

AutoTrac™ RowSense™ Ensileuse



DCY

LIVRET D'ENTRETIEN AutoTrac™ RowSense™ Ensileuse automotrice

OMPFP10201 ÉDITION E0 (FRENCH)

John Deere Werke Zweibrücken

Version européenne
LITHO IN U.S.A.



OMPFP10201

Introduction

Avant-propos

LIRE ATTENTIVEMENT LE PRÉSENT LIVRET afin de pouvoir utiliser correctement le système. Toute négligence à cet égard peut entraîner des blessures ou des dommages matériels. Ce livret et les affichettes reprenant les consignes de sécurité sur la machine sont éventuellement disponibles dans d'autres langues. (Consulter le concessionnaire John Deere pour passer commande.)

CE LIVRET DOIT ÊTRE CONSIDÉRÉ comme faisant partie intégrante du système et doit toujours l'accompagner même en cas de revente.

LES MESURES données dans ce livret sont exprimées en unités métriques et leurs équivalents US habituels. N'utiliser que les pièces de rechange et les éléments de fixation appropriés. Les éléments de boulonnerie métrique et US nécessitent l'emploi de clés métriques et US correspondantes.

LES INDICATIONS DE CÔTÉ, TELLES QUE DROITE ET GAUCHE, s'entendent par rapport au sens de marche avant de la machine.

La GARANTIE est fournie dans le cadre du programme John Deere de support des clients qui utilisent et entretiennent leur matériel comme décrit dans ce livret. Les termes de la garantie du matériel GreenStar sont expliqués sur le certificat de garantie qui doit avoir été remis au client par le concessionnaire.

Cette garantie est l'assurance que John Deere soutiendra ses produits pour tous défauts survenus au cours de la période de couverture. Dans certains cas, John Deere apportera, souvent à titre gratuit, des améliorations sur le terrain, même après expiration de la période de garantie. Si le système est soumis à un usage abusif ou s'il est modifié en vue de pousser ses performances au-delà des spécifications d'usine, la garantie sera annulée et les améliorations pourront être refusées.

KR43067,00000A2 -28-10NOV08-1/1

Table des matières

	Page
Sécurité	5-1
AutoTrac™ RowSense™ Ensileuse automotrice	
Aperçu	10-1
Configuration et étalonnage du système	
Configuration d'AutoTrac RowSense	15-1
Activation du rappel du centrage de passage	15-2
Configuration de l'entrée de rang—Attribution au bouton de rappel	15-3
Avant d'étalonner un capteur de rang—Nettoyage des capteurs de rang	15-6
Procédure d'étalonnage des capteurs de rang	15-7
Procédure d'étalonnage de l'unité de commande SSU	15-9
Mise en marche du système	
Avant de mettre en marche le système	20-1
Mise en marche du système.....	20-2
Utilisation du système	
Affichages et témoins	25-1
Engagement des capteurs de rang	25-2
Passage rectiligne	25-3
Courbes adaptatives.....	25-6
Recherche de passage.....	25-9
Courbes AB	25-10
Passage circulaire	25-12
Réglage du décalage de guidage sur rangs (bouton de commande de guidage sur rangs)	25-13
Diagnostics	
Écrans de diagnostics	30-1
Adresses SSU — Unité de commande du système AutoTrac RowSense	30-2
Entretien et maintenance	
Nettoyage des capteurs de rang	35-1
Codes de diagnostic SSU - Unité de commande AutoTrac RowSense.....	35-2
Caractéristiques	
Déclaration de conformité CE.....	40-1

*Livret original. Toutes les informations, illustrations et caractéristiques
contenues dans la présente publication sont à jour au moment de
la publication, le constructeur se réservant le droit d'apporter sans
notification toute modification jugée appropriée.*

COPYRIGHT © 2010
DEERE & COMPANY
European Office Mannheim
All rights reserved.
A John Deere ILLUSTRATION © Manual

Sécurité

Reconnaître les symboles de mise en garde

Voici le symbole de mise en garde. Lorsqu'il apparaît sur la machine ou dans la présente publication, c'est pour prévenir d'un risque potentiel de blessure.

Respecter tous les conseils de sécurité ainsi que les consignes générales de prévention des accidents.



TS1389 —UN—07DEC88

DX,ALERT -28-29SEP98-1/1

Comprendre les termes de mise en garde

Le symbole de mise en garde est accompagné d'un terme, tel que DANGER, AVERTISSEMENT ou ATTENTION. Le terme DANGER repère les dangers les plus graves.

Les autocollants avec DANGER ou AVERTISSEMENT signalent des dangers spécifiques. Les autocollants avec ATTENTION se réfèrent à des précautions d'ordre général. Dans la présente publication, le terme ATTENTION accompagne les messages de sécurité.



TS187 —28—27JUN08

DX,SIGNAL -28-03MAR93-1/1

Respecter les consignes de sécurité

Lire attentivement tous les conseils de sécurité contenus dans cette publication et ceux apposés sur la machine. Veiller à ce que les autocollants soient lisibles. Remplacer les autocollants manquant ou endommagés. S'assurer que les autocollants adéquats sont apposés sur les nouveaux équipements et les pièces de rechange. Des autocollants de rechange sont disponibles chez le concessionnaire John Deere.

Il peut exister des informations de sécurité supplémentaires concernant des pièces et des composants provenant de fournisseurs et dont il n'est pas fait mention dans ce livret d'entretien.

Apprendre à utiliser la machine et en manipuler les commandes. Ne pas confier la machine à une personne non formée à cet effet.

Maintenir la machine en permanence en bon état. Toute modification non autorisée apportée à la machine peut en affecter le fonctionnement, la sécurité et la longévité.



TS201 —UN—23AUG88

Prendre contact avec le concessionnaire John Deere en cas de difficultés à comprendre certaines parties de cette publication et pour obtenir de l'aide.

DX,READ -28-16JUN09-1/1

Manipuler les récepteurs de positionnement GPS et leurs supports en toute sécurité

Lors de l'installation et de la dépose d'un récepteur de positionnement GPS, éviter toute chute pouvant provoquer des blessures graves. Utiliser une échelle ou une plate-forme permettant d'accéder facilement à l'emplacement de montage.

Veiller à utiliser des mains courantes et des marchepieds solides et sûrs. Ne pas installer ni déposer le récepteur par temps humide ou en cas de gel.

Le mât du récepteur utilisé sur les équipements est lourd et peut être difficile à manipuler. Si les emplacements de montage ne sont pas accessibles à partir du sol ou d'une plate-forme d'entretien, effectuer ce travail à deux. Utiliser une technique de levage appropriée et se munir des équipements de protection recommandés.



TS249 — UN — 23AUG88

DX,WW,RECEIVER -28-08JAN08-1/1

Sécurité de l'utilisation des systèmes de guidage

Ne pas utiliser le système AutoTrac sur la voie publique.

- Toujours désactiver le système AutoTrac avant d'entrer sur une voie publique.
- Ne pas essayer d'activer le système AutoTrac pendant le déplacement sur route.

Le système AutoTrac est prévu pour aider l'opérateur à travailler plus efficacement sur le site. L'opérateur est toujours responsable du trajet de la machine. Pour éviter tout risque de blessure pour l'opérateur et les personnes se trouvant à proximité:

- Rester vigilant et faire attention à la zone environnante.
- Prendre le contrôle du volant quand cela est nécessaire pour éviter les accidents de terrain, les personnes se trouvant à proximité, le matériel ou d'autres obstacles.
- Arrêter la machine si les conditions de visibilité sont telles qu'il est difficile de l'utiliser ou d'identifier les personnes ou les obstacles qui se trouvent sur son trajet.

OUO6050,0000F2B -28-03APR08-1/1

Lire le livret relatif au guidage

Avant d'essayer d'utiliser AutoTrac, lire entièrement le livret relatif au guidage pour comprendre les composants et procédures nécessaires à son utilisation correcte et sans danger.

Le livret sur le guidage concerne les applications des systèmes de guidage AutoTrac.

OUCC002,0002D93 -28-16FEB10-1/1

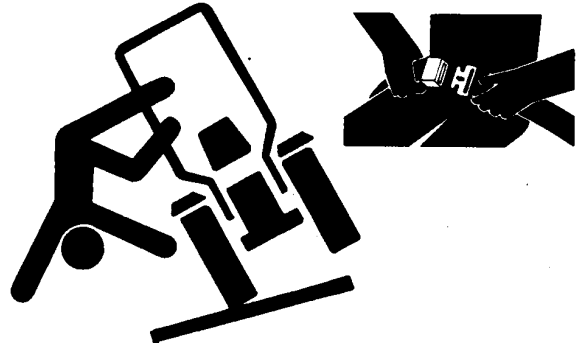
Ceinture de sécurité

Si la machine est équipée d'un arceau/cadre de sécurité ou d'une cabine, boucler la ceinture pour réduire les risques de blessure en cas d'accident, renversement par exemple.

Si la machine n'a pas d'arceau/cadre de sécurité ni de cabine, ne pas mettre la ceinture.

Remplacer la ceinture de sécurité complète si la boulonnerie de fixation, la boucle, la ceinture ou l'enrouleur présentent des détériorations.

Contrôler la ceinture de sécurité et la boulonnerie de fixation au moins une fois par an. Vérifier si la boulonnerie est desserrée ou si la ceinture est endommagée (coupures, effilochage, usure extrême ou inhabituelle, décoloration ou abrasion). N'utiliser que des



pièces de rechange agréées pour la machine. Voir le concessionnaire John Deere.

TS205 —UN—23AUG88

DX,ROPS1 -28-07JUL99-1/1

AutoTrac™ RowSense™ Ensileuse automotrice

Aperçu

AutoTrac RowSense comprend les composants suivants

- Système AutoTrac intégré installé et activé sur l'ensileuse, avec logiciel AutoTrac RowSense mis à jour programmé dans l'unité du système de direction (SSU), activation AutoTrac SF1 ou SF2.
- Activation AutoTrac RowSense SF1 ou SF2
- Capteurs de rang montés sur unité de récolte approuvée
- Console GS2 2600
- Récepteur StarFire avec activation SF1, SF2 ou RTK

AutoTrac RowSense fonctionne avec toutes les configurations de guidage existantes et la plupart des configurations de récolte standard.

AutoTrac fonctionne dans les modes suivants:

- Courbes adaptatives
- Courbes AB
- Passage circulaire
- et Passage rectiligne

AutoTrac RowSense est une amélioration d'AutoTrac intégré sur la console GS2. Des capteurs de rang montés sur la pointe de rang médian détectent les tiges de maïs pour déterminer où se trouve le rang. Les signaux fournis par les capteurs de rang sont intégrés aux signaux



Capteurs AutoTrac RowSense

AutoTrac existants pour contribuer à maintenir l'ensileuse sur les rangs. Lorsqu'aucun signal ne provient des capteurs de rang (p. ex. lorsqu'on traverse une voie d'eau), c'est le guidage GPS normal qui s'applique. La plupart des autres caractéristiques d'AutoTrac demeurent inchangées. Les capteurs de rang sont simplement une autre entrée de position pour diriger l'ensileuse. Tous les modes de guidage sont configurés de la même façon qu'avec AutoTrac basé sur GPS.

OUC002.0002DA4 -28-31MAY10-1/1

Configuration et étalonnage du système

Configuration d'AutoTrac RowSense

Avant d'utiliser ce produit, il convient, outre de configurer AutoTrac, de prendre les mesures suivantes:

Sur la console GS2, naviguer jusqu'à Console GreenStar d'origine >> SETUP >> AUTOTRAC

1. Activer Rappel du centrage de passage (voir la section "Rappel du centrage de passage").
2. Définir le mode de guidage sur rangs (voir la section "Configuration de l'entrée de rang—Attribution au bouton de rappel").
3. Étalonner les capteurs de rang (voir la section "Procédure d'étalonnage des capteurs de rang").
4. Étalonner le centre de l'angle de braquage (voir la section "Procédure d'étalonnage de l'unité de commande SSU").

A—Sensibilité de la direction (50-200)

B—Étalonnage AutoTrac

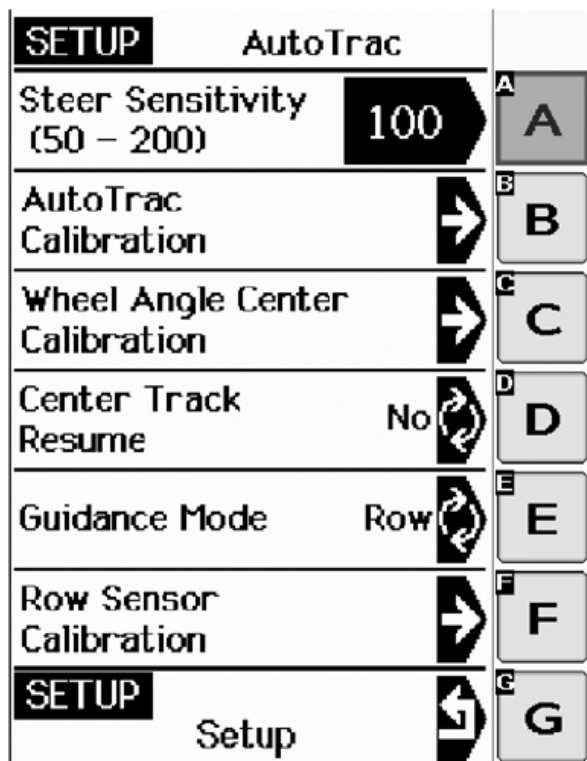
C—Étalonnage du centre de l'angle de braquage

D—Rappel du centrage de passage

E—Mode guidage

F—Étalonnage des capteurs de rang

G—Retour



Configuration d'étalonnage

OUCC002,0002DC4 -28-03MAY10-1/1

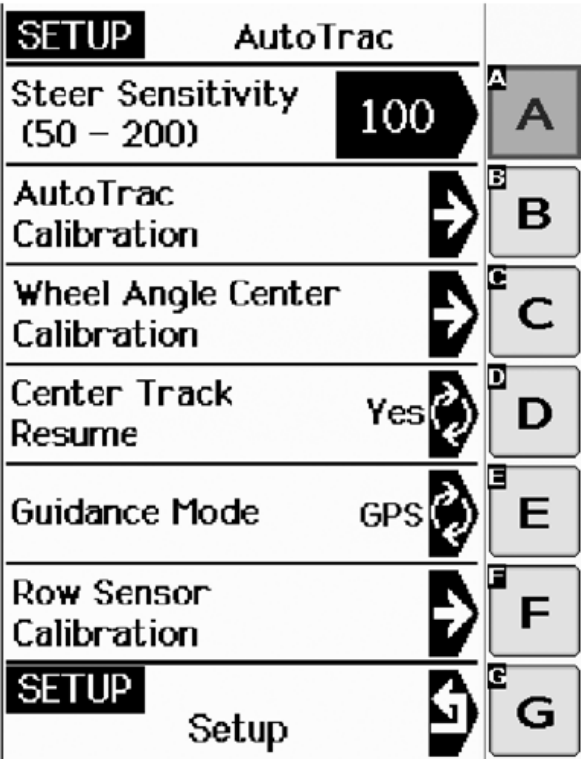
Activation du rappel du centrage de passage

Naviguer jusqu'à Console GreenStar d'origine >> SETUP >> AUTOTRAC.

