



AutoTrac RowSense



MANUALUL OPERATORULUI

AutoTrac RowSense

OMPFP16953 EDIȚIA F2 (ROMANIAN)

John Deere Ag Management Solutions

(Acest manual înlocuiește OMPFP11679)

PRINTED IN U.S.A.



Introducere

Cuvânt înainte

CITIȚI ACEST MANUAL cu atenție pentru a învăța să operați corect sistemul. Nerespectarea instrucțiunilor poate provoca vătămări corporale sau defecțiuni ale echipamentelor. Acest manual și autocolantele de siguranță de pe mașina dvs. pot fi disponibile și în alte limbi (Contactați reprezentantul John Deere pentru a efectua o comandă.)

ACEST MANUAL TREBUIE CONSIDERAT parte componentă a sistemului dvs. și trebuie să rămână împreună cu acesta în cazul vânzării.

DIMENSIUNILE din acest manual sunt exprimate atât în unități metrice, cât și în unități specifice S.U.A. echivalente. Utilizați numai piesele de schimb și organele de asamblare corespunzătoare. Dispozitivele de fixare cu specificații exprimate în sistem metric sau anglo-saxon pot necesita o cheie fixă cu dimensiuni exprimate în sistem metric sau anglo-saxon.

PARTEA STÂNGĂ ȘI CEA DREAPTĂ se determină stând cu fața spre direcția de înaintare a mașinii la deplasare înainte.

GARANȚIA este oferită ca parte din programul de asistență John Deere pentru clienți care utilizează și întrețin echipamentul conform indicațiilor din acest manual. Garanția pentru componentele hardware ale sistemului GreenStar este explicată în cadrul certificatului de garanție pe care trebuie să îl primiți de la distribuitorul dumneavoastră.

Această garanție vă oferă siguranța că John Deere va înlocui sau repara produsele proprii la care apar defecte în timpul perioadei de garanție. În unele circumstanțe, John Deere oferă, de asemenea, îmbunătățiri pe teren, deseori fără costuri pentru client, chiar dacă produsul nu mai este în garanție. Dacă sistemul este utilizat abuziv sau modificat pentru a-i mări performanțele față de specificațiile inițiale din fabricație, garanția devine nulă și pot fi refuzate îmbunătățirile pe teren.

KR43067,00000A2 -58-10NOV08-1/1

Cuprins

Pagina	Pagina
Siguranța	Afișajele 2600 și 2630 – Urmă circulară
Recunoașterea Informațiilor de Siguranță5-1	Configurarea unei urme circulare50-1
Interpretarea indicatoarelor scrise5-1	GS3 CommandCenter – Urmă dreaptă
Respectați instrucțiunile de siguranță5-1	Principii de funcționare55-1
Efectuați întreținerea de siguranță5-2	Crearea unei noi urme drepte55-1
Manipularea componentelor	Metodele A+B, A+Auto B și A+Cap-compas55-2
electronice și a suporturilor acestora	GS3 CommandCenter – Curbe adaptive
în siguranță5-2	Principii de funcționare60-1
Utilizați sistemele de ghidare în siguranță5-3	Modele de ghidare60-1
Utilizarea corespunzătoare a centurii	Crearea unei noi urme în curbă adaptivă60-2
de siguranță5-3	Înregistrarea unei căi drepte sau
Stați deoparte de echipamentul de recoltare5-3	ocolirea obstacolelor60-4
Citiți Manualul de ghidare5-4	RowFinder60-4
Butonul Reluare	GS3 CommandCenter – Curbe AB
Configurarea butonului Reluare10-1	Principii de funcționare65-1
AutoTrac RowSense	Crearea unei noi urme curbe AB65-1
Prezentare generală15-1	Înregistrarea unei căi drepte sau
Configurarea și calibrarea sistemului pentru	ocolirea obstacolelor65-2
modelele produse începând cu anul 2012	GS3 CommandCenter – Urmă circulară
Configurarea AutoTrac RowSense20-1	Principii de funcționare70-1
Configurarea decalajului de ghidare pe rânduri ..20-2	Crearea unei noi Urme cerc70-1
Configurarea intrării pe rând20-3	Metoda Cerc deplasare70-1
Procedura de calibrare a senzorilor de rânduri ..20-4	Metoda Lat/Long70-1
Configurarea și calibrarea sistemului pentru	Diagnosticare
modelele produse până în anul 2011 inclusiv	Ecranele de diagnosticare75-1
Configurarea AutoTrac RowSense25-1	Curățarea senzorilor de rânduri
Procedura de calibrare a senzorilor de rânduri ..25-1	Curățarea senzorilor de rânduri80-1
Configurarea decalajului de ghidare pe rânduri ..25-2	Specificații
Validarea sistemului	Declarație de conformitate CE85-1
Afișajele și indicatoarele30-1	
Activarea senzorilor de rânduri30-2	
Afișajele 2600 și 2630 – Urmă dreaptă	
Urmă dreaptă35-1	
Afișajele 2600 și 2630 – Curbe adaptive	
Curbe adaptive40-1	
Configurarea curbelor adaptive40-2	
RowFinder40-3	
Afișajele 2600 și 2630 – Curbe AB	
Curbe AB45-1	

Manual original. Toate informațiile, ilustrațiile și specificațiile din acest manual sunt bazate pe ultimele informații disponibile la data publicării. Ne rezervăm dreptul de a efectua modificări în orice moment fără înștiințare.

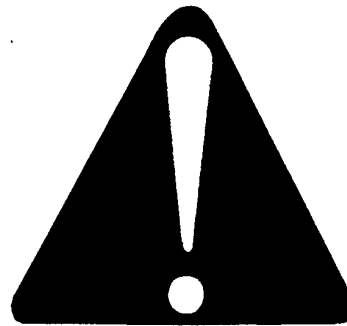
COPYRIGHT © 2012
DEERE & COMPANY
European Office Mannheim
All rights reserved.
A John Deere ILLUSTRATION™ Manual

Siguranța

Recunoașterea Informațiilor de Siguranță

Acesta este un simbol de siguranță-alarmare. Când observați acest simbol pe mașina dvs. sau în acest manual, fiți atenți la potențiale vătămări corporale.

Urmați măsurile de precauție recomandate și procedeele de operare în siguranță.



DX,ALERT -58-29SEP98-1/1

TS1389 —UN—28JUN13

Interpretarea indicatoarelor scrise

Un indicator scris — PERICOL, AVERTISMENT, sau ATENȚIE — este asociat unui simbol de siguranță-alarmă. PERICOL identifică cele mai mare grad de risc.

Indicatoarele PERICOL și AVERTISMENT sunt amplasate în apropierea zonelor specifice de risc. Precauțiile generale sunt marcate cu indicatorul ATENȚIE. ATENȚIE identifică, de asemenea, mesajele de siguranță din acest manual.



DX,SIGNAL -58-03MAR93-1/1

TS187 —58—08SEP03

Respectați instrucțiunile de siguranță

Citiți cu atenție toate mesajele de siguranță din acest manual și respectați semnele de siguranță de pe mașina dumneavoastră. Păstrați semnele de siguranță în condiții bune. Înlocuiți semnele de siguranță lipsă sau deteriorate. Asigurați-vă că noile componente ale echipamentelor și piesele de schimb conțin semnele de siguranță uzuale. Semne de siguranță de schimb sunt disponibile la reprezentanța locală John Deere.

Pot exista informații de siguranță suplimentare pentru piesele și componentele provenite de la diverși furnizori care nu sunt reproduse în acest manual al operatorului.

Învățați cum să operați mașina și cum să utilizați comenzile corespunzător. Nu permiteți nimănui să opereze fără instrucțiuni.

Păstrați-vă mașina în condiții de lucru corespunzătoare. Modificările neautorizate asupra mașinii pot dăuna funcționării și/sau siguranței și pot afecta durata de funcționare a mașinii.



Dacă nu înțelegeți orice parte din acest manual și aveți nevoie de asistență, contactați reprezentantul John Deere local.

DX,READ -58-16JUN09-1/1

TS201 —UN—15APR13

Efectuați întreținerea de siguranță

Înțelegeți procedurile de service înainte de a începe lucrul. Păstrați zona curată și uscată.

Niciodată nu lubrifiați, servișați sau reglați mașina în timpul mișcării. Feriți mâinile, picioarele și îmbrăcămintea de părțile antrenatoare. Decuplați sursa de putere și acționați comenzile pentru eliberarea presiunii. Coborâți echipamentele la pământ. Opriți motorul. Scoateți cheia de contact. Lăsați mașina să se răcească.

Rezemați sigur orice elemente ale mașinii care trebuie ridicate pentru activitatea de întreținere.

Păstrați toate piesele în condiții bune și instalate corespunzător. Reparați defecțiunile imediat. Înlocuiți piesele rupte sau uzate. Eliminați orice acumulări de vaselină, ulei sau rămășițe.

La echipamentul auto-propulsat, deconectați cablul de masă al bateriei (-) înainte de a face reglaje la sistemele electrice sau de a suda la mașină.

La utilajele remorcate, deconectați echipamentul de cuplare de la tractor înainte de servirea componentelor sistemului electric sau de a suda la mașină.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -58-17FEB99-1/1

Manipularea componentelor electronice și a suporturilor acestora în siguranță

Căderea în timpul instalării sau demontării componentelor electronice montate pe echipament poate cauza vătămări grave. Folosiți o scară sau o platformă pentru a ajunge ușor la fiecare loc de montare. Folosiți puncte de sprijin solide pentru mâini și pentru picioare. Nu instalați sau demontați componentele în condiții de umezeală sau îngheț.

Dacă instalați sau servișați o stație de bază RTK pe un turn sau altă structură înaltă, apălați la un alpinist autorizat.

Dacă instalați sau servișați un catarg al unui receptor de poziționare globală utilizat pe un utilaj, folosiți tehnici de ridicare potrivite și purtați echipament de protecție corespunzător. Catargul este greu și poate fi dificil de manipulat. Sunt necesare două persoane când locurile



de montare nu sunt accesibile de pe sol sau de pe o platformă de servizare.

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -58-24AUG10-1/1

Utilizați sistemele de ghidare în siguranță

Nu utilizați sisteme de ghidare pe drumuri publice. Opriti întotdeauna (dezactivați) sistemele de ghidare înainte de a intra pe un drum public. Nu încercați să porniți (activați) un sistem de ghidare în timpul transportului pe un drum public.

Sistemele de ghidare sunt proiectate pentru a facilita efectuarea de către operator, într-un mod mai eficient, a operațiunilor de teren. Operatorul este întotdeauna responsabil pentru traiectoria mașinii.

Sistemele de ghidare includ orice aplicații care automatizează sistemul de direcție al vehiculului. Acestea includ, dar este posibil să nu se limiteze la AutoTrac, iGuide, iTEC Pro, ATU și RowSense.

Pentru a preveni riscul de accidentare a operatorului și a celor din jur:

- Nu coborâți și nu urcați pe un vehicul aflat în mișcare.
- Verificați dacă mașina, instrumentul și sistemul de ghidare sunt configurate corect. Dacă utilizați iTEC Pro, verificați dacă au fost definite perimetre precise.
- Rămâneți vigilenți și acordați atenție mediului sau locației de lucru.
- Ori de câte ori este necesar, preluați controlul volanului pentru a evita pericolele din teren, persoanele din jur, echipamentele sau alte obstacole din zonă.
- Opriti funcționarea în cazul în care vizibilitatea redusă vă poate afecta capacitatea de a conduce echipamentul sau de a identifica persoanele sau obstacolele aflate pe traseul acestuia.
- Când selectați viteza vehiculului, luați în considerare condițiile de pe câmp, vizibilitatea și configurația vehiculului.

JS56696,0000970 -58-10MAY11-1/1

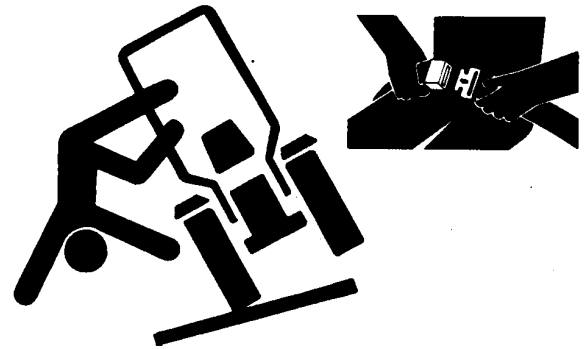
Utilizarea corespunzătoare a centurii de siguranță

Utilizați o centură de siguranță când operați cu o structură de protecție la răsturnare (ROPS) sau o cabină pentru a reduce șansele rănirii printr-un accident cum ar fi o răsturnare.

Nu utilizați centura de siguranță când operați fără structură de protecție sau cabină.

Înlocuiți complet centura de siguranță dacă elementele de fixare, cataramele, cureaua sau retractorul prezintă semne de deteriorare.

Verificați centura de siguranță și elementele de fixare cel puțin o dată pe an. Urmăriți semnele de desprindere a elementelor de legătură sau deteriorări ale centurii, cum ar fi rupturi, destrămare, uzură exagerată sau



neobișnuită, decolorare sau roadere. Înlocuiți numai cu piese de schimb aprobate pentru mașina dumneavoastră. Contactați reprezentantul John Deere.

DX,ROPS1 -58-07JUL99-1/1

TS205 —UN—23AUG88

Stați deoparte de echipamentul de recoltare

Bara de tăiere, melcul, rabatorul și rolele de alimentare nu pot fi acoperite complet datorită funcției lor. Stați deoparte de aceste elemente în mișcare în timpul lucrului. Decuplați întotdeauna ambreiajul principal, opriti motorul și scoateți cheia din contact înainte de a servisa sau desfunda mașina.



FX,CUT -58-21DEC90-1/1

ES118704 —UN—21MAR95

Citiți Manualul de ghidare

Înainte de a încerca să utilizați Parallel Tracking sau AutoTrac™, citiți în întregime Manualul de ghidare, pentru a înțelege componentele și procedurile necesare pentru utilizarea sigură și adecvată.