S'assurer que le bouton Mode guidage (E) est sur GPS, puis appuyer sur le bouton Rappel du centrage de passage (D) pour sélectionner OUI.

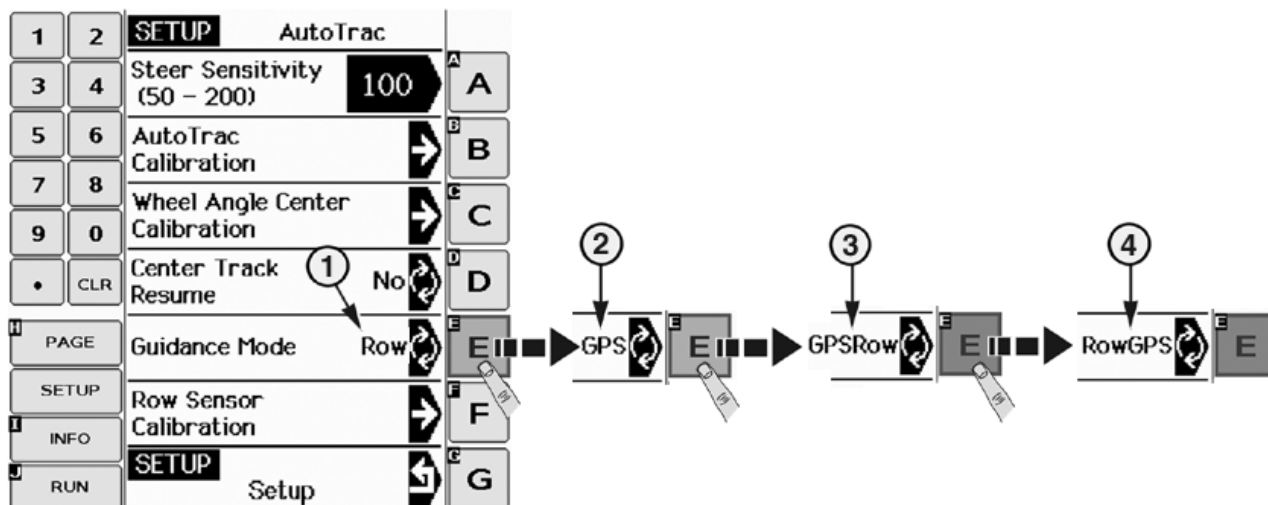
NOTE: Dans tous les autres modes de guidage (Rang, RangGPS et GPSRang), appuyer sur le bouton Rappel du centrage de passage (D) pour sélectionner Non.

- | | |
|---|-----------------------------------|
| A—Sensibilité de la direction (50-200) | E—Mode guidage |
| B—Étalonnage AutoTrac | F—Étalonnage des capteurs de rang |
| C—Étalonnage du centre de l'angle de braquage | G—Retour |
| D—Rappel du centrage de passage | H—Bras du capteur |



OUC002,0002DC5 -28-31MAY10-1/1

Configuration de l'entrée de rang—Attribution au bouton de rappel



IMPORTANT: Avant de configurer l'attribution au bouton de rappel, veiller à ce que ce bouton (H) soit sélectionnée comme interrupteur de guidage sur rangs—l'adresse d'unité de commande d'accouder ARC 107 est étalonnée à 4 (réglage usine). Voir la section "Procédures d'étalonnage" du livret d'entretien de l'ensileuse.

L'entrée de rang (attribution au bouton de rappel) peut être sélectionné sur la console GS2. Naviguer jusqu'à Console GreenStar d'origine >> SETUP >> AUTOTRAC. Appuyer sur la touche Mode guidage (E) pour sélectionner le mode d'activation du guidage (1 à 4) à attribuer au bouton de rappel (H), c'est à dire:

1-Mode rang (défaut):

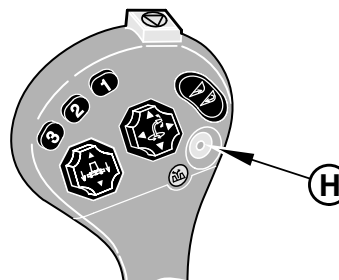
1. Conduire l'ensileuse dans le rang.
2. Appuyer une première fois sur le bouton de rappel (H) pour activer les capteurs de rang seulement.

NOTE: Le fait d'appuyer une deuxième fois sur le bouton de rappel (H) n'a aucun effet.

2-Mode GPS:

1. Conduire l'ensileuse dans le rang.
2. Appuyer une première fois sur le bouton de rappel (H) pour activer le guidage AutoTrac seulement.

NOTE: Le fait d'appuyer une deuxième fois sur le bouton de rappel (H) n'a aucun effet.



Bouton de rappel

ZX1043913

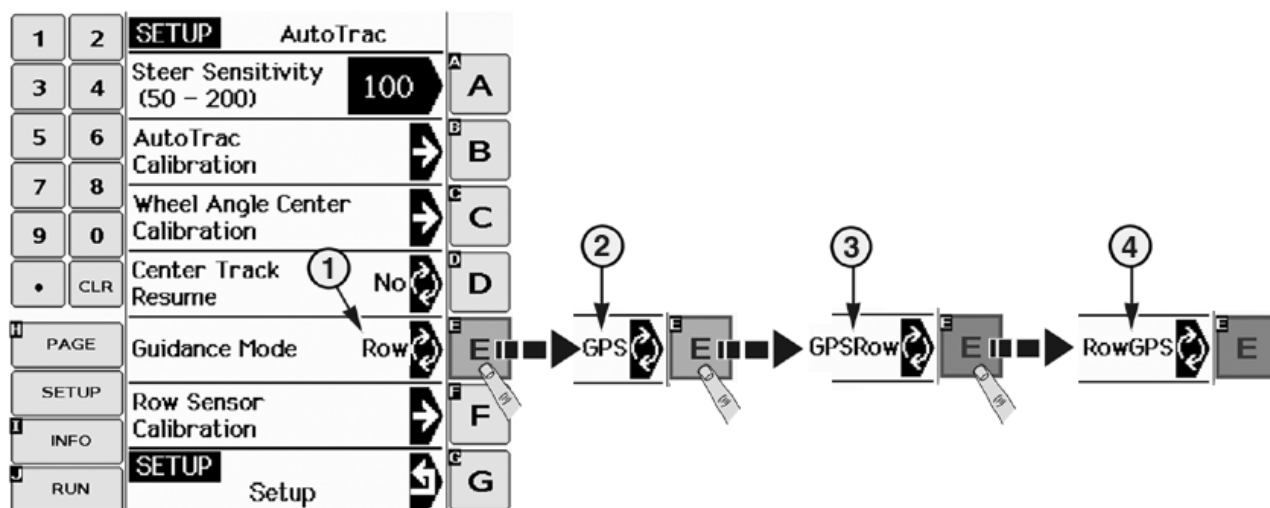
- | | |
|---|--------------------|
| A—Sensibilité de la direction (50-200) | G—Retour |
| B—Étalonnage AutoTrac | H—Bouton de rappel |
| C—Étalonnage du centre de l'angle de braquage | 1— Mode Rang |
| D—Rappel du centrage de passage | 2— Mode GPS |
| E— Mode guidage | 3— Mode GPSRang |
| F— Étalonnage des capteurs de rang | 4— Mode RangGPS |

Suite voir page suivante

OUC002.0002DF1 -28-03JUN10-1/3

ZX1043914 —UN—31MAY10

ZX1043913 —UN—30APR10



ZX1043914 —UN—31MAY10

3-Mode GPSRang:

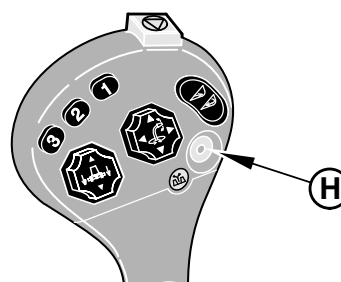
1. Conduire l'ensileuse dans le rang.
2. Appuyer une première fois sur le bouton de rappel (H) pour activer le guidage AutoTrac seulement.
3. Appuyer une deuxième fois sur le bouton de rappel (H) pour activer le guidage AutoTrac et les capteurs de rang, avec priorité au guidage AutoTrac (fusion).

Passage automatique du guidage AutoTrac au guidage sur rangs: Appuyer deux fois sur le bouton de rappel (H) -> le guidage sur rangs et le guidage AutoTrac sont activés.

- Si le système perd le signal GPS, il repasse automatiquement au guidage sur rangs car les capteurs sont toujours actifs (p. ex., se produit au bout de parcelle quand le récepteur StarFire™ est dans une zone d'ombre). Une fois qu'il a récupéré le signal, le système retourne automatiquement au guidage sur rangs et guidage AutoTrac.
- Si le système perd le signal des capteurs de rang, il repasse automatiquement au guidage AutoTrac (p. ex., se produit lors du franchissement d'une voie d'eau ou en cas d'interruptions de rang). Une fois qu'il a récupéré le signal des capteurs de rang, le système retourne automatiquement au guidage sur rangs et guidage AutoTrac.

Passage manuel: Appuyer une fois sur le bouton de rappel (H) -> le guidage AutoTrac est activé.

- Si l'on appuie une deuxième fois sur le bouton de rappel (H), le système passe au guidage AutoTrac et guidage sur rangs. Il est possible d'alterner entre: - guidage



ZX1043913

Bouton de rappel

ZX1043913 —UN—30APR10

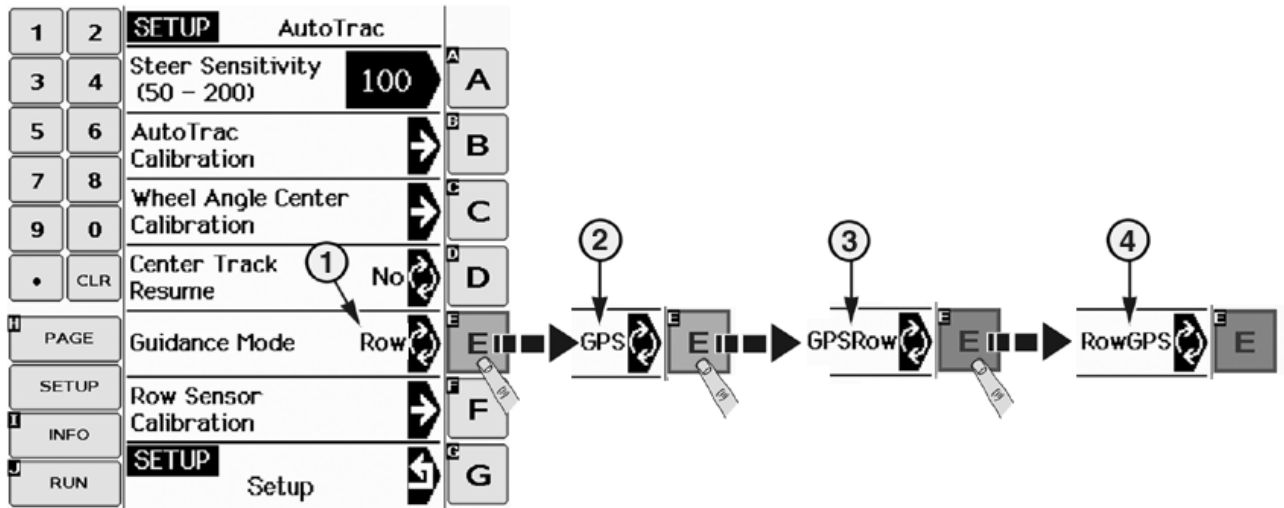
- | | |
|---|--------------------|
| A—Sensibilité de la direction (50-200) | G—Retour |
| B—Étalonnage AutoTrac | H—Bouton de rappel |
| C—Étalonnage du centre de l'angle de braquage | 1— Mode Rang |
| D—Rappel du centrage de passage | 2— Mode GPS |
| E—Mode guidage | 3— Mode GPSRang |
| F—Étalonnage des capteurs de rang | 4— Mode RangGPS |

AutoTrac simple et - guidage AutoTrac et sur rangs en appuyant de nouveau sur le bouton de rappel (H).

NOTE: Il est possible d'utiliser le passage manuel quand le signal de capteur de rang est mauvais ou moins bon (p. ex., croisement de rangs en bout de parcelle). Ceci permet de désactiver directement le guidage sur rangs.

Suite voir page suivante

OUC002,0002DF1 -28-03JUN10-2/3



4-Mode RangGPS:

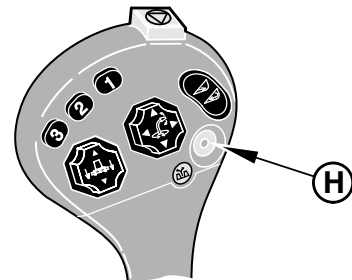
1. Conduire l'ensileuse dans le rang.
2. Appuyer une première fois sur le bouton de rappel (H) pour activer les capteurs de rang et le guidage, avec priorité aux capteurs de rang (fusion).
3. Appuyer une deuxième fois sur le bouton de rappel (H) pour activer le guidage AutoTrac seulement.

Passage automatique du guidage AutoTrac au guidage sur rangs: Appuyer une fois sur le bouton de rappel (H) -> le guidage sur rangs et le guidage AutoTrac sont activés.