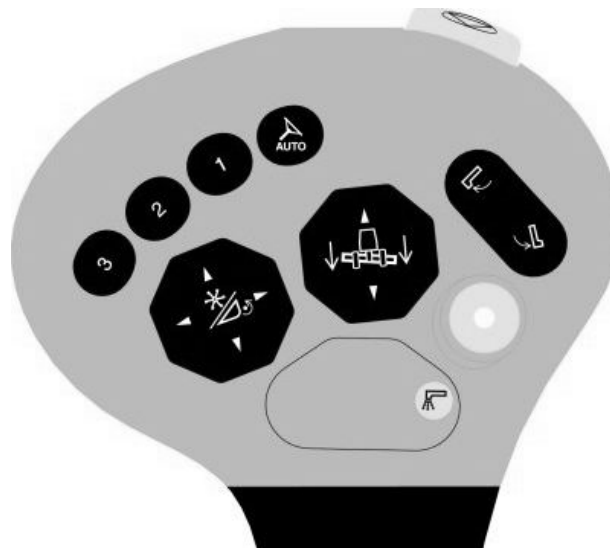
Manualul de ghidare acoperă ambele aplicații de sisteme de ghidare Parallel Tracking și AutoTrac.

OUO6050,0000F2C -58-03APR08-1/1

Butonul Reluare

Configurarea butonului Reluare

Atunci când o combină echipată cu AutoTrac este conectată la un heder de porumb echipat cu RowSense, butoanele de activare 2 și 3 de pe maneta multifuncțională de control vor fi activate automat pentru a fi utilizate ca butoane de coborâre a hederului și de reluare a AutoTrac pentru acest sistem. Pe combinele fabricate începând cu anul 2012, butonul Auto poate fi utilizat pentru cuplarea AutoTrac, iar senzorii de rânduri se vor cupla atunci când cultura intră în contact cu palpatoarele. (Consultați Configurarea intrării pe rând în secțiunea Validarea sistemului pentru mai multe detalii.)



Butonul Reluare pe combine

PC13860 —UN—13JUL11

BA31779,00001F5 -58-08NOV11-1/1

AutoTrac RowSense

Prezentare generală

AutoTrac RowSense cuprinde următoarele componente

- AutoTrac integrat, instalat și activat pe combină, cu software AutoTrac RowSense cu upgrade efectuat, programat în unitatea sistemului de direcție (SSU), activare AutoTrac SF1 sau SF2.
 - Pentru combinele din seriile 50 și 60, trebuie instalată actualizarea software-ului controlerului de punte/punctului de acces.
 - Pentru combinele din seriile S, W și T produse în 2008 și combinele din seria C produse în 2009, este necesară instalarea unei magistrale LYNX pentru compatibilitatea cu AutoTrac RowSense.
- AutoTrac integrat, instalat și activat pe combină, cu software AutoTrac RowSense cu upgrade efectuat, programat în unitatea sistemului de direcție (SSU), activare AutoTrac SF1 sau SF2.
- Combinele produse începând cu anul 2012 necesită un afișaj GS3 2630 sau GreenStar™ 3 CommandCenter™.
- Combinele produse până în anul 2011 inclusiv necesită un afișaj GS2 2600 sau GS3 2630.
- Activarea AutoTrac RowSense GS3 pentru afișajul GS3 sau GS3 CommandCenter.
- Activarea AutoTrac RowSense SF1 sau SF2 pentru afișajul GreenStar 2.

- Receptor StarFire cu activare SF1, SF2 sau RTK.
- O pereche de senzori de rânduri montați pe hederul de porumb aprobat.

AutoTrac RowSense funcționează cu toate modelele de urmărire existente și cu majoritatea modelelor standard de recoltare. AutoTrac funcționează în următoarele moduri: Curbe adaptive, Curbe AB, Urmă circulară și Urmă dreaptă. AutoTrac RowSense reprezintă o îmbunătățire a sistemului AutoTrac integrat pe afișajul GS2, afișajul GS3 și afișajul GS3 CommandCenter și este utilă pentru recoltarea porumbului. Senzorii de rând montați pe unul dintre rânduri detectează tulpinile de porumb pentru a determina poziția rândului. Semnalele furnizate de senzorii de rânduri sunt integrate cu semnalele AutoTrac existente pentru a ajuta la păstrarea combinei pe rânduri. Când nu există niciun semnal de la senzorii de rânduri (de ex. când conduceți printr-un canal) se aplică ghidarea normală prin GPS. Majoritatea celorlalte caracteristici ale AutoTrac rămân neschimbate. Senzorii de rânduri reprezintă pur și simplu o altă sursă de semnal de poziție pentru direcționarea combinei. Toate modurile de urmărire sunt setate în același fel ca în sistemul AutoTrac bazat pe GPS.

BA31779,00001F6 -58-08NOV11-1/1

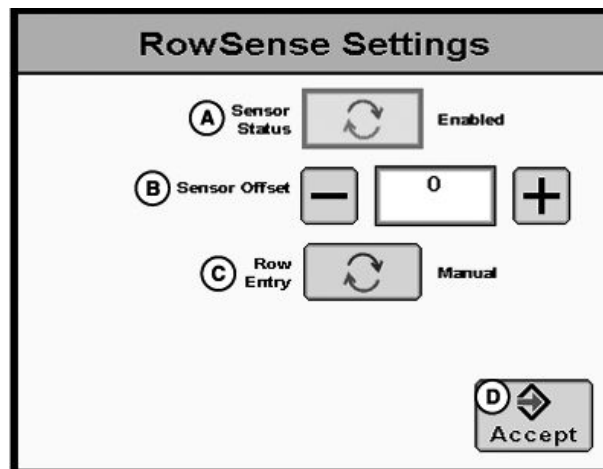
Configurarea AutoTrac RowSense

NOTĂ: Înainte de a utiliza acest produs, următoarele acțiuni trebuie efectuate în plus față de configurarea AutoTrac:

1. Pe afișajul GS3, navigați la MENU >> butonul GREENSTAR 3 >> tasta soft GHIDARE >> fila SETĂRI GHIDARE >> butonul SETĂRI ROWSENSE.

Pe afișajul GS3 CommandCenter, navigați la MENU >> butonul GREENSTAR 3 >> tasta soft SETĂRI >> butonul SETĂRI ROWSENSE

2. Utilizați butonul de comutare pentru a activa senzorii de ghidare pe rânduri.
3. Asigurați-vă că valoarea decalajului senzorilor este corectă (0 este valoarea implicită).
4. Utilizați butonul de comutare pentru a selecta modul de intrare pe rând.
5. Selectați Acceptare pentru a părăsi setările RowSense.



Configurarea calibrării

A—Starea senzorilor
B—Decalaj senzor (de la -50 la 50)
C—Metoda de intrare pe rând
D—Acceptare

BA31779,000020C -58-17OCT11-1/2

Pictograma AutoTrac RowSense apare în următoarele locații:

- GS3 2630 – Pagina Ghidare, fila VIZUALIZARE.
- GreenStar™ 3 CommandCenter – Pagina de rulare

PC10040 —UN—04FEB08



BA31779,000020C -58-17OCT11-2/2

Configurarea decalajului de ghidare pe rânduri

Puteți adăuga un decalaj în setările de ghidare pe rânduri pentru a schimba alinierea tulpinilor care intră în hederul de porumb.

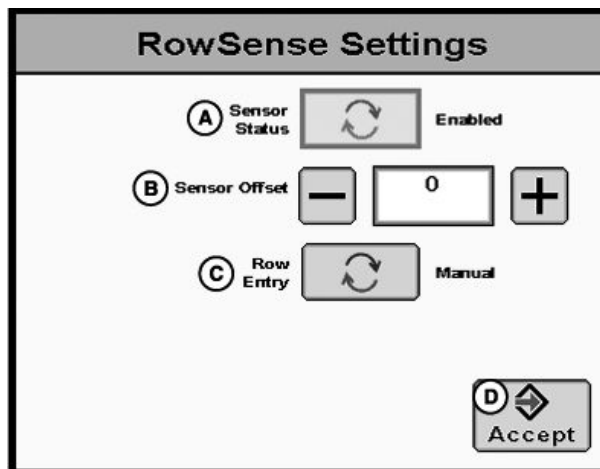
Exemple de situații în care schimbarea alinierii este necesară:

- Rândul estimat plantat se află în centrul hederului de porumb, iar rândurile au fost culcate la pământ de heder. Puteți aplica un decalaj pentru a distribui diferența pe o distanță mai mare, astfel încât toate rândurile să fie înclinate, însă nu la fel de mult ca atunci când nu există un decalaj.
- Despicătoarele de lan cu senzori de rânduri conectați nu sunt aliniate cu rândul. Până la efectuarea reparațiilor necesare pentru alinierea senzorilor, puteți aplica un decalaj pentru a compensa problema de aliniere.

Introducerea unor decalaje mai mici de 0 va face ca mașina să tragă ușor la stânga, iar introducerea unor valori mai mari de 0 va face ca mașina să tragă ușor la dreapta. Valoarea implicită este 0, iar intervalul este de la -50 la 50.

1. Pe afișajul GS3, navigați la MENIU >> butonul GREENSTAR 3 >> tasta soft GHIDARE >> fila SETĂRI GHIDARE >> butonul SETĂRI ROWSENSE.

Pe afișajul GS3 CommandCenter, navigați la MENIU >> butonul GREENSTAR 3 >> tasta soft SETĂRI >> butonul SETĂRI ROWSENSE



A—Starea senzorilor

B—Decalaj senzor (de la -50 la 50)

C—Metoda de intrare pe rând

D—Acceptare

2. Introduceți decalajul de ghidare pe rânduri (de la -50 la 50). Valoarea implicită este 0.
3. Selectați Acceptare pentru a părăsi setările RowSense.

PC13820—UN—14JUN11

BA31779,000020D -58-08NOV11-1/1

Configurarea intrării pe rând

1. Pe afișajul GS3, navigați la MENIU >> butonul GREENSTAR 3 >> tasta soft GHIDARE >> fila SETĂRI GHIDARE >> butonul SETĂRI ROWSENSE.

Pe afișajul GS3 CommandCenter, navigați la MENIU >> butonul GREENSTAR 3 >> tasta soft SETĂRI >> butonul SETĂRI ROWSENSE

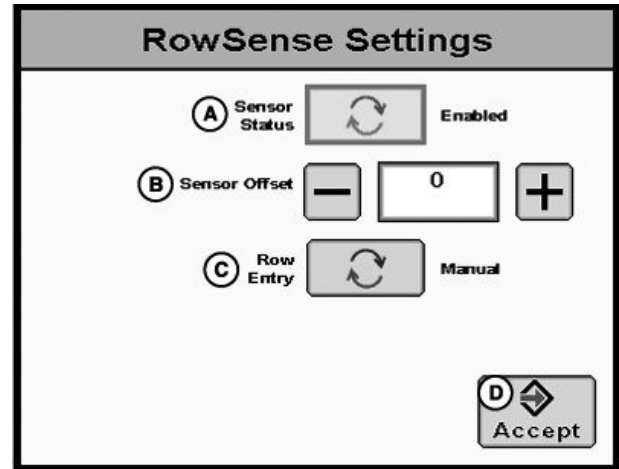
2. Utilizați butonul de comutare pentru a selecta modul de intrare pe rând.
3. Selectați Acceptare pentru a părăsi setările RowSense.

Manual:

1. Conduceți combina pe rând.
2. Apăsați butonul de reluare o dată pentru a coborî hederul.
3. Apăsați butonul de reluare încă o dată pentru a activa sistemul de ghidare și senzorii de rânduri.

GPS:

1. Conduceți combina pe rând.
2. Apăsați butonul de reluare o dată pentru a coborî hederul și a activa sistemul de ghidare.
3. Apăsați butonul de reluare încă o dată pentru a activa senzorii de rânduri.



A—Starea senzorilor
B—Decalaj senzor (de la -50 la 50)
C—Intrare pe rând
D—Acceptare

NOTĂ: AutoTrac se activează la apăsarea butonului Auto. Senzorii de rânduri se activează când cultura intră în contact cu palpatoarele.

PC13820—UN—14JUN11

BA31779,000020E -58-08NOV11-1/1

Procedura de calibrare a senzorilor de rânduri

Această procedură este efectuată când sistemul este instalat sau după ce sistemul este reparat. Senzorii de rânduri trebuie instalați și lipiți de opritoarele de repaus.

1. Pregătirea pentru calibrare

Asigurați-vă că senzorii de rânduri sunt instalați și menținuți de către arcuri în poziția de repaus. Ridicați hederul pentru a vă asigura că senzorii de rânduri nu ating pământul. Combina trebuie să fie staționară.

2. Navigați la MENU >> butonul GREENSTAR 3 >> tasta soft DIAGNOSTICE >> selectați RowSense în meniul derulant.

3. Calibrați tensiunile de repaus ale senzorilor.

Apăsați butonul CAL pentru a salva în memoria SSU tensiunile senzorilor în starea de repaus.

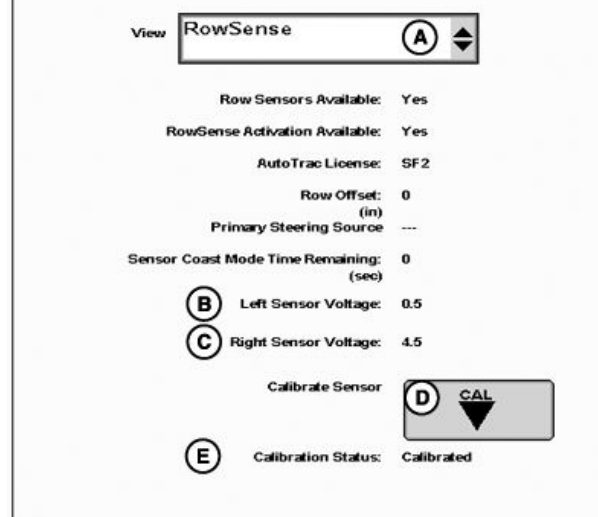
NOTĂ: Pentru ca butonul de calibrare să fie afișat, senzorii trebuie să fie validați.