- Si le système perd le signal GPS, il repasse automatiquement au guidage sur rangs car les capteurs sont toujours actifs (p. ex., se produit au bout de parcelle quand le récepteur StarFire™ est dans une zone d'ombre).
- Si le système perd le signal des capteurs de rang, il repasse automatiquement au guidage AutoTrac (p. ex., se produit lors du franchissement d'une voie d'eau ou en cas d'interruptions de rang). Une fois qu'il a récupéré le signal des capteurs de rang, le système retourne automatiquement au guidage sur rangs et guidage AutoTrac.

Passage manuel: Appuyer une fois sur le bouton de rappel (H) -> le guidage sur rangs et le guidage AutoTrac sont activés.

- Si l'on appuie une deuxième fois sur le bouton de rappel (H), le système passe au guidage AutoTrac.



ZX1043913

Bouton de rappel

- | | |
|---|--------------------|
| A—Sensibilité de la direction (50-200) | G—Retour |
| B—Étalonnage AutoTrac | H—Bouton de rappel |
| C—Étalonnage du centre de l'angle de braquage | 1—Mode Rang |
| D—Rappel du centrage de passage | 2—Mode GPS |
| E—Mode guidage | 3—Mode GPSRang |
| F—Étalonnage des capteurs de rang | 4—Mode RangGPS |

NOTE: Il est possible d'utiliser le passage manuel quand le signal de capteur de rang est mauvais ou moins bon (p. ex., croisement de rangs en bout de parcelle). Ceci permet de désactiver directement le guidage sur rangs.

OUCC002,0002DF1 -28-03JUN10-3/3

ZX1043914 —UN—31MAY10

ZX1043913 —UN—30APR10

Avant d'étalonner un capteur de rang—Nettoyage des capteurs de rang

⚠ ATTENTION: ARRÊTER le moteur, serrer le frein de stationnement et retirer la clé de contact.

Il convient de vérifier quotidiennement les capteurs de rang pour voir s'il est nécessaire de les nettoyer.

En outre, il faut vérifier et si nécessaire régler la hauteur de la pointe du diviseur de récolte pour éviter une trop grande accumulation de matières sur les capteurs.

Si des matières se sont accumulées sur les capteurs, cela peut entraver le mouvement et nuire à la procédure d'étalonnage. Pour nettoyer les capteurs de rang, éliminer les débris qui se trouvent sur les capteurs et dans la zone environnante, des deux côtés (voir les flèches).



Vérifier que les capteurs bougent librement, sans obstacle.

OUC002,0002DEE -28-02JUL10-1/1

Procédure d'étalonnage des capteurs de rang

Cette procédure est effectuée lors de l'installation du système ou après une réparation. Les capteurs de rang doivent être installés et positionnés contre les butées de position au repos.

Préparation pour l'étalonnage: Vérifier que les capteurs de rang sont installés correctement, avec les palpeurs à ressort (H) en position de repos, comme illustré.

IMPORTANT: S'assurer qu'il n'y pas d'accumulation de matières dans les zones de capteur de rang qui empêcherait les deux palpeurs (H) d'être dans leur position de repos (voir les flèches).

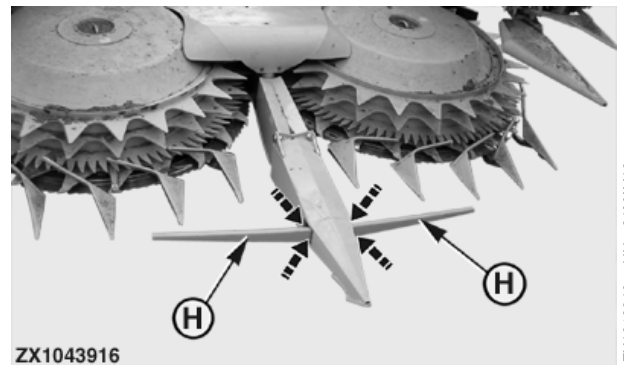
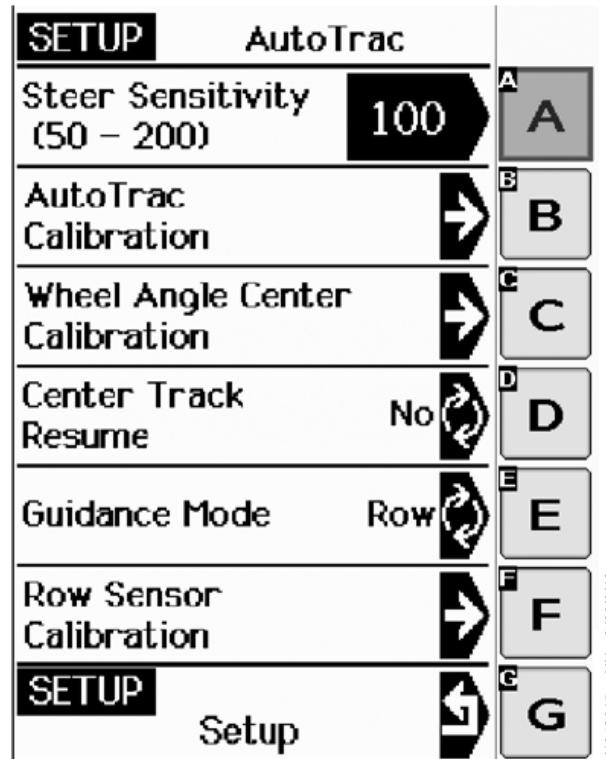
La plus grande propreté est nécessaire lors de l'étalonnage d'un capteur de rang, en particulier à proximité du capteur, pour éviter un étalonnage incorrect (mauvaises valeurs d'étalonnage).

Relever l'outil frontal pour faire en sorte que les capteurs de rang ne touchent pas le sol. L'ensileuse ne doit pas bouger.

1. Appuyer sur la touche **SETUP** du moniteur GreenStar d'origine. Appuyer sur la touche alphabétique indiquée par AutoTrac.

A—Sensibilité de la direction (50-200)
B—Étalonnage AutoTrac
C—Étalonnage du centre de l'angle de braquage
D—Rappel du centrage de passage

E—Mode guidage
F—Étalonnage des capteurs de rang
G—Retour
H—Palpeur de capteur



Suite voir page suivante

OUC002.0002DA6 -28-31MAY10-1/2

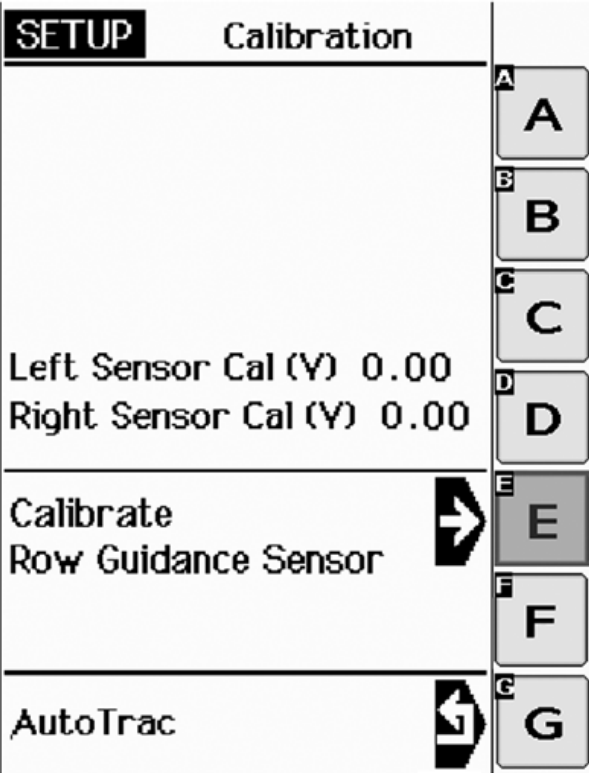
2. Étalonner les tensions au repos des capteurs.

Appuyer sur la touche Étalonner capteurs guidage s/rangs (E) pour enregistrer les tensions au repos des capteurs dans la mémoire de l'unité de commande AutoTrac RowSense (SSU).

NOTE: L'écran GSD affiche maintenant les tensions des capteurs gauche et droit. La tension au repos des capteurs droit et gauche doit être aussi proche que possible de 0 volt.

3. Fin de l'étalonnage; quitter le mode d'étalonnage des capteurs de rang.

- | | |
|--------------------------|--------------------------------------|
| A—Non utilisé | E—Étalonner capteurs guidage s/rangs |
| B—Non utilisé | F—Non utilisé |
| C—Étal. capt. gauche (V) | G—Retour |
| D—Étal. capt. droit (V) | |



OUC002,0002DA6 -28-31MAY10-2/2

Procédure d'étalonnage de l'unité de commande SSU

ATTENTION: Durant l'étalonnage du système AutoTrac RowSense™, les roues arrière braquent automatiquement. Pour éviter tout accident, vérifier que personne ne se trouve à proximité avant de commencer l'étalonnage.

Actionner les freins durant toute la procédure d'étalonnage.

NOTE: Plus il est facile de braquer les roues arrière, plus l'étalonnage du distributeur de direction hydraulique sera précis. Il est donc sage de maintenir la charge d'essieu arrière la plus basse possible. Cela peut s'accomplir en attelant un outil frontal aussi lourd que possible.

Si, pendant l'étalonnage du distributeur de direction (p. ex. quand, à l'étape 7, les roues arrière braquent), l'une des roues arrière est difficile à braquer dans un sens (p. ex., à cause d'un terrain accidenté), la direction sera brusque et imprécise quand AutoTrac RowSense sera activé.

Avant l'étalonnage, il est essentiel de supprimer tous les codes de diagnostic SSU.

Procéder comme suit pour un étalonnage correct de l'unité de commande AutoTrac RowSense (SSU):

1. Avant d'étalonner, s'assurer que:
 1. Le levier multifonctions en au POINT MORT.
 2. Le moteur tourne au ralenti.
 3. L'interrupteur de sécurité route est en position CHAMP.
 4. L'huile du circuit hydraulique est à plus de 20 °C (68 °F).
 5. On a tourné le volant successivement jusqu'à la butée droite et la butée gauche.
 6. Le conducteur reste assis.
 7. Le bouton AutoTrac RowSense (A) est sur MARCHE.

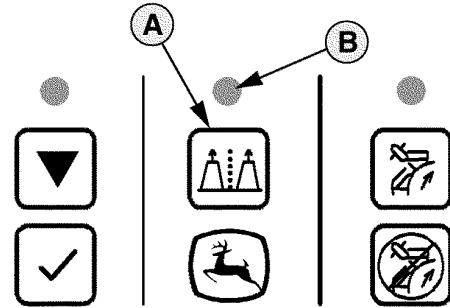
NOTE: Le témoin d'activation d'AutoTrac RowSense (B) clignotera.

Sur la console GS2, naviguer jusqu'à Console GreenStar d'origine >> SETUP >> AUTOTRAC

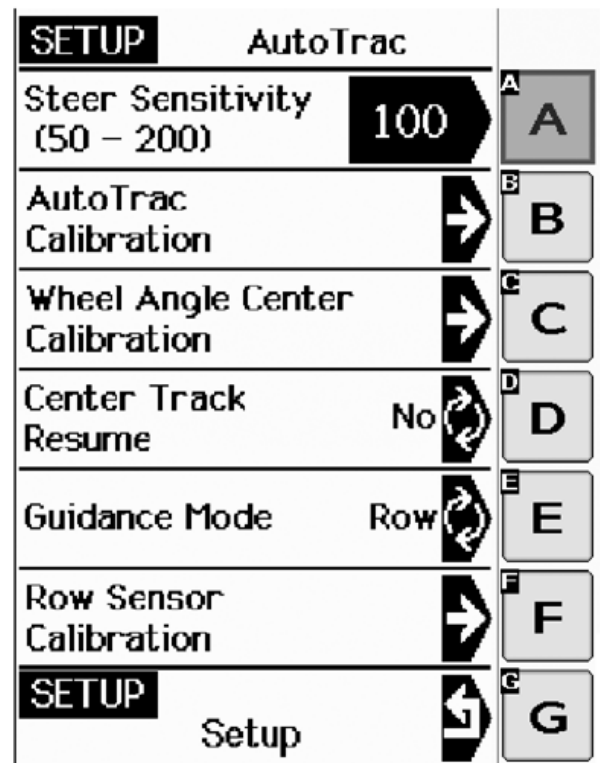
2. Appuyer sur la touche se trouvant en face du segment **Étalonnage du centre de l'angle de braquage**.

Tourner le volant jusqu'à ce que les roues arrière soient en position centrale. Appuyer sur la touche se trouvant en face de **Entrer position centrale des roues** puis sur la touche **G** pour mettre ce réglage en mémoire.

NOTE: Le seul but de cette procédure d'étalonnage est de fournir à l'unité de commande SSU une valeur



ZX1039663



A—Bouton AutoTrac RowSense

B—Témoin d'activation d'AutoTrac RowSense

approximative plausible. Quand la machine se déplace, la position des roues arrière est vérifiée de façon continue et la valeur de centrage de l'angle de braquage des roues est mise à jour. Le système fonctionne comme suit: Toutes les 0,2 secondes, le capteur GPS détermine la position et la vitesse de déplacement du véhicule. Si, pendant une certaine période de temps, un certain nombre de ces valeurs indiquent la même direction, l'unité de commande SSU interprétera cela comme un déplacement en marche avant et le capteur d'angle de braquage est étalonné en conséquence.

Suite voir page suivante

OUC002,0002DC2 -28-31MAY10-1/3

- Appuyer sur la touche se trouvant en face du segment **Étalonnage AutoTrac** puis sur celle se trouvant en face de **Commencer étalonnage système** pour lancer l'étalonnage.

- Quand **Braquer à fond à gauche** apparaît à l'écran, tourner le volant lentement à fond à gauche.

NOTE: Quand on tourne le volant, le témoin d'angle de braquage doit augmenter.

- Dès que le volant atteint la position la plus à gauche, appuyer sur la touche **E** en face du segment **Braquer à fond à droite**.

- Quand **Braquer à fond à droite** apparaît à l'écran, tourner le volant lentement à fond à droite.

NOTE: Quand on tourne le volant, le témoin d'angle de braquage doit diminuer.

- Dès que le volant atteint la position la plus à droite appuyer sur la touche **E** en face du segment **Braquer à fond à droite**.

OUC002,0002DC2 -28-31MAY10-2/3

ATTENTION: Le système agira automatiquement sur le système de direction de l'ensileuse. Pour éviter tout accident, vérifier que personne ne se trouve à proximité avant de commencer l'étalonnage.