NOTĂ: Pe GS3 2630 și GreenStar™ 3 CommandCenter vor apărea tensiunile senzorilor din dreapta și din stânga. Tensiunea de repaus a senzorului din dreapta trebuie să fie mai mare de 2,5 V. Tensiunea de repaus a senzorului din stânga trebuie să fie mai mică de 2,5 V.

4. La finalizarea calibrării, părăsiți pagina Valori diagnosticare RowSense.

GreenStar - Diagnostic Readings

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



Setarea calibrării

A—Caseta derulantă
Vizualizare
B—Tensiune senzor stânga
C—Tensiune senzor dreapta

D—Butonul CAL
E—Stare calibrare

PC13818 —UN—17OCT11

BA31779,000020F -58-08NOV11-1/1

Configurarea AutoTrac RowSense

NOTĂ: Înainte de a utiliza acest produs, următoarele acțiuni trebuie efectuate în plus față de configurarea AutoTrac:

1. Pe afișajul GS2, navigați la Afișaj original GreenStar >> CONFIGURARE >> AUTOTRAC
2. Selectați DA pentru Opțiune de ghidare pe rânduri instalată și Opțiune de ghidare pe rânduri validată.
3. Calibrați senzorii de ghidare pe rânduri.
4. Asigurați-vă că valoarea decalajului de ghidare pe rânduri este corectă (100 este valoarea implicită).

A—Sensibilitate direcție (50–200)

B—Calibrarea AutoTrac

C—Opțiune de ghidare pe rânduri instalată

D—Calibrarea senzorilor de ghidare pe rânduri

E—Decalaj de ghidare pe rânduri (50–150)

F—Neutilizat

G—Retur

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
II	PAGE			F
	SETUP			
I	INFO			
J	RUN	SETUP	Setup	G

Configurarea calibrării

KR43067,00000FA -58-13NOV08-1/1

PC10466 —UN—27APR08

Procedura de calibrare a senzorilor de rânduri

Această procedură este efectuată când sistemul este instalat sau după ce sistemul este reparat. Senzorii de rânduri trebuie instalați și lipiți de opritoarele de repaus.

1. Pregătirea pentru calibrare

Asigurați-vă că senzorii de rânduri sunt instalați și menținuți de către arcuri în poziția de repaus. Ridicați hederul pentru a vă asigura că senzorii de rânduri nu ating pământul. Combina trebuie să fie staționară.

A—Sensibilitate direcție (50–200)

B—Calibrarea AutoTrac

C—Opțiune de ghidare pe rânduri instalată

D—Calibrarea senzorilor de ghidare pe rânduri

E—Decalaj de ghidare pe rânduri (50–150)

F—Neutilizat

G—Retur

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
II	PAGE			F
	SETUP			
I	INFO			
J	RUN	SETUP	Setup	G

Configurarea AutoTrac

Continuare pe pagina următoare

KR43067,0000123 -58-17NOV08-1/2

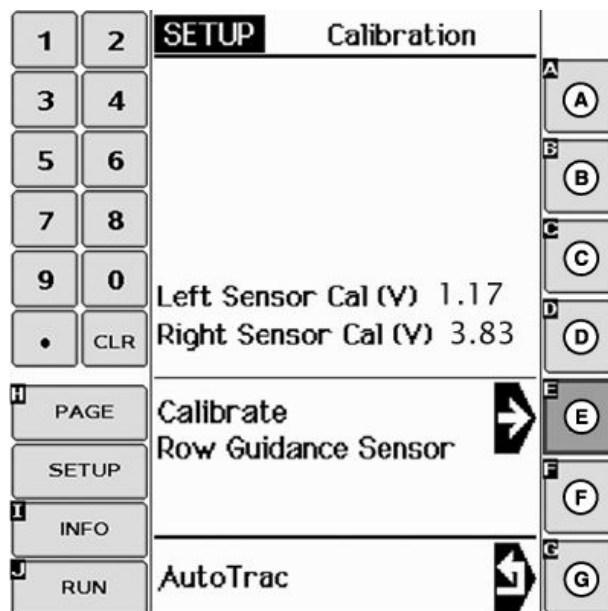
PC10466 —UN—27APR08

- Apăsați butonul CONFIGURARE de pe monitorul original GreenStar. Apăsați butonul cu literă indicat de AutoTrac.
- Calibrați tensiunile de repaus ale senzorilor.
Apăsați butonul de calibrare a senzorilor de ghidare pe rânduri (E) pentru a salva în memoria SSU tensiunile de repaus ale senzorilor.

NOTĂ: Pe ecranul afișajului GS vor apărea acum tensiunile senzorilor din stânga și dreapta. Tensiunea de repaus a senzorului din dreapta trebuie să fie mai mare de 2,5 V. Tensiunea de repaus a senzorului din stânga trebuie să fie mai mică de 2,5 V.

- Sfârșitul calibrării; ieșiți din modul de calibrare a senzorilor de rânduri.

A—Neutilizat
B—Neutilizat
C—Calibrare senzor stânga (V) 1,17
D—Calibrare senzor dreapta (V) 3,83
E—Calibrarea senzorilor de ghidare pe rânduri
F—Neutilizat
G—Retur



Setarea calibrării

KR43067,0000123 -58-17NOV08-2/2

Configurarea decalajului de ghidare pe rânduri

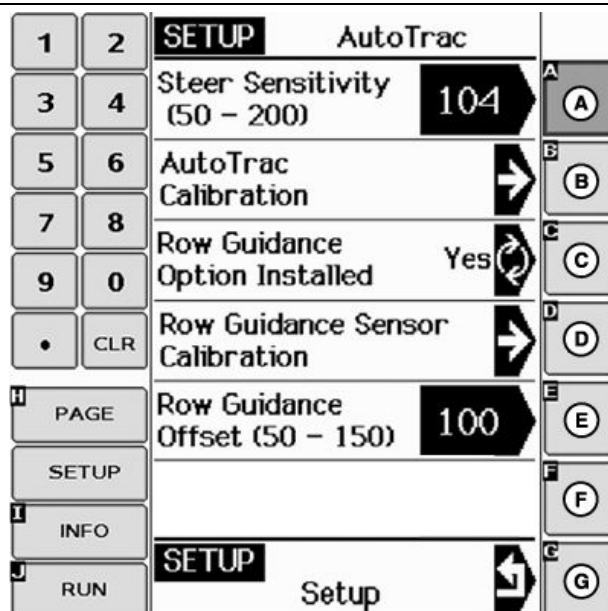
Puteți adăuga un decalaj în setările de ghidare pe rânduri pentru a schimba alinierea tulpinilor care intră în hederul de porumb.

Exemple de situații în care schimbarea alinierii este necesară:

- Rândul estimat plantat se află în centrul hederului de porumb, iar rândurile au fost culcate la pământ de heder. Puteți aplica un decalaj pentru a distribui diferența pe o distanță mai mare, astfel încât toate rândurile să fie înclinate, însă nu la fel de mult ca atunci când nu există un decalaj.
- Despicătoarele de lan cu senzori de rânduri conectați nu sunt aliniate cu rândul. Până la efectuarea reparațiilor necesare pentru alinierea fizică a senzorilor, puteți aplica un decalaj pentru a compensa problema de aliniere.

Introducerea unor decalaje mai mici de 100 va face ca mașina să tragă ușor la stânga, iar introducerea unor valori mai mari de 100 va face ca mașina să tragă ușor la dreapta. Valoarea implicită este 100, iar intervalul este de la 50 la 150.

- Apăsați butonul CONFIGURARE de pe monitorul original GREENSTAR. Apăsați butonul cu literă indicat de AutoTrac.
- Introduceți decalajul de ghidare pe rânduri (de la 50 la 150). Valoarea implicită este 100.
- Sfârșitul configurării.



Configurarea decalajului de ghidare pe rânduri

A—Sensibilitate direcție (50–200)
B—Calibrarea AutoTrac
C—Opțiune de ghidare pe rânduri instalată
D—Calibrarea senzorilor de ghidare pe rânduri
E—Decalaj de ghidare pe rânduri (50–150)
F—Neutilizat
G—Retur

KR43067,00000D6 -58-12NOV08-1/1

Validarea sistemului

Afișajele și indicatoarele

Atunci când utilizați AutoTrac RowSense, pe ecran vor apărea pictogramele indicate mai jos. Pe GS3 2630, pe harta din fila VIZUALIZARE GHIDARE apare o pictogramă care indică faptul că senzorii de rânduri sunt disponibili (atunci când butonul STARE SENZORI este setat la validare). Pe GreenStar™ 3 CommandCenter, pictograma apare pe pagina de rulare. Fiecare pictogramă indică ce se întâmplă pe combină la momentul respectiv.

Pictograma își schimbă culoarea de la alb la colorat (verde) și este animată atunci când senzorii de rânduri controlează vehiculul.

PC10042C —UN—04FEB08



Sistem instalat (fundal gri)

PC10042 —UN—04FEB08



Sistem activ, funcționează atât cu senzorul de rânduri, cât și cu GPS (fundal verde)

PC10042A —UN—04FEB08



Semnal GPS pierdut, funcționează numai cu datele de la senzorii de rânduri (fundal galben)

PC10042B —UN—04FEB08



Semnal pierdut de la senzorii de rânduri, funcționează numai cu GPS (fundal portocaliu)

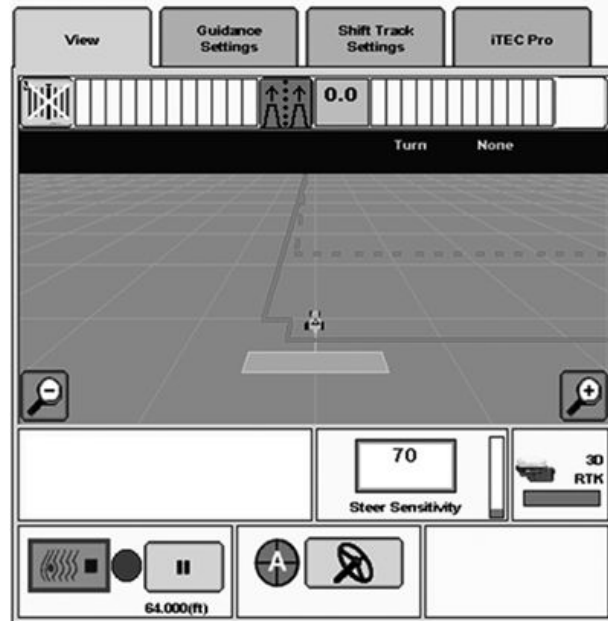
BA31779,0000224 -58-08JUL11-1/1

Activarea senzorilor de rânduri

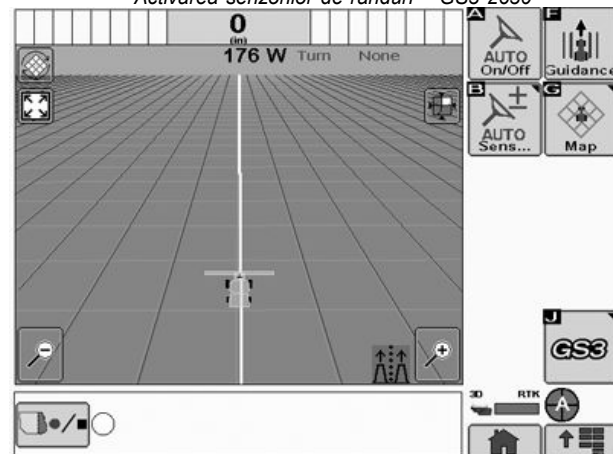
Senzorii de rânduri ghidează combina oricând pot determina poziția rândurilor. Operatorul va ști că senzorii de rânduri ghidează combina deoarece pictograma AutoTrac RowSense devine verde și este animată.

Odată ce a fost setată calea inițială (o linie AB sau o cursă pe o cale curbă înregistrată anterior), butonul de reluare poate fi apăsat când combina se află la jumătatea spațiului căii și la un unghi acceptabil față de rânduri. Imediat ce apare activitate la senzorii de rânduri, aceștia încep să ghideze combina.

Efectuarea unei întoarceri pe hat: Întoarcerile pe hat se realizează la fel ca și cu AutoTrac pe bază de GPS. Operatorul aliniază mașina cu calea pe care dorește să o urmeze. Apăsarea butonului de reluare va determina AutoTrac să urmeze calea de ghidare. Apoi, senzorii de rânduri vor detecta poziția unui rând și îl vor urmări. Caracteristica de extindere a liniei în cazul curbelor adaptive, căilor în cerc și curbelor AB poate fi utilizată pentru extinderea proiecției căii adiacente la capete de rânduri.



Activarea senzorilor de rânduri – GS3 2630



Activarea senzorilor de rânduri – GS3 CommandCenter

BA31779,0000470 -58-22MAY12-1/1

PC15049 — UN—22MAY12

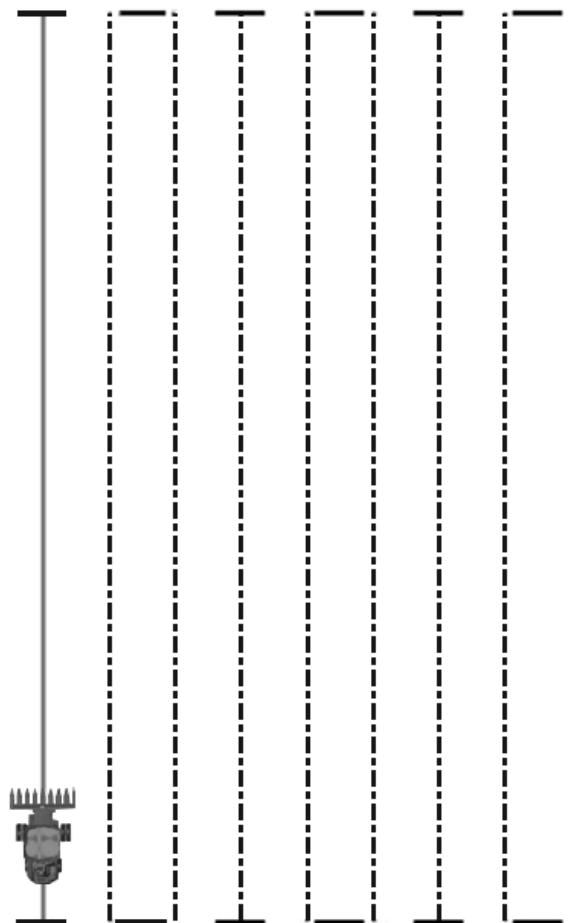
PC13877 — UN—18JUL11

Urmă dreaptă

Modul Urmă dreaptă trebuie utilizat atunci când rândurile sunt drepte și nu prezintă variații mai mari de aproximativ 1 m (3-1/4 ft). Modul Urmă dreaptă proiectează toate liniile dincolo de prima cale.

În cazul în care câmpul este relativ drept și traiectoria nu se modifică, este recomandată utilizarea căii drepte, deoarece aceasta permite introducerea rândurilor pe căile adiacente. Performanțele de intrare pe rânduri sunt îmbunătățite când câmpul este plantat cu AutoTrac. Performanța este de asemenea îmbunătățită în timpul perioadelor de reducere a rândurilor în canale.

În modul Urmă dreaptă, linia GPS-ului se recentrează automat. Astfel, se asigură alinierea corespunzătoare a căii GPS-ului cu rândurile de porumb. **Această caracteristică nu este disponibilă în cazul curbelor adaptive.**



Urmă dreaptă

Continuare pe pagina următoare

BA31779,0000201 -58-08NOV11-1/4

PC10390 —UN—07JAN08

MENIU >> butonul GREENSTAR >> tasta soft GHIDARE
>> fila SETĂRI GHIDARE

PC8663 —UN—29APR15

Selectați URMĂ DREAPTĂ din meniul derulant MOD
URMĂRIRE. Selectați fila VIZUALIZARE.

NOTĂ: Întrerupeți înregistrarea atunci când nu
efecuați recoltarea.

Înainte de pornire

1. Asigurați-vă că există semnal SF1, SF2 sau RTK
observând pictograma receptorului de pe pagina
Vizualizare.
2. Asigurați-vă că spațierea urmelor este corectă. Dacă
spațierea urmelor nu este corectă, modificați-o din fila
GHIDARE.

Selectați SETARE URMĂ 0.



Butonul MENU

PC12685 —UN—29APR15



Butonul GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



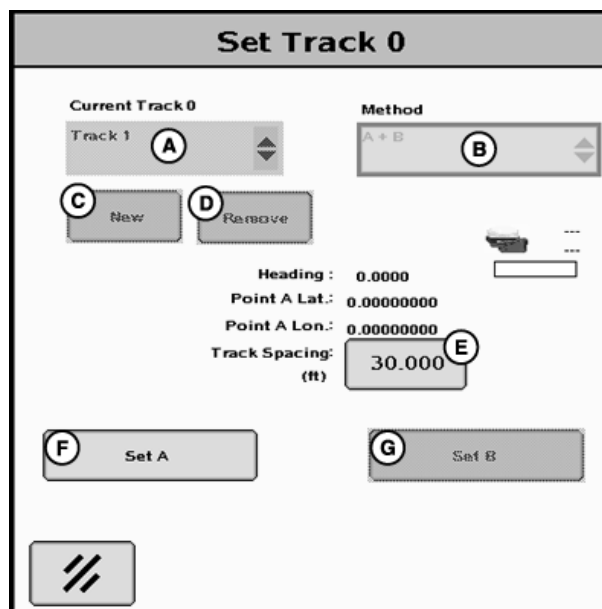
Tasta soft GHIDARE

BA31779,0000201 -58-08NOV11-2/4

1. Selectați numele urmei din meniul derulant URMĂ 0
CURENTĂ. Dacă nu există niciun nume, creați unul
nou selectând butonul NOU.
 2. Selectați metoda de definire a urmei (A+B) din meniul
derulant METODĂ.
 3. Conduceți la începutul urmei și selectați butonul
SETARE A.
 4. Conduceți la sfârșitul urmei și selectați butonul
SETARE B.
- Va fi creată o linie care traversează terenul.
5. Apăsați butonul de reluare pentru a porni AutoTrac
RowSense.

A—Meniul derulant Urmă
curentă 0
B—Meniul derulant Metodă
C—Butonul Nou
D—Buton de ștergere

E—Butonul Spațiere urme
F—Butonul de setare A
G—Butonul de setare B



Setare urmă 0

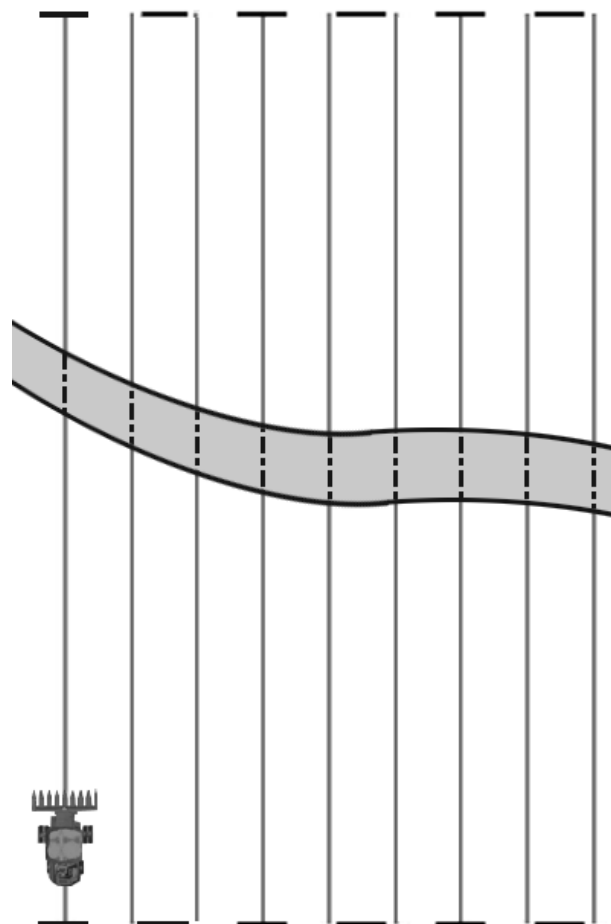
PC10708 —UN—24OCT07

Continuare pe pagina următoare

BA31779,0000201 -58-08NOV11-3/4

Cădere rând – În canal nu va exista niciun rând de porumb. Deoarece urmele drepte și curbele AB recentrează urma, șansa de găsim a rândului corect pe cealaltă parte a canalului este mai mare.

NOTĂ: Dacă se pierde ambele semnale (GPS și de la senzorii de rând), sistemul nu se va activa decât după restabilirea semnalului GPS.



Canal

PC10391 —UN—08JAN08

BA31779,0000201 -58-08NOV11-4/4

Curbe adaptive



PC10399 —UN—04FEB08

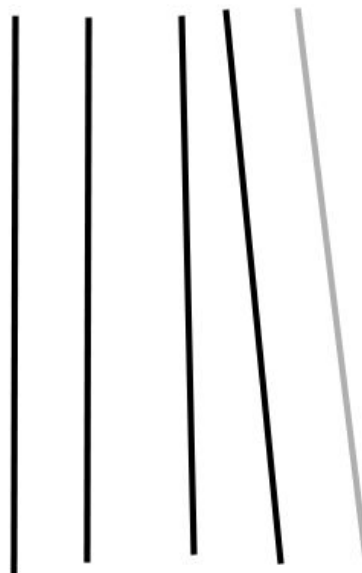
Traseul se schimbă la trecerea pe câmp

Curbele adaptive pot fi utilizate pe toate terenurile, dar sunt recomandate în special atunci când traseul se modifică în timpul deplasării pe câmp, cap-compassul se modifică semnificativ sau curbele sunt în forma literei U. Curbele adaptive au o caracteristică suplimentară, care permite selectarea RowFinder cu ajutorul unui buton. Sensorii de rânduri pot fi utilizați pentru acționarea direcției combinei atunci când detectează un rând. Înregistrarea urmăririi curbei trebuie să fie ACTIVATĂ. Acest lucru va determina prima trecere și va permite adăugarea de extensii în linie dreaptă.

Curbele adaptive sunt proiectate numai pe căi adiacente, însă prezintă avantajul manevrării pe diferite forme de curbe, iar potențialele erori de estimare a rândurilor nu se mai acumulează pe întreaga suprafață a câmpului.

Dacă pe câmp se află mai multe combine, curbele adaptive nu permit omiterea trecerilor. În această situație, curbele adaptive pot funcționa numai dacă spațierea urmelor celorlalte combine este adunată cu cea de pe sistemul dvs. De exemplu, dacă un heder de 12 rânduri urmărește un heder de 8 rânduri pe rânduri de 30 in în timp ce ambele recoltează pe același câmp, fiecare are nevoie de o spațiere a rândurilor de 20 de rânduri (50 ft).

Utilizarea curbilor adaptive este recomandată când calea se modifică frecvent pe câmp. Curbele adaptive sunt proiectate numai la următoarea cale.



PC10400 —UN—04FEB08

Cap-compassul se schimbă pe câmp



PC11000 —UN—04FEB08

Curbele au formă de U

KR43067,00000AE -58-10NOV08-1/1

Configurarea curbelor adaptive

MENIU >> butonul GREENSTAR >> tasta soft GHIDARE
>> fila SETĂRI GHIDARE

Selectați CURBE ADAPTIVE din meniul derulant MOD
URMĂRIRE. Selectați fila VIZUALIZARE.

Înainte de pornire

1. Asigurați-vă că există semnal SF1, SF2 sau RTK observând pictograma receptorului de pe pagina Vizualizare.
2. Asigurați-vă că spațierea urmelor este corectă. Dacă spațierea urmelor nu este corectă, modificați-o din fila GHIDARE.
1. Selectați butonul de înregistrare pentru a începe înregistrarea căii.
2. Parcurgeți calea de pe câmp. După parcurgerea primei căi, va fi creată o proiecție numai pentru calea următoare.
3. Apăsați butonul de reluare pentru a porni AutoTrac RowSense.

În modul AutoTrac, înregistrarea se oprește atunci când volanul este acționat. În modul de documentație, înregistrarea se oprește atunci când hederul este ridicat.

Modul AutoTrac – Dacă operatorul dorește o intrare pe rând optimizată numai pentru trecerea alăturată, acesta trebuie să asocieze înregistrarea adaptivă cu AutoTrac. Acest lucru este recomandat numai dacă câmpul este relativ drept, fără curbe prea strânse, iar AutoTrac este rareori dezactivat (prin acționarea manuală a direcției sau pierderea semnalului GPS).

Modul Documentație – Asociați curbele adaptive cu documentația. Acest lucru permite operatorului să acționeze volanul în timpul deplasării, continuând să înregistreze calea parcursă. Extensiile liniei sunt disponibile la următoarea trecere, însă nu vor fi foarte utile la intrarea pe rând, deoarece preluarea cap-compasului

PC8663 —UN—29APR15



Butonul MENU

PC12685 —UN—29APR15



Butonul GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Tasta soft GHIDARE

pe rândurile de capăt este efectuată cu întârziere. Performanța va fi redusă în perioadele de cădere a rândurilor.

Înregistrare manuală – Operatorul poate asocia înregistrarea adaptivă cu înregistrarea manuală. Acest mod nu permite extensiile liniilor decât dacă operatorul apasă continuu butonul de oprire pe rândul de capăt. Dacă operatorul uită să dezactiveze înregistrarea, acest lucru poate cauza probleme precum proiecția incorectă a curburilor. Exemplu: Dacă operatorul iese de pe rând pentru descărcare fără a apăsa butonul de pauză, calea va fi înregistrată. Atunci când operatorul conduce pe calea învecinată, combina va trage ușor lateral, deoarece linia proiectată este decalată.

Continuare pe pagina următoare

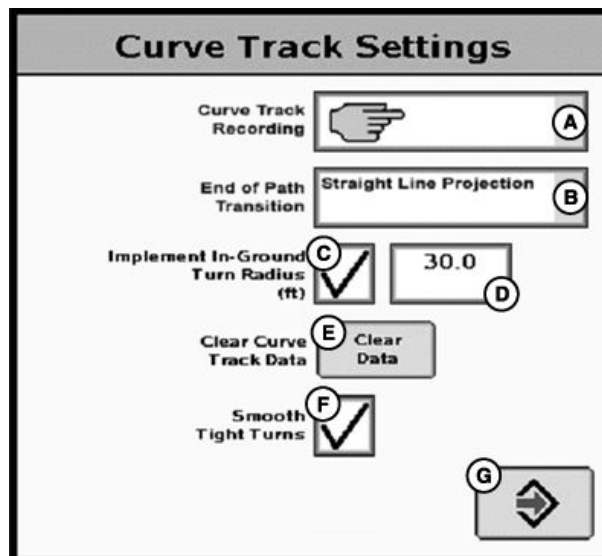
BA31779,0000472 -58-24MAY12-1/2

Apăsați: MENU >> butonul GREENSTAR >> tasta soft GHIDARE >> fila SETĂRI GHIDARE >> butonul SETĂRI URME CURBE >> meniul derulant ÎNREGISTRARE URME CURBE (A).

Modurile de curbe adaptive din listă pot fi schimbate pe ecranul prezentat mai sus, modul dorit putând fi selectat din meniul derulant.