- Une fois que **Presser interrupteur de rappel pour étalonner vanne gauche** apparaît à l'écran, appuyer sans relâcher sur le bouton d'activation d'AutoTrac RowSense (A).

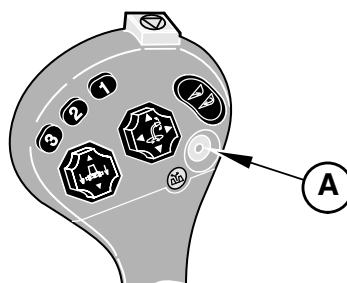
IMPORTANT: Ne pas toucher le volant pendant que le système est en train d'étalonner la vanne gauche automatiquement.

NOTE: Le témoin d'activation d'AutoTrac RowSense (B) s'allumera maintenant en continu.

Le système tournera le volant jusqu'à sa position la plus à gauche. Continuer à appuyer sur le bouton d'activation (A) pendant que **Presser interrupteur de rappel pour étalonner vanne droite** apparaît à l'écran.

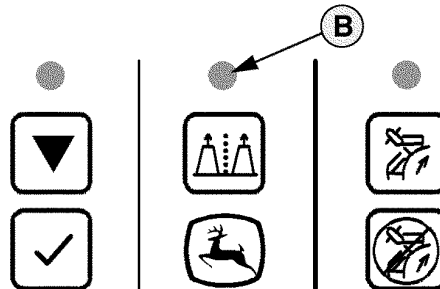
NOTE: Cette étape détermine l'intensité de signal de modulation de largeur d'impulsion nécessaire pour entraîner le mouvement des roues arrière. Si les roues arrière sont difficiles à braquer car, par exemple, l'essieu arrière est trop chargé ou les roues arrière se trouvent sur un sol accidenté, une valeur trop élevée sera déterminée par erreur, ce qui entraînera un fonctionnement brusque. En cas de direction brusque, toujours réduire la réaction de direction uniquement après que l'étape d'étalonnage actuelle a été réalisée avec succès.

Continuer à appuyer sur le bouton d'activation (A) jusqu'à ce que **Fin de l'étalonnage** apparaisse sur l'écran.



ZX1040787

ZX1040787 —UN—25JUL07



ZX1039664

ZX1039664 —UN—03OCT06

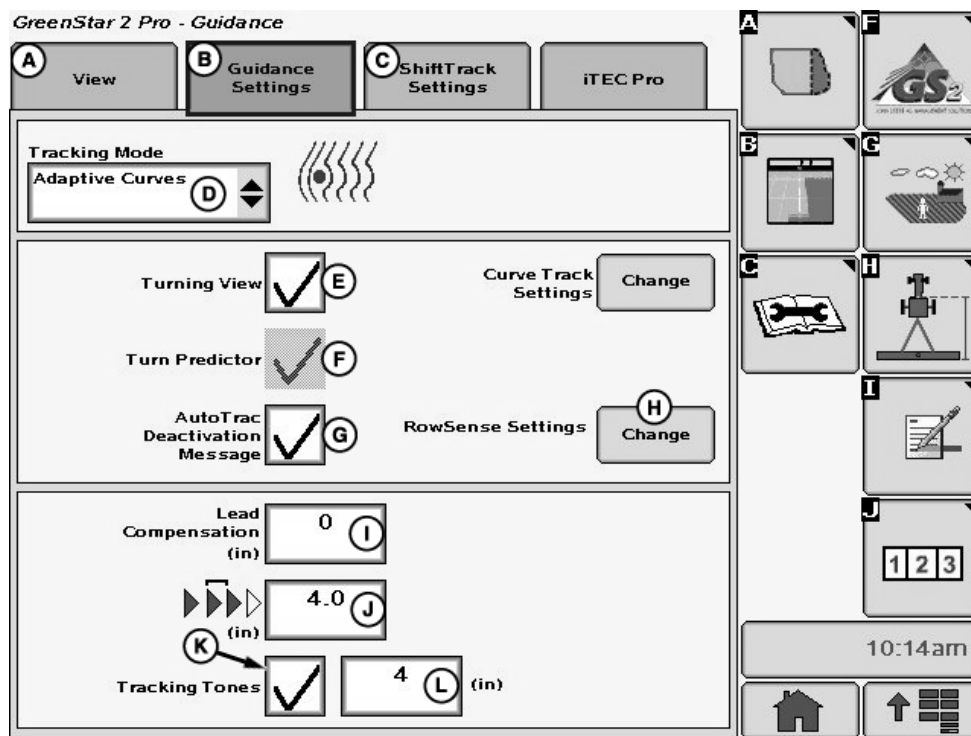
- Relâcher le bouton d'activation (A). Les valeurs d'étalonnage de **Zone morte du distributeur gauche** et **Zone morte du distributeur droit** sont alors affichées. Appuyer sur la touche **G** pour terminer l'étalonnage.

- Mettre le moteur au ralenti puis arrêter le moteur.

OUC002,0002DC2 -28-31MAY10-3/3

Mise en marche du système

Avant de mettre en marche le système



MENU >> touche programmable GREENSTAR2
PRO >> touche programmable GUIDAGE >> onglet
PARAMÈTRES GUIDAGE.

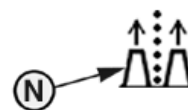
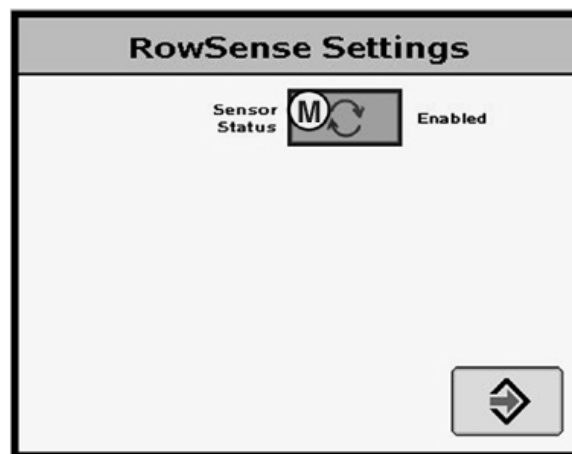
- Sélectionner l'une des configurations de guidage suivantes dans le menu déroulant MODE TRACKING (D).
 - Courbes adaptatives
 - Courbes AB
 - Passage circulaire
 - et Passage rectiligne

NOTE: Pour sélectionner le mode Tracking correct, voir la section "Utilisation du système".

- Vérifier l'état des capteurs de rang. Le bouton Changer Paramètres RowSense (H) appelle un écran de configuration comportant un bouton État des capteurs ACTIVÉ/DÉSACTIVÉ (M).

IMPORTANT: Ne pas basculer ÉTAT DES CAPTEURS sur DÉSACTIVÉ.

Quand État des capteurs est ACTIVÉ, l'icône AutoTrac RowSense (N) apparaît sur la page Guidage dans l'onglet VUE.



Suite voir page suivante

OUC002,0002DBE -28-04MAY10-1/2

PC11454 —UN—13NOV08

ZX1043918 —UN—30APR10

- | | |
|--|--------------------------------------|
| A—Onglet Vue | H—Bouton Changer |
| B—Onglet Paramètres guidage | Paramètres RowSense |
| C—Onglet Paramètres Décalage | I— Zone d'entrée Éloign GPS-châssis |
| D—Menu déroulant Mode Tracking | J— Zone d'entrée Décalage |
| E—Case à cocher Vue tournante | K—Case à cocher Sign son guidage |
| F—Case à cocher Prévision 1/2 tour | L—Zone d'entrée Sign son guidage |
| G—Case à cocher Message désactivation AutoTrac | M—Bouton à bascule État des capteurs |

OUC002,0002DBE -28-04MAY10-2/2

Mise en marche du système

ATTENTION: Ne pas utiliser le système AutoTrac RowSense sur la voie publique. Toujours désactiver le système AutoTrac RowSense avant d'entrer sur une voie publique. Ne pas essayer d'activer le système AutoTrac RowSense pendant le déplacement sur route.

Quand le système est activé, rester vigilant et faire attention à la zone environnante. Prendre le contrôle de la direction quand cela est nécessaire pour éviter les accidents de terrain, les personnes se trouvant à proximité, le matériel ou d'autres obstacles. Arrêter la machine si les conditions de visibilité sont telles qu'il est difficile d'utiliser ou de diriger la machine en toute sécurité.

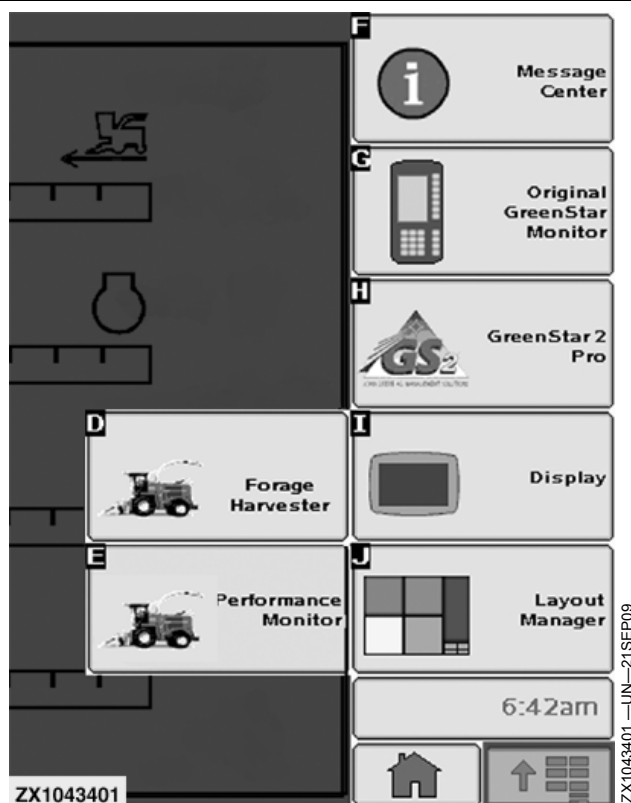
IMPORTANT: Le système AutoTrac RowSense est prévu pour aider l'opérateur à travailler plus efficacement sur le site. L'opérateur est toujours responsable du trajet de la machine et doit continuer à faire attention à la zone environnante pendant que la machine est en service. Arrêter la machine si les conditions de visibilité sont telles qu'il est difficile d'identifier les personnes ou les obstacles qui se trouvent sur le trajet de la machine.

Ne faire fonctionner la machine que si l'on est assis sur le siège de l'opérateur. S'il y en a une, toujours utiliser la ceinture de sécurité.

Lire et comprendre le livret d'entretien "Console GS2—Guidage".

Le système AutoTrac RowSense est accessible à l'aide de l'interface de l'écran principal de la console. Sélectionner le bouton GreenStar 2 Pro pour atteindre les écrans AutoTrac RowSense pertinents puis consulter la section "Utilisation du système" pour une configuration et une utilisation correctes du système AutoTrac RowSense.

Le système AutoTrac RowSense a trois états possibles: MARCHE, ACTIF OU INACTIF.



Écran principal



Touche GreenStar 2 Pro

Suite voir page suivante

OUC002,0002DB7 -28-03JUN10-1/4

Mise en marche d'AutoTrac RowSense

Appuyer sur le bouton Auto Marche/Arrêt (C) pour mettre en marche/désactiver AutoTrac™. Pour plus d'informations, consulter les livrets d'entretien "Console GS2—Guidage" et Console GS2—Applications de base".

Pour mettre en marche le système, les conditions suivantes doivent être satisfaites:

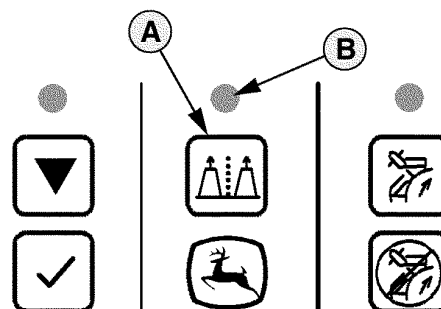
- L'unité de commande AutoTrac RowSense (SSU) a été détectée
- Le guidage est configuré
- Le guidage est activé
- L'unité du système de direction est en mode de fonctionnement normal
- Le TCM activé
- L'embrayage principal est activé
- Le bouton de guidage AutoTrac RowSense (A) est sur MARCHE
- Appuyer sur le bouton Auto Marche/Arrêt (C) pour mettre en marche/désactiver AutoTrac™.

NOTE: Pour plus d'informations, consulter le livret d'entretien "Console GS2—Guidage".

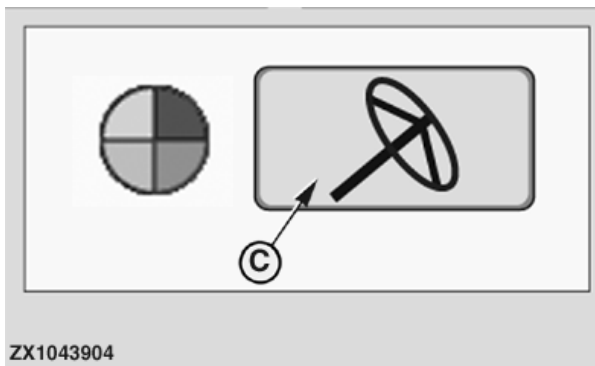
Une fois que le système est EN MARCHE, le témoin d'activation d'AutoTrac RowSense (B) clignote.

A—Bouton de guidage
AutoTrac RowSense
B—Témoin d'activation
d'AutoTrac RowSense

C—Bouton Auto Marche/Arrêt



ZX1039663



ZX1043904

ZX1039663 —UN—03OCT06

ZX1043904 —UN—31MAY10

Suite voir page suivante

OUC002,0002DB7 -28-03JUN10-2/4

Activation d'AutoTrac RowSense

Une fois le système en MARCHE, l'opérateur doit manuellement faire passer le système à l'état ACTIF s'il désire la direction assistée.

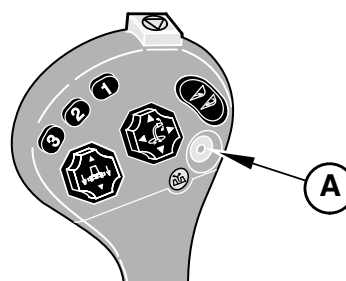
Appuyer sur le bouton d'activation AutoTrac RowSense (A) du levier multifonctions pour activer AutoTrac RowSense. Ceci lancera la direction assistée dans le mode de guidage sur rangs par défaut (voir "Configuration de l'entrée de rang").