- AutoTrac
- Documentație
- Manual

- A—Înregistrare urmărire curbe
B—Tranziția la capătul căii
C—Caseta de bifare Rază de braț în sol a instrumentului
D—Caseta de introducere Rază de braț în sol a instrumentului
E—Butonul Ștergere date
F—Caseta de bifare întoarceri strânse line
G—Butonul Acceptare



PC15156 —UN—24MAY12

BA31779,0000472 -58-24MAY12-2/2

RowFinder

RowFinder poate fi utilizat pentru deplasarea pe curbe adaptive și găsirea unui rând aflat la două sau mai multe treceri distanță. Atunci când vă apropiați de hat în modul Curbe adaptive, selectați butonul RowFinder pentru a activa RowFinder. Acest lucru va înregistra poziția și cap-compasul vehiculului.

NOTĂ: Poziția și cap-compasul înregistrate vor fi șterse dacă AutoTrac nu este dezactivat în interval de 3 minute de la prima activare a butonului RowFinder.

La capătul rândului, asigurați-vă că înregistrarea este oprită. Afișajul va proiecta rânduri paralele.

Continuați pe hat către rândul dorit. Intrați pe rând și selectați butonul RowFinder pentru a dezactiva RowFinder. Acest lucru va comuta sistemul înapoi la modul Curbe adaptive.

Înainte de a începe recoltarea, asigurați-vă că înregistrarea este pornită. **Apăsați butonul de reluare.** AutoTrac va ghida combina pe rând și o nouă primă cale va fi înregistrată.

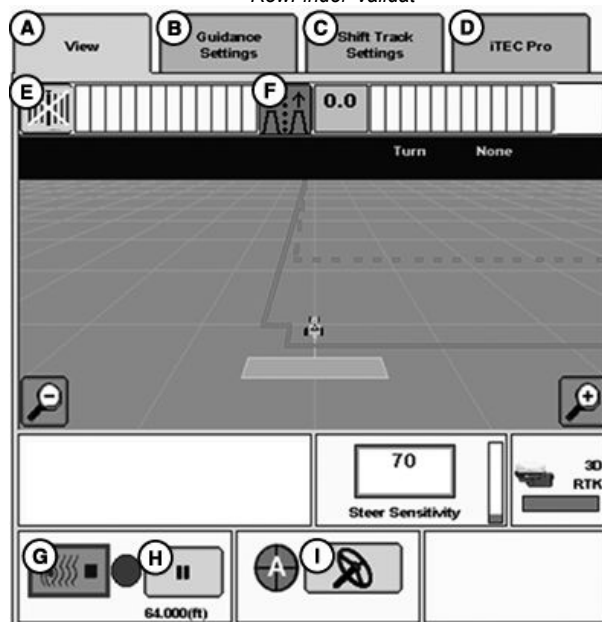
- A—Vizualizare
B—Setări ghidare
C—Setări deplasare cale
D—iTec Pro
E—Butonul RowFinder
F—Pictograma de stare Starea RowSense
G—Butonul Înregistrare
H—Butonul Pauză
I—Butonul Direcție activă/inactivă

PC15050 —UN—22MAY12

RowFinder dezactivat

PC15051 —UN—22MAY12

RowFinder validat



PC15157 —UN—24MAY12

BA31779,0000471 -58-24MAY12-1/1

Afișajele 2600 și 2630 – Curbe AB

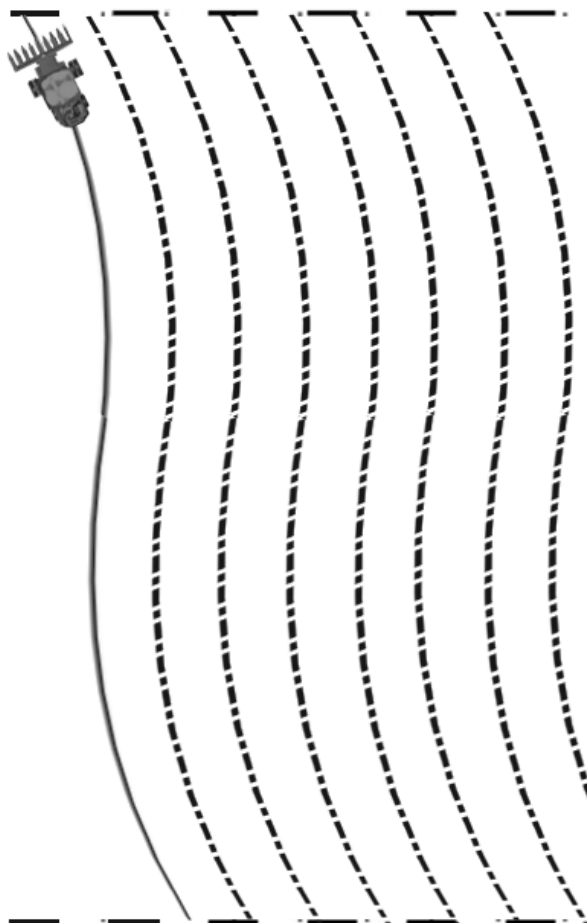
Curbe AB

Utilizarea Curbelor AB este recomandată atunci când întregul câmp este acoperit de o curbă continuă. Aceasta permite introducerea rândurilor pe căile adiacente. Performanțele sunt îmbunătățite dacă câmpul este plantat cu AutoTrac. Curbele AB prezintă, de asemenea, o performanță îmbunătățită în timpul perioadelor de reducere a rândurilor.

Curbele AB prezintă avantajul oferit de proiectarea unor urme curbe pe teren, ca linii paralele care au aceeași curbură la fiecare cursă a vehiculului.

Când este activat modul Curbe AB, curba prin GPS este recentrată automat. Astfel, se asigură alinierea corespunzătoare a căii GPS-ului cu rândurile de porumb.

Această caracteristică nu este disponibilă în cazul curbelor adaptive.



Modul Curbe AB proiectează toate liniile dincolo de prima cale.

Continuare pe pagina următoare

BA31779,0000203 -58-08NOV11-1/3

PC10393—UN—08JAN08

MENIU >> butonul GREENSTAR >> tasta soft GHIDARE
>> fila SETĂRI GHIDARE

PC8663 —UN—29APR15

NOTĂ: Întrerupeți înregistrarea atunci când nu efectuați recoltarea.

1. Selectați CURBE AB din meniul derulant MOD URMĂRIRE. Selectați fila VIZUALIZARE.
2. Asigurați-vă că există semnal SF1, SF2 sau RTK observând pictograma receptorului din fila VIZUALIZARE.
3. Selectați butonul CURBE AB.
4. Asigurați-vă că spațierea urmelor este corectă. Dacă spațierea urmelor nu este corectă, modificați-o din fila GHIDARE.

PC12685 —UN—29APR15



Butonul MENU



Butonul GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



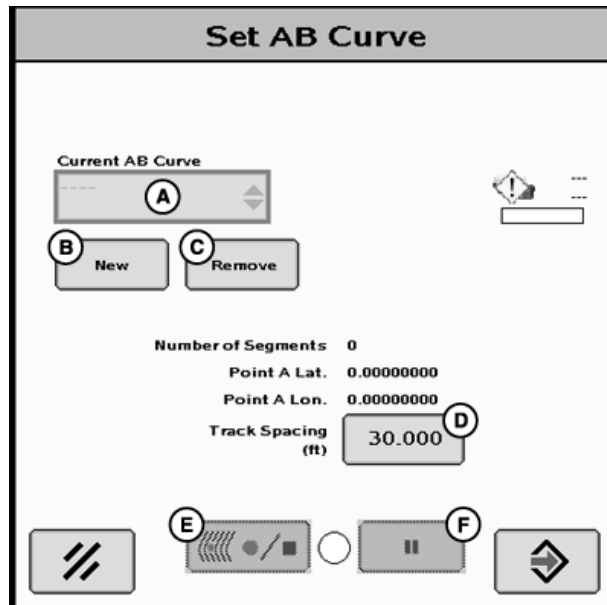
Tasta soft GHIDARE

BA31779,0000203 -58-08NOV11-2/3

5. Selectați un nume pentru curba AB din meniul derulant CURBĂ AB CURENTĂ. Dacă nu există niciun nume, creați unul nou selectând butonul NOU.
6. Selectați butonul de înregistrare la începerea primei treceri.
7. Selectați butonul de acceptare la încheierea primei treceri. Curbele vor fi proiectate pe teren.
8. Apăsați butonul de reluare pentru a porni AutoTrac RowSense.

A—Meniul derulant Curbă AB
curentă
B—Butonul Nou
C—Buton de ștergere

D—Butonul Spațiere urme
E—Butonul Înregistrare/Oprire
F—Butonul Pauză



PC10709 —UN—25OCT07

BA31779,0000203 -58-08NOV11-3/3

Configurarea unei urme circulare

Utilizarea modului Urmă cerc este recomandată atunci când recolta este plantată pe un teren ce poate fi acoperit de cercuri concentrice.

Dacă rândurile care trebuie recoltate sunt dispuse în cercuri, trebuie utilizat modul Urmă cerc. Aceasta permite aplicarea semnalului de curbura GPS la senzorii de rânduri.

MENIU >> butonul GREENSTAR >> tasta soft GHIDARE >> fila SETĂRI GHIDARE

1. Selectați URMĂ CIRCULARĂ din meniul derulant MOD URMĂRIRE. Selectați fila VIZUALIZARE.
2. Asigurați-vă că există semnal SF1, SF2 sau RTK observând pictograma receptorului din fila VIZUALIZARE.
3. Selectați butonul SETARE CERC.
4. Asigurați-vă că spațierea urmelor este corectă. Dacă spațierea urmelor nu este corectă, modificați-o din fila GHIDARE.



PC8663 —UN—29APR15



Butonul MENU

PC12685 —UN—29APR15



Butonul GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Tasta soft GHIDARE

Continuare pe pagina următoare

BA31779,0000204 -58-08NOV11-1/2

PC10853 —UN—31JAN08

5. Selectați numele cercului din meniul derulant CERC CURENT. Dacă nu există niciun nume, creați unul nou selectând butonul NOU.
6. Selectați metoda de conducere din meniul derulant METODĂ.
7. Selectați butonul de înregistrare la efectuarea primei treceri.
8. Selectați butonul de înregistrare după parcurgerea primului cerc. Pe câmp va fi proiectat un cerc.
9. Apăsăți butonul de reluare pentru a porni AutoTrac RowSense.

A—Meniul derulant Urmă circulară curentă
B—Meniul derulant Metodă
C—Butonul Nou

D—Buton de ștergere
E—Butonul Spațiere urme

PC10710 —UN—26OCT07

BA31779,0000204 -58-08NOV11-2/2

GS3 CommandCenter – Urmă dreaptă

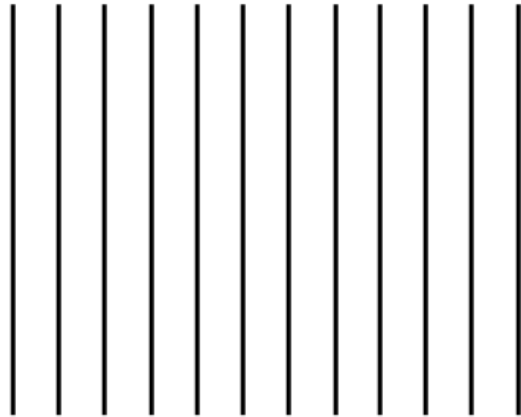
Principii de funcționare

Modul Urmă dreaptă asistă operatorul la conducerea pe urme drepte paralele. Mai întâi, configurați Urma 0 (calea de referință) utilizând una dintre opțiunile de mai jos. Odată ce a fost definită Urma 0, sunt generate toate cursele pentru câmpul respectiv. Cursele generate pot fi folosite pentru utilizarea funcțiilor Ghidare manuală și AutoTrac. Fiecare cursă este generată după cursa condusă inițial, pentru a împiedica propagarea erorilor de direcție pe tot câmpul.

Cursele sunt copii identice ale cursei inițiale.

NOTĂ: Termenii "Urmă de ghidare" și "Linie AB" sunt intersanjabili. Urma 0 este definită de operator și reprezintă punctul de referință după care sunt generate toate cursele paralele din câmp.

Spațiul dintre cursele paralele este reprezentat de setarea Spațiere urme, introdusă în Programul asistent configurare.



PC9508 —UN—24OCT06

BA31779,0000233 -58-21JUL11-1/1

Crearea unei noi urme drepte

Există mai multe metode de definire a Urmei 0:

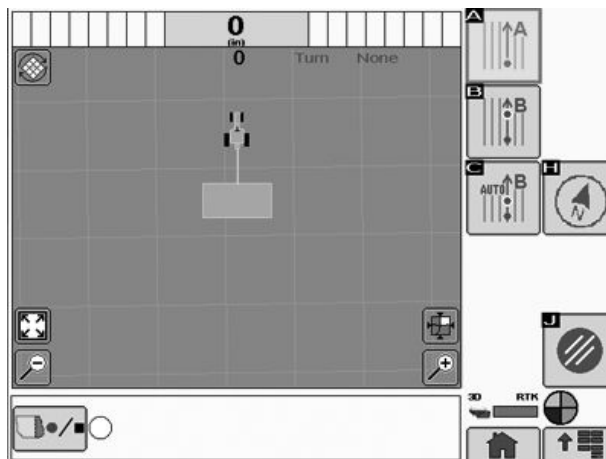
- A + B – Definiți Urma 0 conducând vehiculul de-a lungul acesteia.
- A + Auto B – Definiți Urma 0 conducând vehiculul de-a lungul acesteia.
- A + Cap-compas – Definiți Urma 0 conducând vehiculul la punctul A și introducând o valoare predefinită pentru Cap-compas.

- Lat/Long – Definiți Urma 0 introducând valori predefinite ale latitudinii și longitudinii pentru punctele A și B.
- Lat/Long + Cap-compas – Definiți Urma 0 introducând valori predefinite ale latitudinii și longitudinii pentru punctul A și apoi introducând o valoare predefinită pentru Cap-compas.

NOTĂ: Urma 0 poate fi definită în timpul unei operațiuni (de ex. de plantare), dar, în acest caz, anumite taste soft nu vor fi disponibile în timpul creării.

BA31779,0000227 -58-13JUL11-1/1

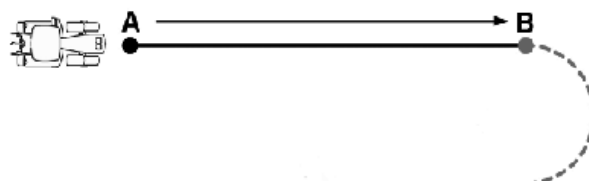
Metodele A+B, A+Auto B și A+Cap-compas



PC10857XT —UN—16JUN10

Cap-compas

PC10857MT —UN—23APR09



BA31779,0000228 -58-14JUL11-1/4

1. Selectați modul URMĂ DREAPTĂ și apoi selectați sau creați un Nume urmă în pagina finală de la Program asistent configurare (CONFIGURARE URMĂ DE GHIDARE).

PC13868 —UN—14JUL11

NOTĂ: Această pagină poate fi accesată cu ajutorul tastei soft Modificare rapidă ghidare.

Pagina GreenStar Principal -> Modificare rapidă ghidare

2. Conduceți la locația dorită pentru a crea punctul A.



Pagina GreenStar principal

PC10857JJ —UN—13APR09



Modificare rapidă ghidare

BA31779,0000228 -58-14JUL11-2/4

3. Selectați tasta soft Setare punct A.

PC10857MU —UN—23APR09



Tasta soft Setare punct A

Continuare pe pagina următoare

BA31779,0000228 -58-14JUL11-3/4

4. Definiți punctul B utilizând una din cele trei opțiuni de mai jos:

- Pentru a configura manual punctul B, conduceți la locația dorită pentru punctul B și selectați tasta Setare punct B. Distanța minimă este de 3 m (10 ft). Este recomandat să configurați punctul B la celălalt capăt al câmpului pentru a defini valoarea dorită pentru cap-compas.
- Pentru a seta automat punctul B, selectați în orice moment tasta Setare automată punct B. Punctul B va fi setat automat după ce vehiculul parcurge o distanță de 15 m (45 ft) de la punctul A. Această metodă calculează punctul B după ultimele cinci puncte de date obținute de-a lungul celor 15 m (45 ft) și trasează o linie medie prin aceste puncte pentru a determina valoarea cap-compas.
- Pentru a seta punctul B prin introducerea unei valori de cap-compas, selectați tasta soft Setare cap-compas. Introduceți valoarea dorită pentru cap-compas cu ajutorul tastaturii numerice și salvați valoarea selectând tasta Acceptare. 0.000 indică nordul, 90.000 estul, 180.000 sudul și 270.000 vestul.

PC10857MV —UN—23APR09



Tasta soft Setare punct B

PC10857MW —UN—23APR09



Setare automată B

PC10857MX —UN—23APR09



Tasta soft Cap-compas

Urma 0 este acum definită, iar urmele paralele sunt create automat. Sistemul GreenStar este acum configurat pentru utilizare. Pentru a anula în orice moment configurarea și a reveni la pagina Configurare ghidare, selectați tasta Anulare.

BA31779,0000228 -58-14JUL11-4/4

GS3 CommandCenter – Curbe adaptive

Principii de funcționare

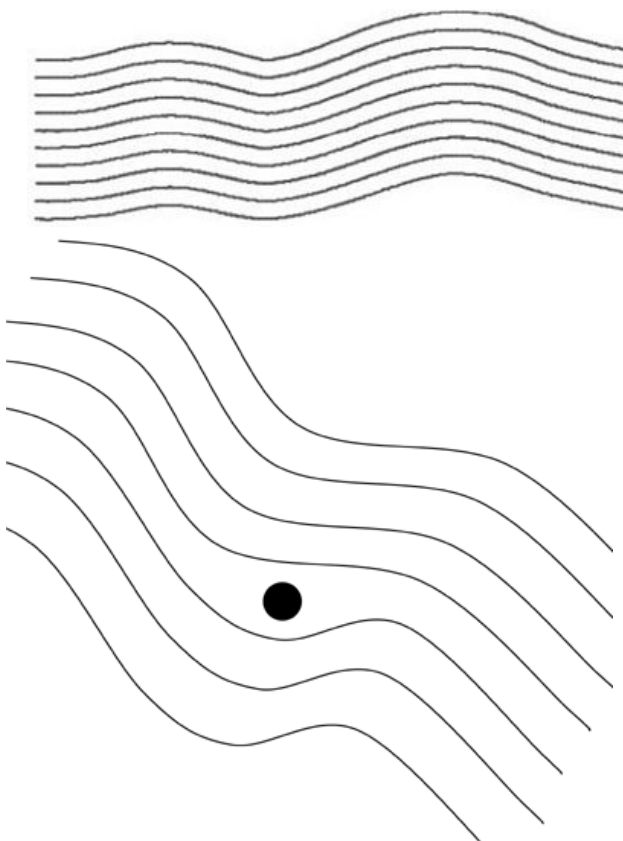
Modul Curbe adaptive permite operatorului să înregistreze o cale curbă descrisă de un vehicul condus manual. Odată ce prima cursă curbă este înregistrată și mașina este întoarsă, operatorul poate trece pe modul Urmărire paralelă sau poate activa AutoTrac, imediat ce apare calea propagată. Vehiculul va fi ghidat în curse succesive, bazate pe cursa înregistrată anterior. Fiecare cursă este generată pe baza cursei descrise inițial, pentru a împiedica propagarea pe tot câmpul a erorilor de direcție. Cursele nu sunt copii identice ale cursei inițiale. Curbura fiecărei curse se modifică pentru a menține eroarea de la o cursă la alta. Când este necesar, operatorul poate să modifice curba oriunde în câmp prin simpla acționare a volanului de pe calea propagată.

NOTĂ: Funcția Omitere cursă nu este disponibilă în modul Curbe adaptive.

Curbura căii se modifică pe măsură ce căile succesive devin mai convexe sau mai concave.

Modul Urmă curbă adaptivă permite operatorului să conducă și să beneficieze de funcția de ghidare pe diverse tipuri de câmp.

PC9028 —UN—16APR06



PC9029 —UN—17APR06

BA31779,0000234 -58-21JUL11-1/1

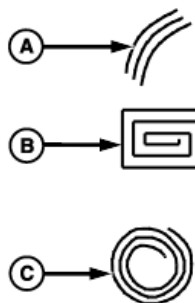
Modele de ghidare

Metoda de căutare a segmentelor de linie permite operatorului să conducă și să fie ghidat după o serie de modele de câmp:

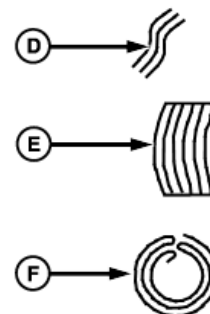
- Curbă simplă
- Curbă S
- Casetă
- Urmă curse
- Spirală
- Cerc

Utilizarea funcției Deplasare cale

Utilizarea funcției Deplasare cale nu este recomandată în combinație cu Urmărire curbe. Deplasare cale nu compensează deriva GPS inerentă în modul Urmărire curbe.



A—Curbă simplă
B—Casetă
C—Spirală



D—Curbă S
E—Urmă curse
F—Cerc

PC9032 —UN—17APR06

BA31779,0000235 -58-21JUL11-1/1

Crearea unei noi urme în curbă adaptivă

NOTĂ: Setarea informațiilor Client, Fermă și Câmp nu este obligatorie pentru utilizarea curbelor adaptive, însă o singură Urmă globală în curbă adaptivă poate fi salvată.

1. Selectați modul URMĂ ÎN CURBĂ ADAPTIVĂ pe pagina finală de la Program asistent configurare (CONFIGURARE URMĂ DE GHIDARE).

NOTĂ: Această pagină poate fi accesată cu ajutorul tastei soft Modificare rapidă ghidare.

2. Deplasați vehiculul la locația dorită pentru începerea urmei.

PC13868 —UN—14JUL11



Pagina GreenStar principal

PC10857JJ —UN—13APR09



Modificare rapidă ghidare

PC10857ND —UN—27APR09



Pornire înregistrare

Continuare pe pagina următoare

BA31779,0000229 -58-14JUL11-1/2

3. Porniți înregistrarea.

NOTĂ: Tasta soft Înregistrare curbe adaptive este dezactivată atunci când modul Repetare este activ. La înregistrarea unor noi căi (de ex. în timpul plantării), modul Repetare trebuie să fie debifat (inactiv). Dacă operatorul dorește să urmeze căi existente (de ex. la stropire sau recoltare), butonul Mod repetare trebuie să fie bifat (activat). Modul Repetare este dezactivat implicit.

Pentru a porni manual înregistrarea, selectați tasta soft Pornire înregistrare curbe adaptive. Această tastă soft va fi înlocuită, după selectare, cu următoarele taste soft:

- Întrerupere înregistrare
- Oprire înregistrare
- Anulare

NOTĂ: Înregistrarea trebuie oprită numai dacă mașina este condusă în afara modelului normal al câmpului (de ex. pentru realimentarea autocisternei sau plantatorului) sau atunci când clientul nu dorește înregistrarea întoarcerilor la marginea câmpului sau în spațiul de întoarcere.

Setări curbe – Înregistrarea poate fi declanșată în funcție de AutoTrac sau Acoperire selectând aceste opțiuni la Setări ghidare

4. Conduceți pe cursa inițială. O urmă de ghidare de culoare albastră va fi afișată pe câmp.

NOTĂ: La deplasarea rectilinie, este posibil ca aceasta să nu fie afișată în spatele pictogramei mașinii de pe afișaj. Calea va apărea în momentul în care direcția este acționată.

Linia de navigație, evidențiată cu culoarea albă, NU apare înainte ca vehiculul să ajungă la capătul cursei și să fie întors. După întoarcerea la 180° a vehiculului, sistemul va determina calea pe care acesta va fi ghidat. Sistemul localizează un segment de linie paralel aflat la o distanță de 1/2 până la 1-1/2 din spațiul următor. Va apărea calea prezisă de la care poate naviga operatorul. Conduceți vehiculul pe calea dorită.

5. Întoarceți vehiculul la capătul primei curse; pentru următoarea cursă, va fi generată o linie de navigație evidențiată în culoarea albă. Linia de navigație poate fi afișată după un interval de câteva secunde.

PC10857NE —UN—27APR09



Întrerupere înregistrare

PC10857NF —UN—27APR09



Oprire înregistrare

PC13868 —UN—14JUL11



Pagina GreenStar principal

PC10857JF —UN—13APR09



Setări

PC10857NG —UN—27APR09



Setări ghidare

6. După afișarea liniei albe de navigație pentru următoarea cursă, apăsați comutatorul de reluare (numai pentru AutoTrac) pentru a determina virarea automată a vehiculului pe cursa respectivă. Pentru Ghidare manuală, ghidați vehiculul pe linia albă de navigație.

7. Selectați Oprire înregistrare la finalizarea câmpului.

IMPORTANT: OPRIȚI înregistrarea înainte de a intra pe următorul câmp. În caz contrar, datele privind Curbele adaptive de pe câmpul anterior pot fi șterse înainte de înregistrarea datelor privind Curbele adaptive pentru câmpul următor.

NOTĂ: Datele memorate pentru Curbele adaptive sunt atribuite Clientului, Fermei și Câmpului selectat. Acestea vor fi stocate în memoria internă a afișajului până în momentul în care sunt șterse de utilizator și pot fi transferate de la un afișaj la altul.

BA31779,0000229 -58-14JUL11-2/2

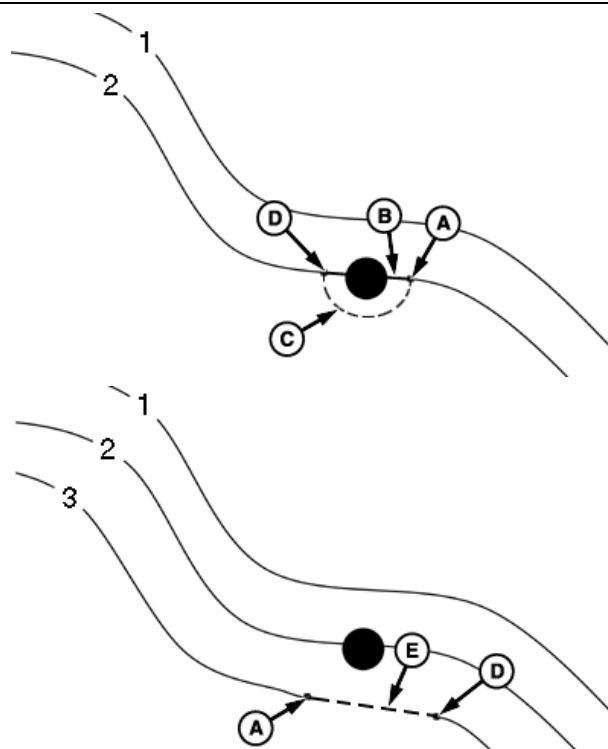
Înregistrarea unei căi drepte sau ocolirea obstacolelor

1. Pornire înregistrare
2. Selectați Întrerupere înregistrare pentru a opri temporar înregistrarea căii vehiculului.
3. Selectați Înregistrare pentru a relua înregistrarea Curbei adaptive.

Distanța dintre punctul în care înregistrarea a fost ÎNTRERUPTĂ și cel în care a fost RELUATĂ va fi marcată cu ajutorul unei linii drepte. Această funcție poate fi utilă când există o secțiune dreaptă lungă sau când sunt ocolite obstacole.