IMPORTANT: Si on ne désire pas le mode de guidage par défaut (guidage sur rangs), consulter "Configuration de l'entrée de rang—Attribution au bouton de rappel" dans la section "Configuration et étalonnage du système" pour choisir un autre mode de guidage.

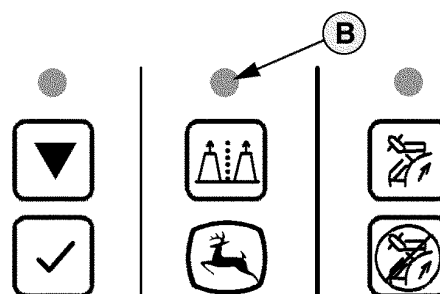
Pour activer le système, les conditions suivantes doivent être satisfaites:

- L'interrupteur de sécurité route est en mode de fonctionnement Champ
- L'embrayage principal est activé
- L'outil frontal est engagé
- Le bouton d'activation d'AutoTrac RowSense doit être sur MARCHE
- La vitesse de déplacement en marche avant est supérieure à 0,5 km/h (0.3 mph) ou la vitesse de déplacement en marche arrière est inférieure à 10 km/h (6.0 mph).
- La vitesse de déplacement en marche avant est inférieure à 22 km/h (13.2 mph).
- Le cap de la machine est à moins de 80° du passage désiré si la vitesse est inférieure à 10 km/h (6.0 mph)
- Le cap de la machine est à moins de 45° du passage désiré si la vitesse est supérieure à 10 km/h (6.0 mph)
- L'erreur hors passage est à moins de 40 % de l'espacement de passage
- Opérateur assis sur le siège
- Le TCM est activé

ATTENTION: Toujours désactiver le système AutoTrac RowSense avant d'entrer sur une



ZX1040787



ZX1039664

A—Bouton d'activation d'AutoTrac RowSense

B—Témoin d'activation d'AutoTrac RowSense

voie publique. Ne pas essayer d'activer le système AutoTrac RowSense pendant le déplacement sur route.

Une fois que l'état du système est ACTIVÉ, le témoin d'activation d'AutoTrac RowSense (B) est allumé en continu.

NOTE: À l'état ACTIVÉ, quand l'unité de commande détecte une défaillance, le témoin d'activation d'AutoTrac RowSense (B) clignote deux fois.

Suite voir page suivante

OUC002,0002DB7 -28-03JUN10-3/4

ZX1040787 —UN—25JUL07

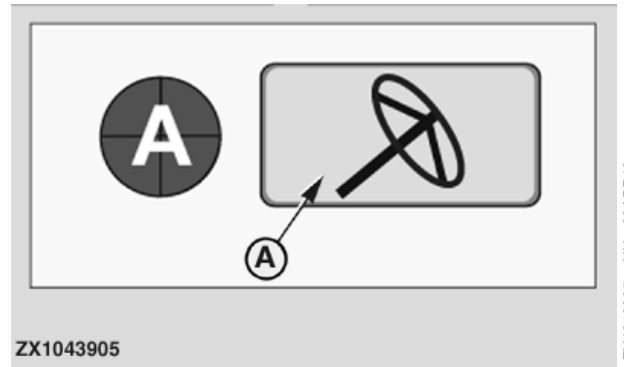
ZX1039664 —UN—03OCT06

Désactivation d'AutoTrac RowSense

⚠ ATTENTION: Toujours désactiver le système AutoTrac RowSense avant d'entrer sur une voie publique. Pour désactiver AutoTrac à partir de l'onglet VUE DU GUIDAGE, appuyer sur le bouton AUTO MARCHE/ARRÊT (A) jusqu'à ce que AUTO ARRÊT s'affiche.

Les méthodes suivantes permettent de DÉSACTIVER le système AutoTrac RowSense:

- Appuyer sur le bouton Auto Marche/Arrêt (A) pour mettre en marche/désactiver AutoTrac™.
- Tourner le volant de plus de 30 degrés.
- Désactiver l'embrayage principal.
- Mettre l'interrupteur de sécurité champ/route en mode route.
- Réduire la vitesse de déplacement à moins de 0,5 km/h (0.3 mph) pendant 30 secondes.
- Augmenter la vitesse de déplacement en marche avant à plus de 15 km/h (9.3 mph).



A—Bouton Auto Marche/Arrêt

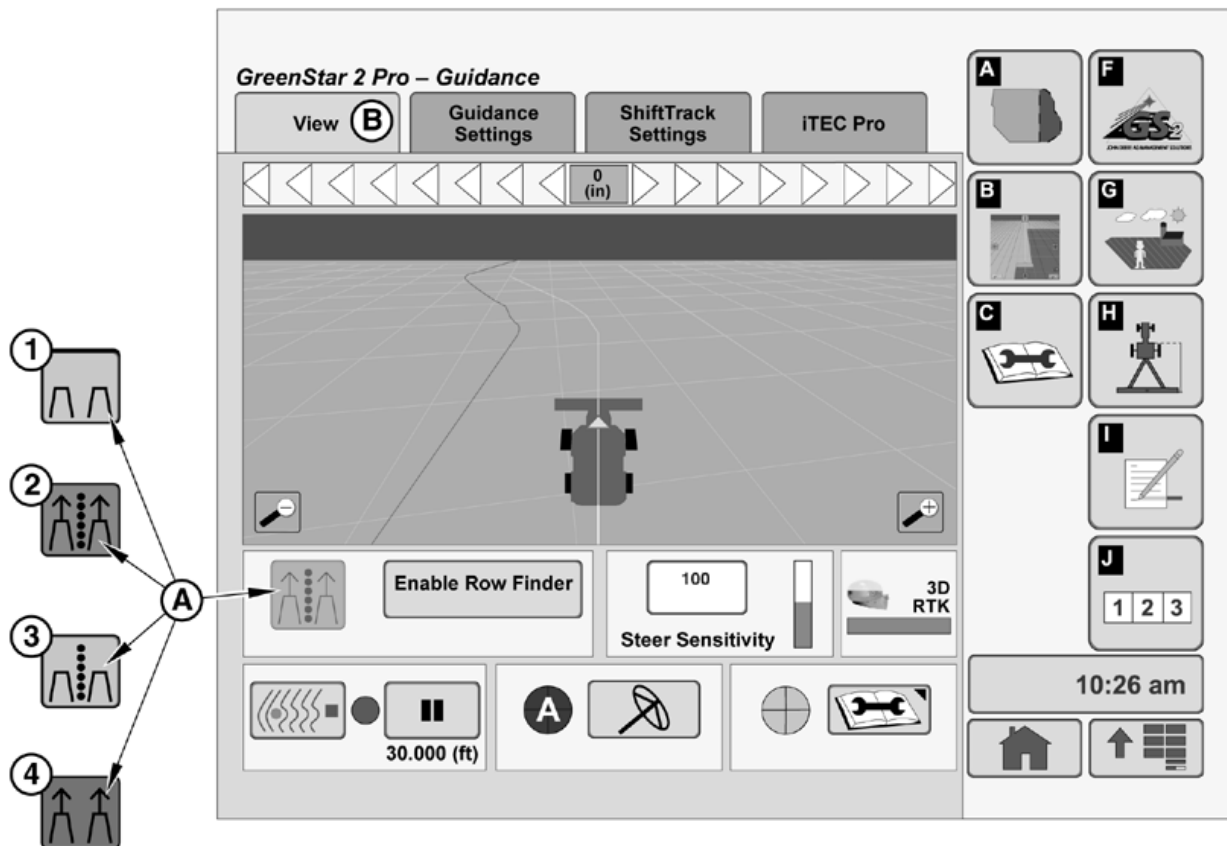
- Faire fonctionner en marche arrière.
- Se lever du siège pendant plus de sept secondes.
- Changer de numéro de passage.

OUCC002,0002DB7 -28-03JUN10-4/4

ZX1043905 —UN—30APR10

Utilisation du système

Affichages et témoins



ZX1043909

A—Onglet Vue du Guidage

B—Icône d'état du guidage

Quand on utilise AutoTrac RowSense, une icône (A) s'affiche sur la carte dans l'onglet VUE DU GUIDAGE (B), indiquant que les capteurs de rang sont disponibles (lorsqu'on appuie sur le bouton ÉTAT DES CAPTEURS pour passer à activé). Chaque icône (1, 2, 3 et 4) indique ce qui se passe sur l'ensileuse à un moment donné.

L'icône d'état du guidage (A) passe d'une forme blanche à une forme animée colorée (verte) lorsque les capteurs de rang contrôlent le véhicule, comme suit:

1. **Système installé** (fond gris)

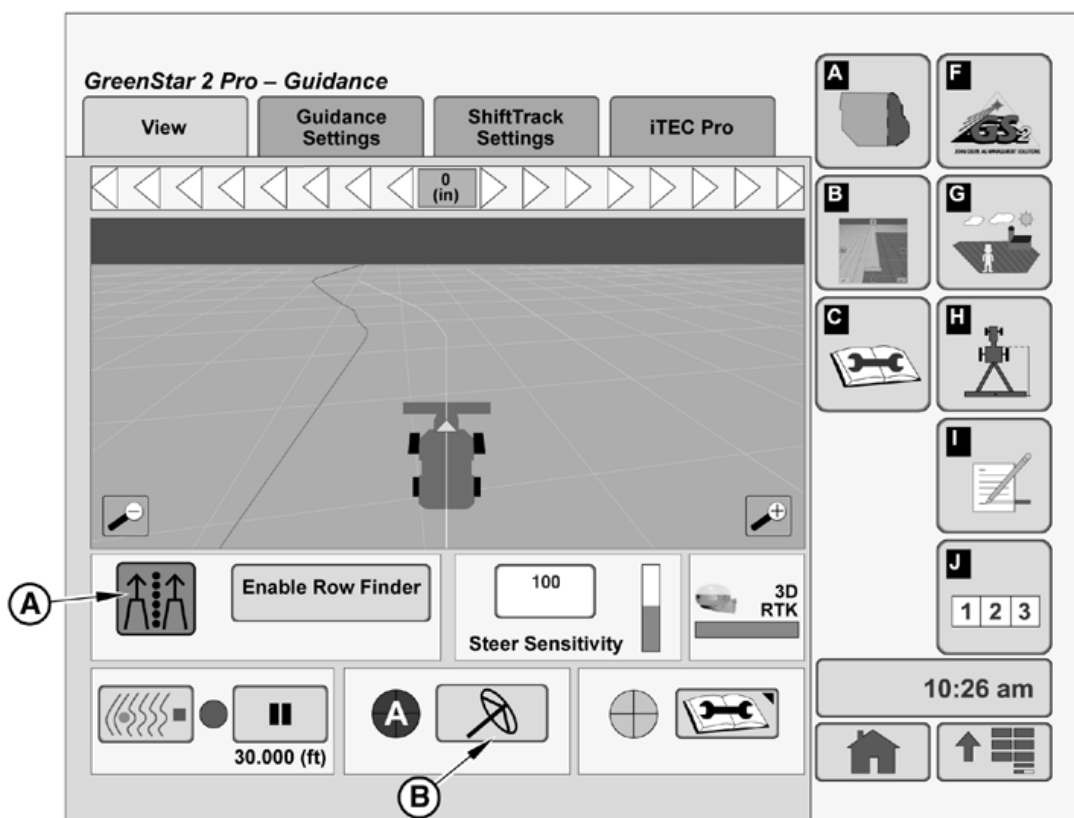
2. **Système actif**, fonctionnant avec capteurs de rang et GPS (fond vert)
3. **Perte du signal GPS**, fonctionnant seulement avec données des capteurs de rang (fond jaune)
4. **Perte du signal des capteurs de rang**, fonctionnant seulement avec GPS (fond orange)

NOTE: La précision du guidage est réduite quand on travaille avec l'icône 3 ou 4.

OUC002,0002DA9 -28-04MAY10-1/1

ZX1043909 —UN—30APR10

Engagement des capteurs de rang

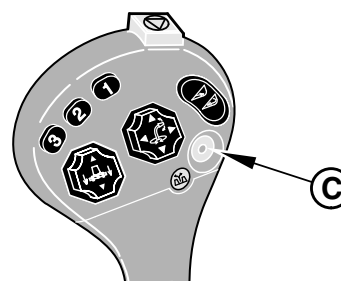


ZX1043910

Les capteurs de rang guident l'ensileuse quand ils peuvent déterminer une position de rang. L'opérateur saura que les capteurs de rang guident l'ensileuse lorsque l'icône AutoTrac RowSense (A) devient verte et s'anime.

Une fois que le passage initial a été configuré (une ligne AB ou un passage de contour enregistré initial) et qu'on a appuyé sur le bouton Auto Marche/Arrêt (B) pour activer AutoTrac, on peut appuyer sur le bouton de rappel (C) lorsque l'ensileuse est à moins de la moitié de l'espacement de passage et à un angle acceptable par rapport aux rangs. Les capteurs de rang guident l'ensileuse dès qu'il y a une activité au niveau des capteurs.

Virage en bout de parcelle: Les virages en bout de parcelle sont effectués de la même façon qu'avec AutoTrac basé sur GPS. L'opérateur s'aligne sur le passage qu'il désire suivre. Lorsqu'on appuie sur le bouton de rappel (C), AutoTrac conduit jusqu'au passage de guidage. Les capteurs de rang détectent alors la position du rang et le suivent. Il est possible d'utiliser la fonction d'extension de ligne des courbes adaptatives,



ZX1043911

A—Icône
B—Bouton Auto Marche/Arrêt

C—Bouton de rappel

du passage circulaire et des courbes AB pour étendre la projection de passage adjacent dans les bouts de parcelle.