NOTĂ: Cel mai lung segment de legătură (segmentul de linie generat între punctele de întrerupere și reluare) care poate fi creat are lungimea de 0,8 km (0.5 miles) (2640 ft). Pentru distanțe mai mari, segmentul nu va conecta cele două puncte, ceea ce va avea ca rezultat apariția unui segment neacoperit din calea respectivă.

- | | |
|---|--|
| A—Înregistrare ÎNTRERUPTĂ | D—Înregistrare RELUATĂ |
| B—Se generează segmentul de legătură între cele două puncte | E—Cale înregistrată ca linie dreaptă între punctele A și D |
| C—Calea tractorului nu este înregistrată pe timpul întreruperii | |



PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

BA31779,000022A -58-13JUL11-1/1

RowFinder

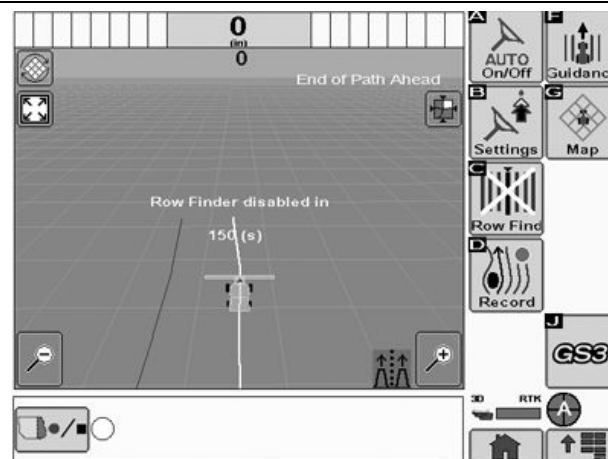
RowFinder poate fi utilizat pentru deplasarea pe curbe adaptive și găsirea unui rând aflat la două sau mai multe treceri distanță. Atunci când vă apropiați de hat în modul Curbe adaptive, selectați butonul ACTIVARE ROWFINDER. Acest lucru va înregistra poziția și cap-compassul vehiculului.

NOTĂ: Poziția și cap-compassul înregistrate vor fi șterse dacă AutoTrac nu este dezactivat în interval de 3 minute de la prima selectare a butonului ACTIVARE ROWFINDER.

La capătul rândului, asigurați-vă că înregistrarea este oprită. Afișajul va proiecta rânduri paralele.

Continuați pe hat către rândul dorit. Intrați pe rând și selectați butonul DEZACTIVARE ROWFINDER. Acest lucru va comuta sistemul înapoi la modul Curbe adaptive.

Înainte de a începe recoltarea, asigurați-vă că înregistrarea este pornită. **Apăsați butonul de reluare.**



AutoTrac va ghida combina pe rând și o nouă primă cale va fi înregistrată.

PC13966 —UN—03AUG11

BA31779,000024D -58-03AUG11-1/1

GS3 CommandCenter – Curbe AB

Principii de funcționare

Modul Curbe AB permite operatorului să conducă vehiculul pe curse curbe concentrice care au capetele la oricare dintre marginile câmpului. Urmele de ghidare vor fi paralele cu urma în ambele sensuri și vor fi generate pe baza urmei originale pentru a evita propagarea pe întregul câmp a eventualelor erori de acționare a direcției.

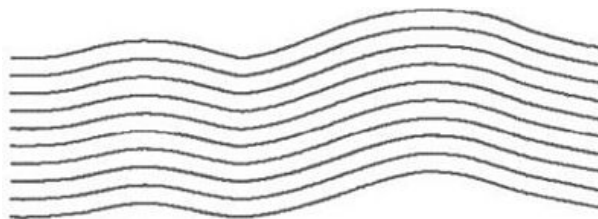
Urma 0 este linia de referință după care sunt generate cursele următoare. După crearea primei curbe AB (Urma 0), vor fi generate 4 urme. Sistemul va continua să genereze noi curse când vehiculul parcurge ultima cursă afișată pe ecran.

NOTĂ: Opțiunea Omitere cursă este disponibilă în modul Curbe AB.

Generare informații cale curbă AB – Atunci când sistemul generează cursele inițiale după înregistrarea Urmei 0, sau când sunt generate cursele suplimentare, pe vizualizarea în perspectivă este afișat textul "Generare curbă AB". În acest timp nu este posibil să fiți ghidat după nicio cale.

Limite generare curbă AB – Curba inițială AB trebuie să aibă o lungime de minimum 10 ft pentru a puntea fi utilizată în vederea ghidării. Vehiculul trebuie să se afle la maxim 400 de metri (0.25 miles) de locul unde a fost înregistrată

PC9028 —UN—16APR06



Urma 0 pentru ca sistemul să înceapă generarea căilor curbe. Dacă vehiculul se află la distanța maximă, generarea și afișarea unei căi poate dura câteva minute. În acest timp, pe ecran se va afișa "Generare curbă AB".

Curbe AB multiple într-un câmp – Un câmp poate conține mai multe căi curbe AB. Fiecare curbă AB pentru același câmp trebuie înregistrată și denumită individual.

Numerotare urme – Urmele vor fi numerotate pentru a permite omiterea curselor și pentru a ajuta la găsirea curselor. Eticheta de direcție (N, S, E sau V) este definită printr-un cap-compas determinat între cele două puncte extreme ale curbei.

Curbura căii se modifică pe măsură ce căile succesive devin mai convexe sau mai concave.

BA31779,0000236 -58-21JUL11-1/1

Crearea unei noi urme curbe AB

Utilizați procedura indicată mai jos pentru a seta prima curbă AB (Urma 0) pe baza căreia vor fi trasate următoarele curse curbe de pe câmp.

NOTĂ: Pot fi înregistrate mai multe curbe AB pentru același câmp. Acestea vor trebui înregistrate și denumite individual.

1. Selectați modul URMĂ CURBĂ AB și apoi selectați sau creați un Nume urmă în pagina finală de la Program asistent configurare (CONFIGURARE URMĂ DE GHIDARE).

NOTĂ: Această pagină poate fi accesată cu ajutorul tastei soft Modificare rapidă ghidare.

2. Deplasați vehiculul la locul din câmp unde doriți să înceapă Urma 0.
3. Selectarea tastei soft Pornire înregistrare curbe AB. Această tastă soft va fi înlocuită, după selectare, cu următoarele taste soft:
 - Întrerupere înregistrare
 - Oprire înregistrare
 - Anulare.
4. Conduceți pe cursa inițială. O urmă de ghidare de culoare albastră va fi afișată pe câmp.

PC13868 —UN—14JUL11



Pagina GreenStar principal

PC10857JJ —UN—13APR09



Modificare rapidă ghidare

NOTĂ: La deplasarea rectilinie, este posibil ca aceasta să nu fie afișată în spatele pictogramei mașinii de pe afișaj. Calea va apărea în momentul în care direcția este acționată.

5. Apăsați Oprire înregistrare la capătul cursei; urma va fi salvată în memorie.

NOTĂ: Dacă în timpul înregistrării se pierde semnalul GPS, înregistrarea este oprită, iar curba AB înregistrată până în punctul respectiv este salvată. În cazul în care Curba AB nu este cea dorită de operator, aceasta poate fi ștersă utilizând butonul Ștergere urmă din pagina CONFIGURARE URMĂ DE GHIDARE de la PROGRAM ASISTENT CONFIGURARE.

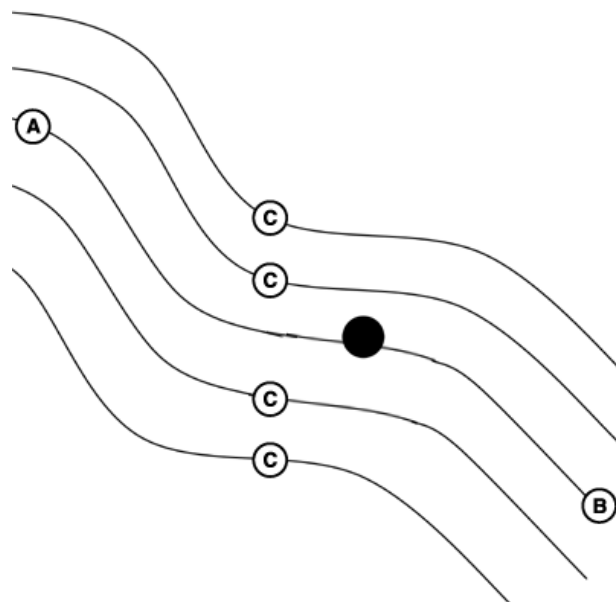
BA31779,000022B -58-14JUL11-1/1

Înregistrarea unei căi drepte sau ocolirea obstacolelor

1. Porniți înregistrarea curbelor AB
2. Selectați Întrerupere înregistrare pentru a opri temporar înregistrarea căii vehiculului.
3. Selectați Înregistrare curbe AB pentru a relua înregistrarea curbei AB.

Distanța dintre punctul în care înregistrarea a fost ÎNTRERUPTĂ și cel în care a fost RELUATĂ va fi marcată cu ajutorul unei linii drepte. Această funcție poate fi utilă când există o secțiune dreaptă lungă sau când sunt ocolite obstacole.

NOTĂ: Cel mai lung segment de legătură (segmentul de linie generat între punctele de întrerupere și reluare) care poate fi creat are lungimea de 0,8 km (0.5 miles) (2640 ft). Pentru distanțe mai mari, segmentul nu va conecta cele două puncte, ceea ce va avea ca rezultat apariția unui segment neacoperit din calea respectivă.



A—Întrerupeți înregistrarea înainte de a ajunge în dreptul obstacolului
B—Reluați înregistrarea după depășirea obstacolului

C—Căi generate de la urma 0

PC9030C—UN—27OCT06

BA31779,000022C -58-13JUL11-1/1

GS3 CommandCenter – Urmă circulară

Principii de funcționare

Modul Urmă cerc permite operatorilor să conducă vehiculul în cercuri concentrice în cazul câmpurilor cu sisteme pivotante de irigație. Operatorii pot crea un cerc inițial utilizând o serie de metode diferite. După definirea cercului inițial, sunt create toate cercurile următoare din câmpul respectiv.

Modul Urmă cerc este disponibil pentru ghidarea manuală; pentru a utiliza AutoTrac în modul Urmă cerc este, însă,

necesară activarea AutoTrac și a Pivot Pro. Activarea Pivot Pro este disponibilă numai pentru America de Nord.

Coordonatele de latitudine și longitudine ale centrului cercului sunt salvate și asociate unui nume de câmp. Dacă un câmp nu este selectat în momentul definirii centrului cercului, vor fi salvate centre globale de cerc. Centrele de cerc pot fi reapelate pentru utilizarea ulterioară.

BA31779,0000237 -58-21JUL11-1/1

Crearea unei noi Urme cerc

Urmele cerc sunt create prin definirea punctului central al cercului. Există două metode de definire a centrului cercului:

Selectați modul URMĂ CERC și apoi selectați sau creați un Nume urmă în pagina finală de la Program asistent configurare (CONFIGURARE URMĂ DE GHIDARE).

NOTĂ: Această pagină poate fi accesată cu ajutorul tastei soft Modificare rapidă ghidare.

PC13868 —UN—14JUL11



Pagina GreenStar principal

PC10857JJ —UN—13APR09



BA31779,000022D -58-14JUL11-1/1

Metoda Cerc deplasare

- Conducerea pe urmă cerc – Creează o urmă cerc dacă vehiculul parcurge cel puțin 10% din cercul dorit. Se recomandă parcurgerea integrală a cercului pentru calcularea optimă a centrului acestuia și o precizie mare a urmei.
 - Lat/Long – Setează o urmă cerc pe baza latitudinii și longitudinii centrului cercului; latitudinea și longitudinea sunt definite de către utilizator.
1. Conduceți la locația dorită din câmp pentru a descrie o cursă circulară.

2. Selectați Pornire înregistrare cerc.
3. Conduceți vehiculul pe cursa circulară dorită.
4. Selectați Oprire înregistrare cerc. Urmele cerc sunt create automat pe baza valorii Spațiere urme definite în Programul asistent de configurare.

NOTĂ: Butonul Oprire înregistrare cerc va apărea în momentul în care porțiunea de cerc parcursă de vehicul este suficient de mare pentru a permite calcularea poziției centrului.

BA31779,000022E -58-13JUL11-1/1

Metoda Lat/Long

1. Selectați latitudinea și longitudinea punctului central.
2. Introduceți valorile dorite pentru latitudinea și longitudinea centrului cercului, în grade zecimale. Valorile latitudinii și longitudinii asociate anterior cu câmpul respectiv sunt indicate la prima afișare a ecranului de introducere.

3. Salvați valorile selectând Acceptare. Urmele cerc sunt create automat pe baza valorii Spațiere urme definite în Programul asistent de configurare.

NOTĂ: Poate fi necesară alinierea vehiculului pe urma de pivotare a vehiculului înspre centru sau folosirea funcției Deplasare cale centru pentru a alinia urmele cu vehiculul.

BA31779,000022F -58-13JUL11-1/1

Diagnosticare

Ecranele de diagnosticare

NOTĂ: Posibile răspunsuri de diagnosticare, furnizate împreună cu scurte explicații.

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)

Valori de diagnosticare înainte de 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

Valori de diagnosticare MY12

- A—Meniul derulant Vizualizare
B—Senzori de rânduri disponibili
C—Activare RowSense disponibilă
D—Licență AutoTrac
E—Decalaj rânduri
F—Sursă principală direcție
G—Timp rămas mod senzor graniță

- H—Tensiune senzor stânga
I—Tensiune senzor dreapta
J—Calibrare senzor
K—Butonul CAL
L—Stare calibrare

Senzori de rânduri disponibili:

- A – Da
- B – Nu

Activare ghidare pe rânduri disponibilă:

- A – Da (dacă este disponibilă activarea AutoTrac RowSense GS3)
- C – Nu (dacă nu este disponibilă activarea AutoTrac RowSense GS3)

Licență AutoTrac:

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

Decalaj rânduri:

- Valoarea decalajului rândului curent, distanță măsurată în (in.) sau (mm).

Sursă principală direcție:

- A – Fără

- B – GPS
- C – Senzori de rânduri

Timp rămas mod senzor graniță:

- Cronometru de numărătoare inversă în secunde atunci când semnalul GPS este pierdut.

Tensiune senzor stânga

- Tensiunea de repaus a senzorului trebuie să fie mai mică de 2,5 V.

Tensiune senzor dreapta

- Tensiunea de repaus a senzorului trebuie să fie mai mare de 2,5 V.

Calibrare senzor

Stare calibrare

- Calibrat
- Necalibrat

BA31779,00001F4 -58-21JUL11-1/1

Curățarea senzorilor de rânduri

Curățarea senzorilor de rânduri

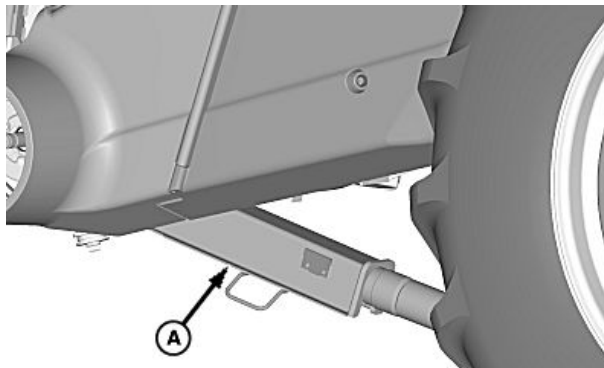
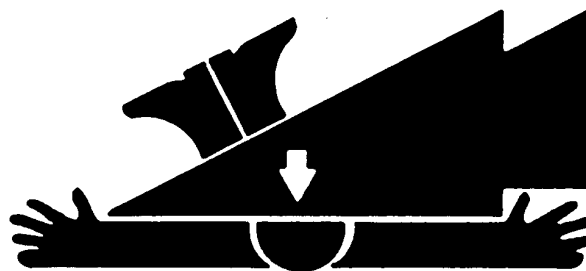
⚠ ATENȚIE: Opriți motorul, acționezi frâna de parcare și scoateți cheia.

Ridicați hederul și coborâți opritorul de siguranță (A) pe tija cilindrului hidraulic.

Senzorii de rânduri trebuie verificați zilnic pentru a determina dacă este necesară curățarea. Dacă se acumulează material recoltat pe senzori, acesta ar putea preveni mișcarea liberă și poate afecta performanța. Pentru a curăța senzorii de rânduri, îndepărtați resturile de pe senzori și din jurul acestora. Asigurați-vă că senzorii se mișcă liber și nu sunt obstrucționați.

Verificați anual bucșele și arborii senzorilor pentru a detecta eventualele semne de uzură excesivă. Înlocuiți conform necesităților.

A—Opritor de siguranță



TS686 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

KR43067,00000B3 -58-11NOV08-1/1

Specificații

Declarație de conformitate CE

Deere & Company
Moline, Illinois, SUA

Persoana indicată mai jos declară că

Produsul: AutoTrac™ RowSense™

îndeplinește toate prevederile relevante și cerințele esențiale ale următoarelor directive:

Directiva	Numărul	Metoda de certificare
Directiva privind compatibilitatea electromagnetică	2004/108/CE	Certificare proprie, conform Anexei II a Directivei

Numele și adresa persoanei autorizate în Comunitatea Europeană să redacteze fișierele cu informații tehnice:

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

Locul declarației: Kaiserslautern, Germania

Data declarației: 29 iulie 2011

Unitatea de producție: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09

Nume: Aaron Senneff

Funcție: Engineering Manager, John Deere Intelligent Solutions Group



BA31779,000024E -58-05AUG11-1/1

Index

	Pagina		Pagina
A		B	
Activare.....	15-1	Butonul 2	
Aliniere		Butonul Reluare	10-1
Ghidarea pe rânduri	20-2, 25-2	Butonul 3	
Alinierea tulpinilor		Butonul Reluare	10-1
Senzori de rânduri.....	20-2, 25-2	Butonul Eliminare	
		Curbe AB	45-2
		Urmă circulară.....	50-2
		Urmă dreaptă.....	35-2
		Butonul Înregistrare/Oprire	
		Curbe AB	45-2
		Butonul Nou	
		Curbe AB	45-2
		Urmă circulară.....	50-2
		Urmă dreaptă.....	35-2
		Butonul Număr de segmente	
		Curbe AB	45-2
		Butonul Pauză	
		Curbe AB	45-2
		Butonul Reluare	
		Butonul 2.....	10-1
		Butonul 3.....	10-1
		Configurare	10-1
		Mod ghidare pe rând.....	10-1
		Mod intrare pe rând.....	10-1
		Butonul Setare A	
		Urmă dreaptă	35-2
		Butonul Setare B	
		Urmă dreaptă	35-2
		Butonul Spațiere urme	
		Curbe AB	45-2
		Urmă circulară.....	50-2
		Urmă dreaptă	35-2
C		D	
Calibrare		Decalaje	
Diagnosticare	75-1	Ghidarea pe rânduri	20-2, 25-2
Senzori de rânduri.....	20-4, 25-1	Depanarea	
Cap-compas		Ecranul Diagnosticare.....	75-1
Urmă dreaptă	35-2	Despicătoarele de lan	20-2, 25-2
Cădere rând.....	35-3	Dezactivare RowFinder	40-3, 60-4
Cerințe	15-1	Diagnosticare.....	75-1
Compatibilitate	15-1		
Configurare		E	
Butonul Reluare	10-1	Ecranul Setare urmă 0	
Urmă dreaptă	35-2	Urmă dreaptă	35-2
		G	
		Ghidarea pe rânduri	
		Aliniere	20-2, 25-2
		Diagnosticare	75-1
		Setarea decalajului	20-2, 25-2
		GPS	
		Senzor de rânduri	30-1
		I	
		Instalat	
		Senzor de rânduri	30-1
		Î	
		Înregistrare manuală	
		Curbe adaptive.....	40-2
		Întoarcere pe hat	30-2
		Întreținerea	
		Curățarea senzorilor de rânduri	80-1

Continuare pe pagina următoare

	Pagina		Pagina
L		Cădere rând	35-3
Latitudine punct A		Curățare	80-1
Curbe AB	45-2	Tensiuni	20-4, 25-1
Urmă circulară	50-2	Timp de așteptare	10-1
Urmă dreaptă	35-2	SSU	10-1
Longitudine punct A		Stare senzori – validare/decuplare	10-1
Curbe AB	45-2	T	
Urmă circulară	50-2	Tensiuni	
Urmă dreaptă	35-2	Senzori de rânduri	20-4, 25-1
M		Timp de așteptare	10-1
Maneta multifuncțională	10-1	U	
Meniul derulant Cerc curent		Urmă circulară	
Urmă circulară	50-2	Butonul Eliminare	50-2
Meniul derulant Curbă AB curentă		Butonul Nou	50-2
Curbe AB	45-2	Butonul Spațiere urme	50-2
Meniul derulant Metodă		Latitudine punct A	50-2
Urmă circulară	50-2	Longitudine punct A	50-2
Urmă dreaptă	35-2	Meniul derulant Cerc curent	50-2
Meniul derulant Urmă curentă 0		Meniul derulant Metodă	50-2
Urmă dreaptă	35-2	Urmă dreaptă	
Mod ghidare pe rând		Butonul Eliminare	35-2
Butonul Reluare	10-1	Butonul Nou	35-2
Mod intrare pe rând		Butonul Setare A	35-2
Butonul Reluare	10-1	Butonul Setare B	35-2
Modul AutoTrac		Butonul Spațiere urme	35-2
Curbe adaptive	40-2	Cap-compass	35-2
Modul Documentație		Latitudine punct A	35-2
Curbe adaptive	40-2	Longitudine punct A	35-2
P		Meniul derulant Metodă	35-2
Pictogramă		Meniul derulant Urmă curentă 0	35-2
Senzor de rânduri	30-1	V	
Pierderea semnalului de la senzorii de rânduri	35-3	Validare RowFinder	40-3, 60-4
R		Validarea sistemului	10-1
Rând estimat	20-2, 25-2	Valoare decalaj	15-1
RowFinder			
Dezactivare	40-3, 60-4		
Validare	40-3, 60-4		
S			
Semnal pierdut			
Senzor de rânduri	30-1		
Senzor de rânduri			
Butonul Stare	10-1		
Funcționarea cu semnal GPS	30-1		
Instalat	30-1		
Pictogramă	30-1		
Semnal pierdut	30-1		
Senzori de rânduri			
Alinierea tulpinilor	20-2, 25-2		
Calibrare	20-4, 25-1		

Informații tehnice

Informațiile tehnice pot fi achiziționate de la John Deere. Unele din aceste informații sunt disponibile în format electronic, ca discuri CD-ROM, și în formă tipărită. Sunt multe moduri de a le comanda. Contactați reprezentantul John Deere local. Apelați **1-800-522-7448** pentru comenzi utilizând un card de credit. Căutați online la <http://www.JohnDeere.com>. Vă rugăm să vă pregătiți numărul de model, numărul de serie și numele produsului.

Informațiile disponibile includ:

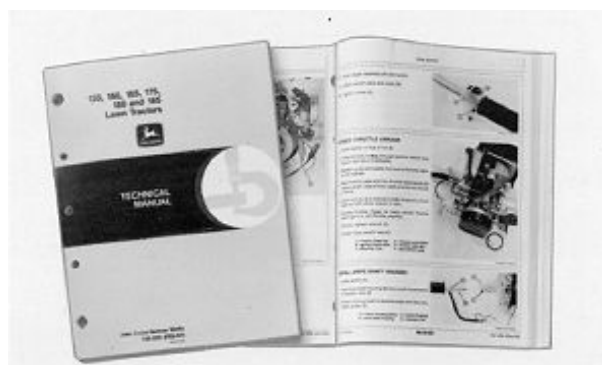
- **CATALOAGELE DE PIESE** listează piesele de schimb disponibile pentru mașina dvs. cu vederi în explozie pentru a vă ajuta să identificați piesele corecte. Este util de asemenea în asamblare și dezasamblare.
- **MANUALELE OPERATORULUI** oferă informații de siguranță, operare, întreținere și servizare. Aceste manuale și însemnele de siguranță de pe mașina dvs. pot fi disponibile și în alte limbi.
- **CASETELE VIDEO PENTRU OPERATOR** evidențiază informații de siguranță, operare, întreținere și servizare. Aceste casete pot fi disponibile în mai multe limbi și formate.
- **MANUALELE TEHNICE** scot în evidență informații de service pentru mașina dvs. Sunt incluse specificațiile, ansambluri ilustrate și proceduri de dezasamblare, diagrame ale fluxului de ulei hidraulic și diagrame de cablare. Unele produse au manuale separate pentru informații de reparare și diagnosticare. Unele componente, ca motoarele, sunt disponibile în manuale tehnice ale componentului, separate.
- **MANUALELE FUNDAMENTALE** detaliază informații de bază indiferent de fabricant:
 - Seria "Agricultural Primer" acoperă tehnologia aplicată în agricultură și ferme, prezentând subiecte ca și calculatoarele, internetul și agricultura de precizie.
 - Seria de management al afacerii "Farm Business Management" examinează problemele reale și oferă soluții practice în domenii ca marketing, financiar, selectarea echipamentului și compatibilitate.
 - Manualele fundamentale de service vă prezintă modul de reparare și întreținere a echipamentului off-road.
 - Manualele fundamentale de operare a mașinilor explică reglajele și capacitățile mașinii, modul de îmbunătățire a performanțelor mașinii și modul de eliminare a operațiilor necesare din câmp.



TS189 —UN—17JAN89



TS191 —UN—02DEC88



TS224 —UN—17JAN89



TS1663 —UN—10OCT97

DX,SERVLIT -58-31JUL03-1/1

Service-ul John Deere vă menține în formă

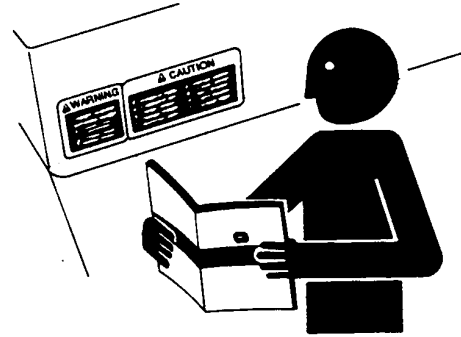
John Deere este la dispoziția dumneavoastră

SATISFAȚIA CLIEȚILOR este importantă pentru John Deere.

Distribuitorii noștri se străduie să vă ofere prompt și eficient piese și servicii:

–Întreținere și piese de service pentru sprijinirea echipamentului dvs.

–Tehnicienii de service instruiți și instrumentele necesare pentru diagnosticare și reparare pentru a servisa echipamentul dvs.



TS201 —UN—15APR13

PROCESUL DE REZOLVARE A PROBLEMELOR DE SATISFAȚIE A CLIEȚILOR

Reprezentantul local John Deere este dedicat să vă întrețină echipamentul și să rezolve orice problemă pe care o puteți avea.

1. Când contactați distribuitorul local, fiți pregătit cu următoarele informații:

–Modelul mașinii și numărul de identificare al produsului

–Data achiziției

–Natura problemei

2. Discutați problema cu managerul de service al reprezentantului.

3. Dacă nu poate fi rezolvată, explicați problema managerului reprezentanței și solicitați asistență.

4. Dacă aveți o problemă persistentă care nu poate fi rezolvată la reprezentanța locală, solicitați reprezentantului local să contacteze John Deere pentru asistență. Sau contactați Centrul de asistență clienți Ag la 1-866-99DEERE (866-993-3373) sau trimiteți-ne un e-mail la www.deere.com/en_US/ag/contactus/

5X110G,2 -58-02APR02-1/1