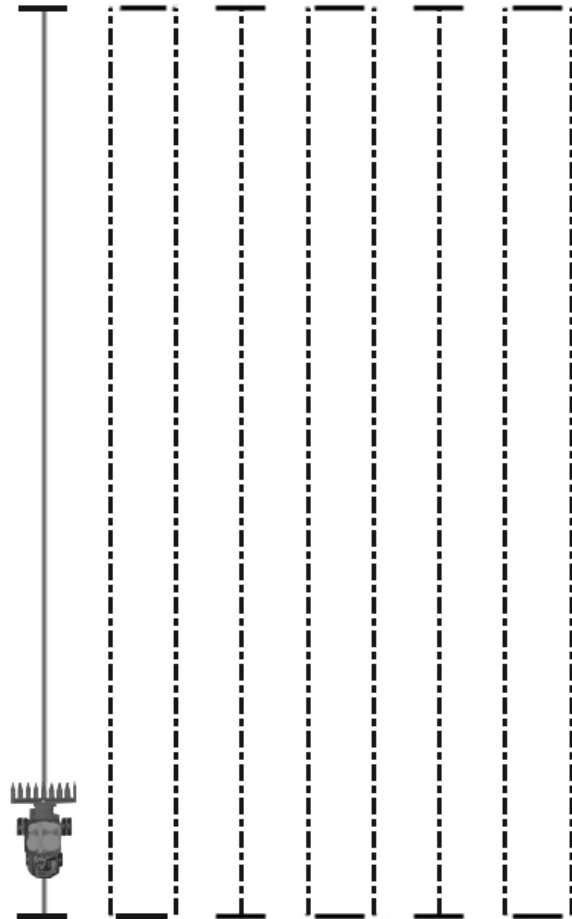
OUC0002,0002DAA -28-04MAY10-1/1

Passage rectiligne

On doit utiliser le Passage rectiligne lorsque les rangs sont droits et ne varient pas plus d'environ 1 m (3-1/4 ft). Le passage rectiligne projette toutes les lignes à partir du premier passage.

Si la parcelle est relativement droite et que le cap ne change pas, il est recommandé d'utiliser le passage rectiligne car il permet l'entrée de rang sur les passages adjacents. Les performances avec l'entrée de rang seront meilleures lorsque la parcelle est plantée avec AutoTrac. Elles le seront également durant les périodes de perte de rang dans les voies d'eau.

En Passage rectiligne, la ligne GPS sera recentrée automatiquement. Ceci permet d'assurer que le passage GPS est correctement aligné par rapport aux rangs de maïs. **Cette fonction n'est pas disponible en mode courbes adaptatives.**



PC10390—UN—07JAN08

Passage rectiligne

Suite voir page suivante

OUC002,0002DAD -28-30APR10-1/4

MENU >> touche programmable GREENSTAR2
PRO >> touche programmable GUIDAGE >> onglet
PARAMÈTRES GUIDAGE

Sélectionner PASSAGE RECTILIGNE dans le menu
déroulant MODE TRACKING. Sélectionner l'onglet VUE.

NOTE: Pauser l'enregistrement lorsqu'on ne récolte pas.

Avant le démarrage

1. S'assurer de la présence d'un signal SF1, SF2 ou RTK en vérifiant l'icône de récepteur sur la page Afficher.
2. Vérifier que l'espacement de passage est correct. Si l'espacement de passage n'est pas correct, le modifier dans l'onglet GUIDAGE.

PC8663 —UN—05AUG05



Bouton MENU

PC8661 —UN—02NOV05



Touche programmable GREENSTAR2 PRO

PC8673 —UN—14OCT07



Touche programmable GUIDAGE

OUC002,0002DAD -28-30APR10-2/4

Sélectionner DÉF PASS 0.

1. Sélectionner un nom de passage dans le menu déroulant PASSAGE 0 ACTUEL. Si aucun nom n'existe, en créer un nouveau en sélectionnant le bouton NOUV.
2. Sélectionner une méthode de passage (A + B) dans le menu déroulant MÉTHODE.
3. Conduire jusqu'au début du passage et sélectionner le bouton DÉF A.
4. Conduire jusqu'à la fin du passage et sélectionner le bouton DÉF B.

Une ligne traversant la parcelle est alors créée.

- | | |
|-----------------------------------|--------------------------------|
| A—Menu déroulant Passage 0 actuel | E—Bouton Espacement de passage |
| B—Menu déroulant Méthode | F—Bouton Définir A |
| C—Bouton Nouv | G—Bouton Définir B |
| D—Bouton Suppr | |

Déf Pass 0

Suite voir page suivante

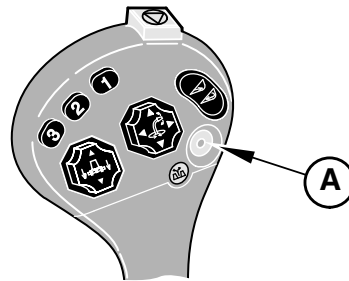
OUC002,0002DAD -28-30APR10-3/4

PC10708 —UN—24OCT07

5. Appuyer sur le bouton de rappel (A) pour actionner AutoTrac RowSense.

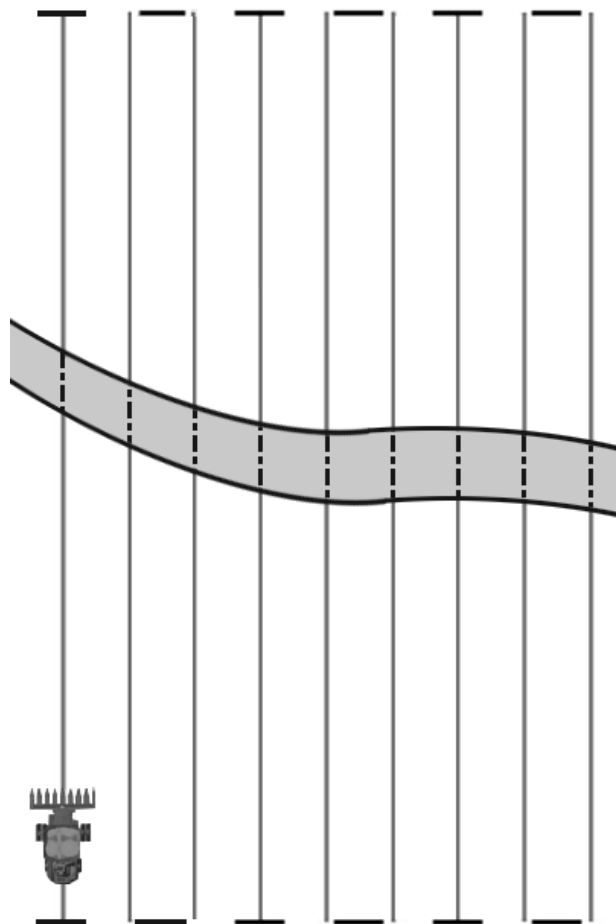
Perte de rang—Il n'y aura pas de rang de maïs dans la voie d'eau. Le passage rectiligne et les courbes AB recentrant le passage, il aura une plus grande chance de trouver le rang correct de l'autre côté de la voie d'eau.

NOTE: En cas de perte des signaux de données du GPS et des capteurs de rang, le système ne se met pas en marche avant la récupération du signal GPS ou du signal des capteurs de rang. Si l'on récupère uniquement le signal des capteurs de rang (pas de signal GPS), seul le mode de guidage sur rangs sera activé.



ZX1040787

A—Bouton de rappel



Voie d'eau

OUC002,0002DAD -28-30APR10-4/4

ZX1040787 —UN—25JUL07

PC10391 —UN—08JAN08

Courbes adaptatives



PC10399 —UN—04FEB08

Le passage change à mesure de la progression dans la parcelle

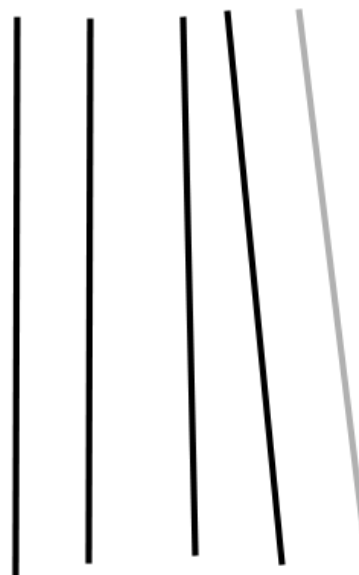
Les courbes adaptatives peuvent être utilisées dans toutes les parcelles, mais sont fortement recommandées lorsque le passage change pendant la progression dans la parcelle, que le cap change de façon sensible ou en cas de courbe en U. Le mode courbes adaptatives comporte une fonction supplémentaire permettant de sélectionner la recherche de passage à l'aide d'un bouton à bascule (voir la section "Recherche de passage"). Les capteurs de rang peuvent servir à diriger l'ensileuse quand ils sont engagés sur un rang. L'enregistrement des contours doit être activé. Ceci établit le premier passage et permet les extensions en ligne droite.

Les courbes adaptatives ne sont projetées que sur le passage adjacent, mais ont l'avantage de gérer différentes formes de courbe et les erreurs de rang au jugé potentielles ne s'accumulent pas sur l'ensemble de la parcelle.

Si plusieurs ensileuses sont dans la parcelle, le mode courbes adaptatives ne permet pas de sauter un passage. Les courbes adaptatives de ce scénario peuvent ne fonctionner que si l'espacement de passage des autres ensileuses est ajouté au sien. Par exemple, si une unité de récolte 12 rangs suit une unité de récolte 8 rangs sur des rangs de 76,2 cm (30 in) alors qu'elles effectuent ensemble la récolte de la même parcelle, chacune d'elle a besoin d'un espacement de passage de 20 rangs (15,24 m [50 ft]).

L'utilisation des courbes adaptatives est recommandée lorsque le passage change fréquemment dans la parcelle.

Suite voir page suivante



PC10400 —UN—04FEB08

Le cap change dans la parcelle



PC11000 —UN—04FEB08

Courbes en U

Le mode courbes adaptatives ne projette que le passage suivant.

OUCC002,0002DAE -28-31MAY10-1/3

MENU >> touche programmable GREENSTAR2
PRO >> touche programmable GUIDAGE >> onglet
PARAMÈTRES GUIDAGE

Sélectionner COURBES ADAPTATIVES dans le menu
déroulant MODE TRACKING. Sélectionner l'onglet VUE.

Avant le démarrage

1. S'assurer de la présence d'un signal SF1, SF2 ou RTK en vérifiant l'icône de récepteur sur la page Afficher.
2. Vérifier que l'espacement de passage est correct. Si l'espacement de passage n'est pas correct, le modifier dans l'onglet GUIDAGE.

1. Appuyer sur le bouton d'enregistrement pour commencer à enregistrer le passage.
2. Tracer un passage en conduisant dans la parcelle. Une fois le premier passage tracé, une projection du passage suivant uniquement sera créée.
3. Appuyer sur le bouton de rappel (A) pour actionner AutoTrac RowSense.

En mode AutoTrac, l'enregistrement s'arrête lorsqu'on tourne le volant. En mode documentation, l'enregistrement s'arrête lorsqu'on relève l'outil frontal.

Mode AutoTrac— Si l'opérateur veut améliorer l'entrée de rang pour le passage adjacent uniquement, lier l'enregistrement de courbes adaptatives à AutoTrac. Ceci n'est recommandé que si la parcelle est relativement droite, sans courbes extrêmes, et AutoTrac est rarement désactivé (à cause de la direction manuelle ou de la perte de signal GPS).

Mode documentation— Lier les courbes adaptatives à la documentation. Ceci permet à l'opérateur de saisir le volant durant le fonctionnement et de continuer à enregistrer le passage sur lequel il se trouve. Des extensions de ligne sont disponibles sur le passage suivant, mais elles ne seront pas très utiles pour l'entrée de rang car il y a un délai de relevage du cueilleur sur les rangs d'extrémité. Les performances seront marginales durant les périodes de perte de rang.

Enregistrement manuel— L'opérateur peut lier l'enregistrement de courbes adaptatives à l'enregistrement manuel. Ce mode ne permet pas les extensions de ligne sauf si l'opérateur appuie de façon continue sur le bouton d'arrêt sur le rang d'extrémité. Si l'opérateur oublie d'arrêter l'enregistrement, cela peut créer des problèmes tels qu'une projection de courbure incorrecte. Exemple: Si l'opérateur sort du rang et n'appuie pas sur pause, le passage est enregistré.

PC8663 —UN—05AUG05



Bouton MENU

PC8661 —UN—02NOV05

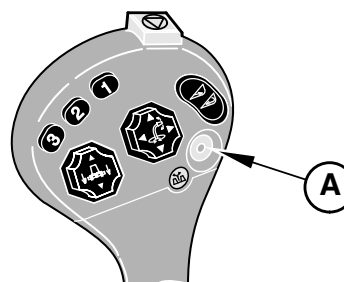


Touche programmable GREENSTAR2 PRO

PC8673 —UN—14OCT07



Touche programmable GUIDAGE



ZX1040787

A—Bouton de rappel

Lorsque l'opérateur conduit sur le passage adjacent, l'ensileuse est décalée légèrement par rapport au rang car la ligne projetée est décalée.

Parcelle ouverte— Ceci permet à l'opérateur de commencer la première ligne à la parcelle sans passage défini, mais ne peut être utilisé qu'en mode Guidage sur rangs (icône d'état jaune affichée sur l'onglet Vue—Voir la section "Affichages et témoins").

Suite voir page suivante

OUC002,0002DAE -28-31MAY10-2/3

ZX1040787 —UN—25JUL07

Curve Track Settings

Curve Track Recording

End of Path Transition **Straight Line Projection**

Implement In-Ground Turn Radius (ft) ☒ **30.0**

Clear Curve Track Data **Clear Data**

Smooth Tight Turns ☒

Repeat Mode ☒

Appuyer sur: Bouton Menu >> bouton GS2 Pro >> touche programmable Guidage >> onglet Paramètres guidage >> bouton Paramètres des contours >> menu déroulant "Enregistrement des Contours"

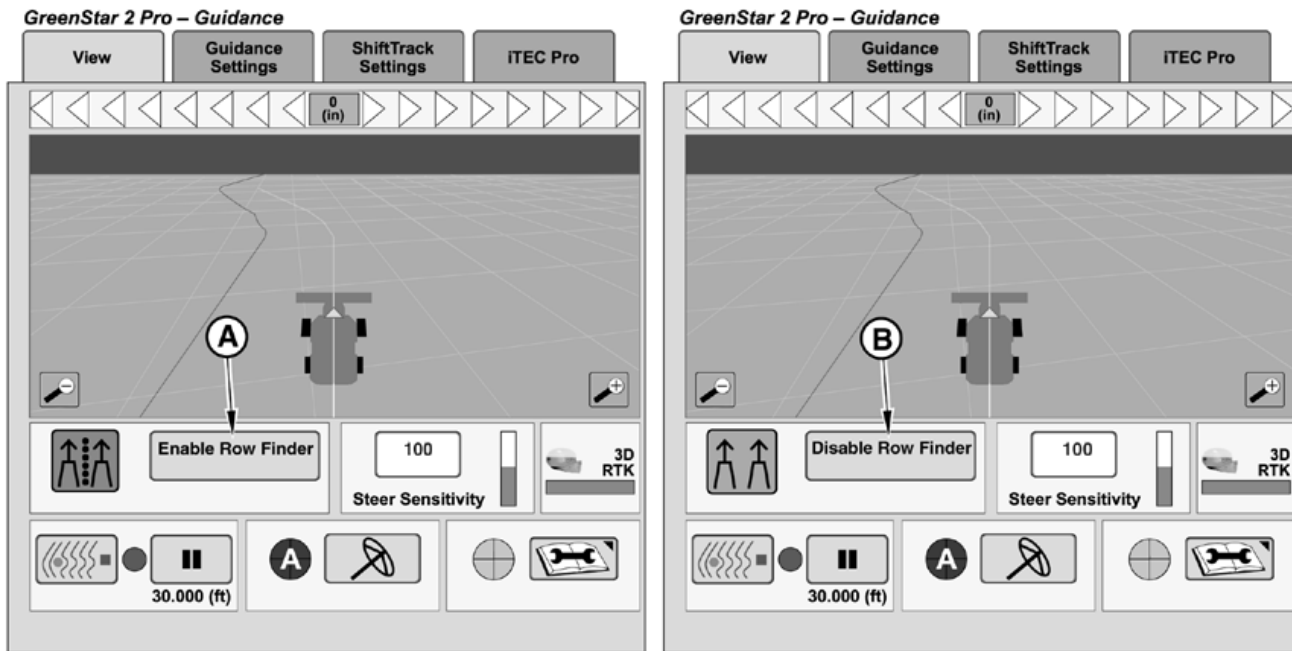
- AutoTrac
- Documentation
- Manuel
- Parcelle ouverte

Les modes de courbes adaptatives listés peuvent être modifiés à l'écran illustré ci-dessus en utilisant le menu déroulant pour choisir le mode désiré.

PC10043E—UN—24MAR08

OUCC002,0002DAE -28-31MAY10-3/3

Recherche de passage



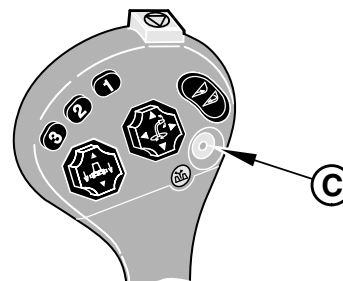
ZX1043912

La recherche de passage peut être utilisée lorsqu'on fonctionne en courbes adaptatives et qu'on trouve un rang qui est à deux passages ou plus. Lorsqu'on approche du bout de parcelle en mode Courbes adaptatives, sélectionner le bouton Activ. rech. passage (A). Ceci enregistre la position et le cap du véhicule.

NOTE: La position et le cap enregistrés seront supprimés si AutoTrac n'est pas désengagé dans les 3 minutes suivant la première sélection du bouton Activ. rech. passage (A).

À la fin du rang, s'assurer que l'enregistrement est désactivé. La console projette des rangs parallèles.

Avancer dans le bout de parcelle vers le rang désiré. Entrer dans le rang et sélectionner le bouton Désact. rech. passage (B). Ceci remettra le système en mode Courbes adaptatives.



ZX1043911

A—Bouton Activer Recherche de passage
B—Bouton Désactiver Recherche de passage
C—Bouton de rappel

Suite voir page suivante

OUC002,0002DB0 -28-31MAY10-1/2

Avant de commencer la récolte, s'assurer que l'enregistrement est activé. **Appuyer sur le bouton de**

rappel (C). AutoTrac RowSense guide alors l'ensileuse sur le rang et un nouveau premier passage est enregistré.

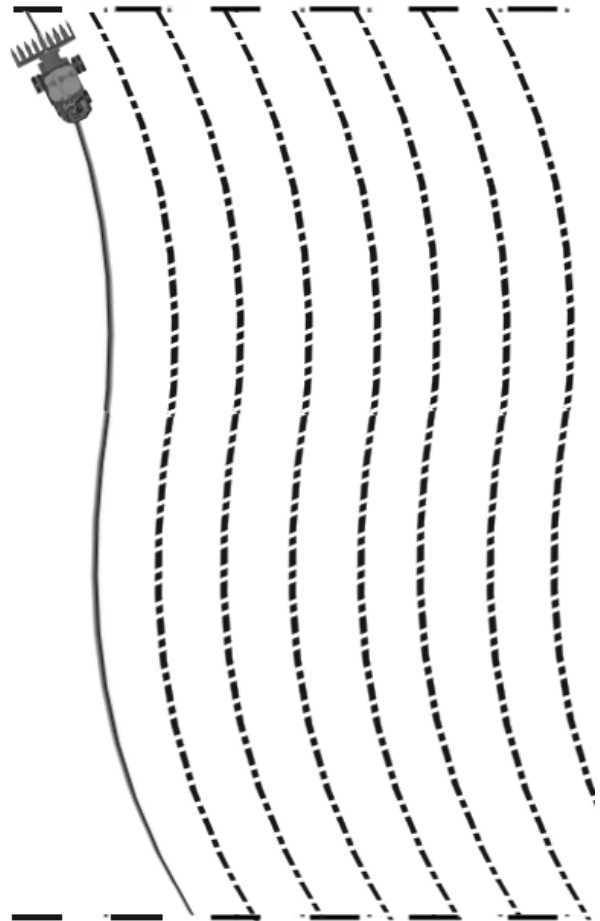
OUC002,0002DB0 -28-31MAY10-2/2

Courbes AB

L'utilisation de courbes AB est recommandée lorsqu'il y a une courbe continue dans la parcelle. Ceci permet l'entrée de rang sur les passages adjacents. Les performances seront meilleures si la parcelle est plantée avec AutoTrac. Les courbes AB auront également de meilleures performances durant les périodes de perte de rang.

Les courbes AB ont l'avantage de projeter un contour au travers d'une parcelle sous la forme de lignes parallèles, mais la forme de la courbe est la même sur chaque passage.

En Courbes AB, la courbe GPS est recentrée automatiquement. Ceci permet d'assurer que le passage GPS est correctement aligné par rapport aux rangs de maïs. **Cette fonction n'est pas disponible en mode courbes adaptatives.**



PC10393 —UN—08JAN08

Le mode courbes AB projette toutes les lignes à partir du premier passage

Suite voir page suivante

OUC002,0002DB1 -28-23MAR10-1/4

MENU >> touche programmable GREENSTAR2
PRO >> touche programmable GUIDAGE >> onglet
PARAMÈTRES GUIDAGE

NOTE: Pauser l'enregistrement lorsqu'on ne récolte pas.

1. Sélectionner COURBES AB dans le menu déroulant
MODE TRACKING. Sélectionner l'onglet VUE.
2. S'assurer de la présence d'un signal SF1, SF2 ou
RTK en vérifiant l'icône de récepteur sur l'onglet VUE.
3. Sélectionner le bouton COURBES AB.
4. Vérifier que l'espacement de passage est correct. Si
l'espacement de passage n'est pas correct, le modifier
dans l'onglet GUIDAGE.

PC8663 —UN—05AUG05



Bouton MENU

PC8661 —UN—02NOV05



Touche programmable GREENSTAR2 PRO

PC8673 —UN—14OCT07

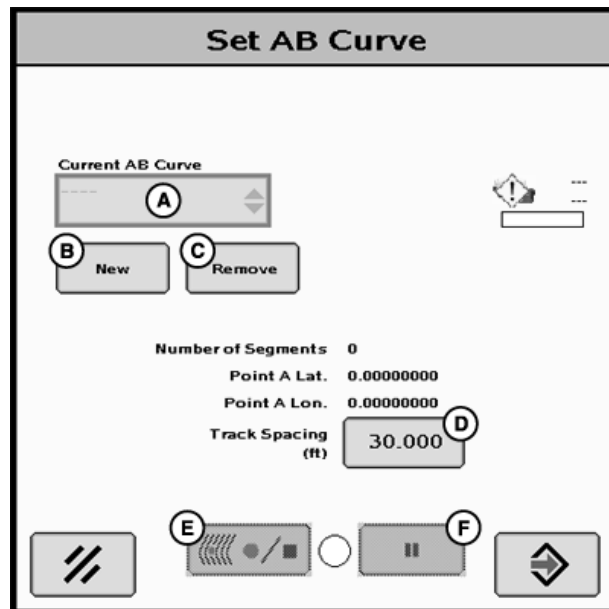


Touche programmable GUIDAGE

OUC002,0002DB1 -28-23MAR10-2/4

5. Sélectionner un nom de courbe AB dans le menu
déroulant COURBE AB ACTUELLE. Si aucun nom
n'existe, en créer un nouveau en sélectionnant le
bouton NOUV.
6. Sélectionner le bouton d'enregistrement (E) au début
du premier passage.
7. Sélectionner le bouton d'acceptation à la fin du premier
passage. Les courbes seront projetées sur la parcelle.

A—Menu déroulant Courbe AB
actuelle
B—Bouton Nouv
C—Bouton Suppr
D—Bouton Espacement de
passage
E—Bouton Enreg./Arrêt
F—Bouton Pause



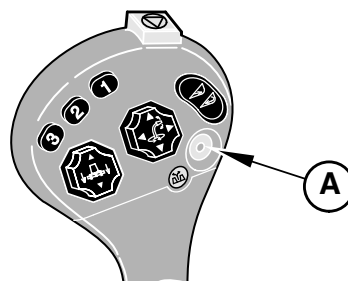
PC10709 —UN—26OCT07

Suite voir page suivante

OUC002,0002DB1 -28-23MAR10-3/4

8. Appuyer sur le bouton de rappel (A) pour actionner AutoTrac RowSense.

A—Bouton de rappel



ZX1040787

ZX1040787 —UN—25JUL07

OUCC002,0002DB1 -28-23MAR10-4/4

Passage circulaire

L'utilisation du passage circulaire est recommandée lorsque la culture est plantée dans une parcelle à arroseur rotatif.

Si les rangs à récolter sont en cercles, il faut utiliser Passage circulaire. Ceci permet l'application de l'entrée de courbure GPS aux capteurs de rang.

MENU >> touche programmable GREENSTAR2 PRO >> touche programmable GUIDAGE >> onglet PARAMÈTRES GUIDAGE

1. Sélectionner PASSAGE CIRCULAIRE dans le menu déroulant MODE TRACKING. Sélectionner l'onglet VUE.
2. S'assurer de la présence d'un signal SF1, SF2 ou RTK en vérifiant l'icône de récepteur sur l'onglet VUE.
3. Sélectionner le bouton DÉF CERCLE.
4. Vérifier que l'espacement de passage est correct. Si l'espacement de passage n'est pas correct, le modifier dans l'onglet GUIDAGE.



PC8663 —UN—05AUG05



Bouton MENU

PC8661 —UN—02NOV05



Touche programmable GREENSTAR2 PRO

PC8673 —UN—14OCT07



Touche programmable GUIDAGE

Suite voir page suivante

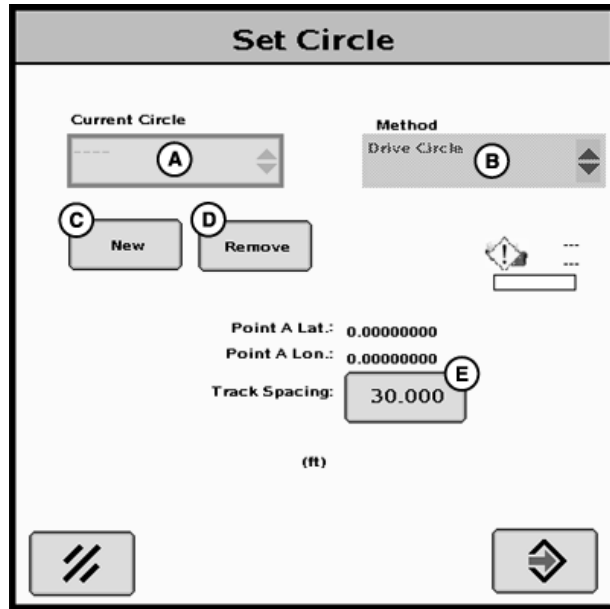
OUCC002,0002DB2 -28-23MAR10-1/3

PC10853 —UN—31JAN08

5. Sélectionner un nom de cercle dans le menu déroulant CERCLE ACTUEL. Si aucun nom n'existe, en créer un nouveau en sélectionnant le bouton NOUV.
6. Sélectionner une méthode de conduite dans le menu déroulant MÉTHODE.
7. Sélectionner le bouton d'enregistrement pendant qu'on conduit sur le premier passage.
8. Sélectionner le bouton d'acceptation après avoir conduit sur le premier passage. Un cercle sera projeté sur la parcelle.

A—Menu déroulant Cercle actuel
B—Menu déroulant Méthode
C—Bouton Nouv

D—Bouton Suppr
E—Bouton Espacement de passage

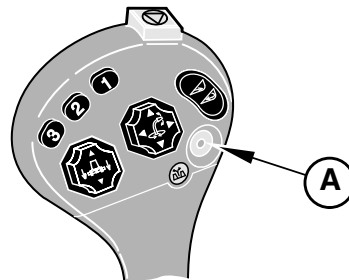


PC10710—UN—25OCT07

OUC002,0002DB2 -28-23MAR10-2/3

9. Appuyer sur le bouton de rappel (A) pour actionner AutoTrac RowSense.

A—Bouton de rappel



ZX1040787

ZX1040787—UN—25JUL07

OUC002,0002DB2 -28-23MAR10-3/3

Réglage du décalage de guidage sur rangs (bouton de commande de guidage sur rangs)

Utiliser le potentiomètre (A) pour remettre la machine sur le passage si elle dévie (ajustement de passage).

Le potentiomètre (A) permet au système de guidage sur rangs de déplacer la machine sur un côté ou l'autre d'un même rang de culture. Ce réglage de décalage permet de récolter des rangs intermédiaires et de compenser le dérapage si la machine est utilisée sur une pente. Tourner le potentiomètre (A) à gauche ou à droite.

A—Potentiomètre



ZX1037983

ZX1037983—UN—29SEP05

OUC002,0002DC1 -28-29APR10-1/1

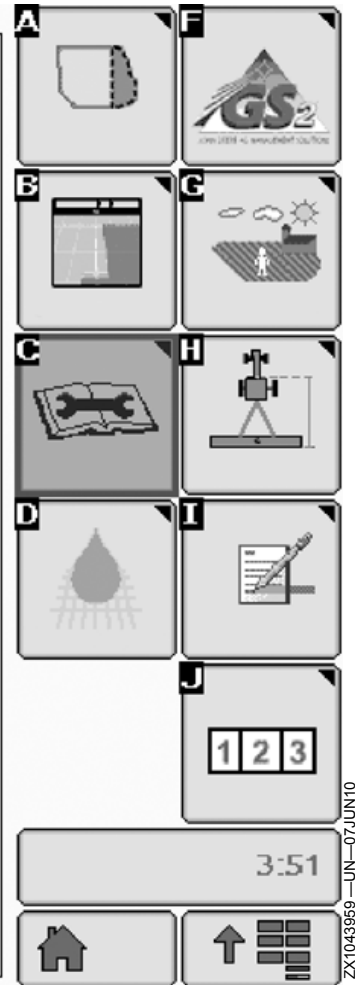
Diagnostics

Écrans de diagnostics

GreenStar - Diagnostic Readings

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

- (A) View **RowSense**
- (B) Row Sensors Available: **Yes**
- (C) RowSense Activation Available: **SF2**
- (D) AutoTrac License: **SF2**
- (E) Row Offset: **100**
(mm)
- (F) Primary Steering Source **Row Sensors**
- (G) Sensor Coast Mode Time Remaining: **0**
(sec)



A—Vue

B—Capteurs de rang disponibles

C—Activation RowSense disponible

D—Licence AutoTrac

E—Décalage de rang

F—Source de direction principale

G—Temps de repos de capteurs restant

NOTE: Réponses de diagnostic possibles avec une brève explication.

Sélectionner **RowSense** dans la zone déroulante Vue (A).

B-Capteurs de rang disponibles:

- Oui
- Non

C-Activation RowSense disponible:

- Oui (si l'activation de guidage sur rangs SF1 est disponible)
- Oui (si l'activation de guidage sur rangs SF2 est disponible)
- Non (si aucune activation de guidage sur rangs n'est disponible)

D-Licence AutoTrac:

- Oui (SF1)
- Oui (SF2)
- Non

E-Décalage de rang:

- Valeur de décalage de rang actuelle; distance mesurée en (in.) ou en (mm).

F-Source de direction principale:

- Aucune
- GPS
- Capteurs de rang

G-Temps de repos de capteurs restant:

- Comptage régressif lors d'une perte de signal GPS, affiché en secondes.

OUC002,0002DB3 -28-07JUN10-1/1

Adresses SSU — Unité de commande du système AutoTrac RowSense

Le tableau suivant liste les adresses de l'unité de commande d'AutoTrac RowSense. Pour accéder à toutes les adresses de diagnostic, utiliser la console GS2 (Info - AutoTrac - menu Diagnostics).

IMPORTANT: Ne pas utiliser l'adresse 28 ou 120 pour étalonner le capteur de rang ou l'unité de commande SSU. Consulter plutôt la section "Configuration et étalonnage du système".

SSU — Unité de commande pour AutoTrac RowSense		
Adresses		
Numéro	Type	Description
001	Standard	Codes de diagnostic (lire ou supprimer tous les codes en mémoire)
002	Standard	Mode bip de circuit
003	Standard	Tension système Affichage en volts.
004	Console	Tension d'alimentation de capteur Vref 4 Affichage en volts.
005	Console	Tension de l'appareil d'entrée de direction (SID) 1 Affichage en volts
006	Console	Tension de l'appareil d'entrée de direction (SID) 2 Affichage en volts
007	Console	Nombre d'incrémentes de l'appareil d'entrée de direction (SID) 1
008	Console	Nombre d'incrémentes de l'appareil d'entrée de direction (SID) 2
009	Console	Tension du capteur d'angle de braquage principal Affichage en volts
010	Console	Tension du capteur d'angle de braquage secondaire Affichage en volts
011	Console	Tension de polarisation du capteur d'angle de braquage Affichage en volts
014	Console	Valeur WAS à fond à gauche Affichage en volts
015	Console	Valeur WAS à fond à droite Affichage en volts
017	Console	Sens du véhicule
018	Console	Vitesse de roue Affichage en km/h
024	Console	Température de l'huile hydraulique Affichage en °C
028	Étalonnage interactif	Étalonnage AutoTrac
029	Console	Affichage de zone morte de distributeur
030	Entrée analogique	Mode de commande de vanne manuelle Affichage en nombre d'incrémentes
033	Console	Intensité de l'appareil d'entrée de direction (SID) 1 Affichage en mA
034	Console	Intensité de l'appareil d'entrée de direction (SID) 2 Affichage en mA
037	Entrée analogique	Gain d'agressivité d'AutoTrac
040	Console	Ligne d'anomalie de vanne Affichage en volts
050	Console	Configuration du véhicule
056	Console	Heures AutoTrac
059	Console	État de l'alimentation de soupape
060	Console	Code de sortie AutoTrac
061	Console	Interrupteur de direction - Interrupteur de rappel - État AutoTrac
062	Console	Parallel Tracking - KeyCard présente - État TCM
063	Console	Interrupteur de siège - Numéro de passage - Fréquence
064	Console	État de l'interrupteur d'ensileuse automotrice

Suite voir page suivante

OUC0002,0002DC9 -28-18MAY10-1/3

SSU — Unité de commande pour AutoTrac RowSense		
Adresses		
Numéro	Type	Description
065	Console	Erreur latérale Affichage en m
067	Console	Erreur de cap Affichage en °
069	Console	Commande AutoTrac Affichage en %
071	Étalonnage interactif	Intégrateur d'erreur latérale hors passage
077	Console	Courbure Affichage en (°/m)/8
078	Console	Amplitude lacet Affichage en °/s
079	Console	Angle roulis Affichage en °/s
080	Console	Fréquence SID1 Affichage en Hz
081	Console	Fréquence SID2 Affichage en Hz
082	Console	Cycle opératoire SID1 Affichage en %
083	Console	Cycle opératoire SID2 Affichage en %
096	Entrée analogique	Type d'appareil d'entrée de direction (SID)
100	Entrée analogique	Gain dérivatif
101	Entrée analogique	Gain de courbure
102	Entrée analogique	Gain d'angle de roulis TCM
103	Entrée analogique	Gain de décalage de rang manuel
105	Étalonnage d'entrée	Mode guidage
106	Étalonnage d'entrée	Gain de décalage de rang manuel
110	Console	Tension du capteur de rang gauche Affichage en volts
111	Console	Tension du capteur de rang droit Affichage en volts
112	Console	Tension d'étalonnage du capteur de rang gauche Affichage en volts
113	Console	Tension d'étalonnage du capteur de rang droit Affichage en volts
114	Console	Décalage de palpeur de guidage s/rangs Affichage en mm
115	Console	Décalage du point de consigne du guidage s/rangs Affichage en mm
116	Console	État du guidage sur rangs
120	Étalonnage interactif	Étalonnage des capteurs de rang
200	Console	Numéro de modèle du moteur
201	Console	Numéro de série du moteur
219	Console	Numéro de référence des données de configuration client
220	Console	Numéro de version des données de configuration client
221	Console	Numéro de référence de la seconde application (logiciel)
222	Console	Numéro de version de la seconde application (logiciel)

Suite voir page suivante

OUCC002,0002DC9 -28-18MAY10-2/3

SSU — Unité de commande pour AutoTrac RowSense

Adresses		
Numéro	Type	Description
223	Console	Numéro de référence du second Fin de ligne (logiciel)
224	Console	Numéro de version du second Fin de ligne (logiciel)
225	Console	Numéro de référence des données de configuration (logiciel)
226	Console	Numéro de version des données de configuration (logiciel)
227	Console	Numéro de référence du programme de bloc d'amorçage (logiciel)
228	Console	Numéro de version du programme de bloc d'amorçage (logiciel)
229	Console	Numéro de référence des données EOL (logiciel)
230	Console	Numéro de version des données EOL (logiciel)
231	Console	Numéro de référence du système d'exploitation (logiciel)
232	Console	Numéro de version du système d'exploitation (logiciel)
233	Console	Numéro de référence du logiciel
234	Console	Numéro de version du logiciel
235	Console	Numéro de référence du matériel
236	Console	Numéro de série du matériel
237	Console	Numéro de référence du progiciel
238	Console	Numéro de version des logiciels
245	Console	Nombre de relances de désactivation du bus CAN
246	Console	Intervalle entre les désactivations du bus CAN
247	Console	Numéro de modèle du véhicule (véhicule actuel)
248	Console	Numéro de série du véhicule (véhicule actuel)
249	Console	Numéro de modèle du véhicule (d'origine)
250	Console	Numéro de série du véhicule (d'origine)
251	Console	NIP John Deere standard à treize caractères (véhicule actuel)
252	Console	NIP John Deere standard à treize caractères (véhicule d'origine)

OUC002,0002DC9 -28-18MAY10-3/3

Entretien et maintenance

Nettoyage des capteurs de rang

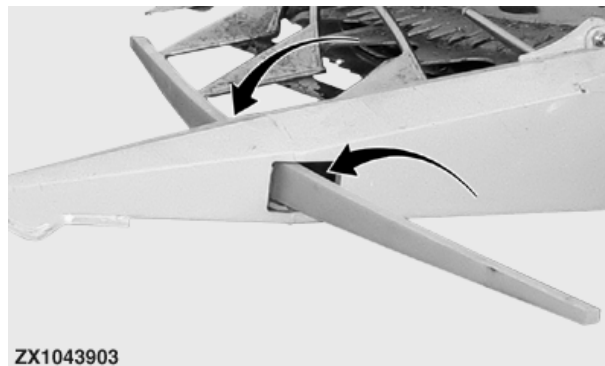
⚠ ATTENTION: ARRÊTER le moteur, serrer le frein de stationnement et retirer la clé de contact.

Il convient de vérifier quotidiennement les capteurs de rang pour voir s'il est nécessaire de les nettoyer.

En outre, il faut vérifier et si nécessaire régler la hauteur de la pointe du diviseur de récolte pour éviter une trop grande accumulation de matières sur les capteurs.

Si des matières se sont accumulées sur les capteurs, cela peut entraver le mouvement et nuire aux performances. Pour nettoyer les capteurs de rang, éliminer les débris qui se trouvent sur les capteurs et dans la zone environnante, des deux côtés (voir les flèches).

Vérifier que les capteurs bougent librement, sans obstacle.



ZX1043903 —UN—30APR10

OUCC002,0002DB4 -28-02.JUL10-1/1

Codes de diagnostic SSU - Unité de commande AutoTrac RowSense

Codes de diagnostic SSU - Unité de commande AutoTrac RowSense						
Unité de commande	SPN	FMI	Priorité	Témoin	Description	Effet
SSU	84	9	3	gris	Message de vitesse des roues absent	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	168	3	3	gris	Tension d'alimentation non commutée de l'unité SSU élevée	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	168	4	3	gris	Tension d'alimentation non commutée de l'unité SSU basse	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	628	2	3	gris	Erreur de donnée EOL de l'unité SSU	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	628	12	3	gris	Programmation de l'unité SSU	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	629	12	3	gris	Anomalie de l'unité de commande SSU	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	630	13	3	gris	Erreur d'étalonnage/absence d'étalonnage de l'unité SSU	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	767	9	3	gris	Absence de message de marche arrière de la transmission	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	1079	3	3	gris	Tension d'alimentation de débitmètre élevée	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	1079	4	3	gris	Tension d'alimentation de débitmètre basse	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	1504	9	3	gris	Absence de message de présence de l'opérateur	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	1504	14	3	gris	Siège opérateur inoccupé alors qu'AutoTrac est actif	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	1638	9	3	gris	Absence de message de température d'huile hydraulique	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	1807	2	3	gris	Conflit de capteurs de position du volant	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	1807	3	3	gris	Tension d'alimentation du capteur 1 de position du volant élevée	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	1807	4	3	gris	Tension d'alimentation du capteur 1 de position du volant basse	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	1807	5	3	gris	Intensité du circuit du capteur 1 de position du volant basse	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	1807	6	3	gris	Intensité du circuit du capteur 1 de position du volant élevée	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	1807	10	3	gris	Disparité des signaux du capteur 1 de position du volant	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	1807	12	3	gris	Anomalie de signal du capteur 1 de position du volant	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	1807	14	3	gris	Anomalie de signal du capteur 1 de position du volant	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	1807	16	3	gris	Anomalie de signal du capteur 1 de position du volant	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	1807	18	3	gris	Anomalie de signal du capteur 1 de position du volant	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	1807	20	3	gris	Anomalie de signal du capteur 1 de position du volant	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	1807	21	3	gris	Anomalie de signal du capteur 1 de position du volant	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	522273	0	3	gris	Tension élevée de commande du circuit du distributeur de direction de l'unité SSU	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	522273	1	3	gris	Tension basse de commande du circuit du distributeur de direction de l'unité SSU	Fonction désactivée (arrêt)

Suite voir page suivante

OUCC002,0002DC8 -28-04MAY10-1/3

Codes de diagnostic SSU - Unité de commande AutoTrac RowSense						
Unité de commande	SPN	FMI	Priorité	Témoin	Description	Effet
SSU	522387	7	3	gris	Anomalie du capteur d'angle de braquage AutoTrac ou du distributeur de direction	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	522394	9	3	gris	Messages du TCM manquants	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	522451	0	3	gris	Tension du capteur d'angle de braquage secondaire élevée	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	522451	1	3	gris	Tension du capteur d'angle de braquage secondaire basse	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	522451	14	3	gris	Anomalie de redondance du capteur d'angle de braquage secondaire	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523651	2	3	gris	Anomalie de l'unité de commande SSU	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523674	13	3	gris	Erreur d'étalonnage/absence d'étalonnage du guidage sur rangs	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523675	1	3	gris	Tension du capteur droit de guidage sur rangs élevée	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523675	3	3	gris	Tension du capteur droit de guidage sur rangs élevée	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523675	4	3	gris	Tension du capteur droit de guidage sur rangs basse	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523676	0	3	gris	Tension du capteur gauche de guidage sur rangs élevée	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523676	3	3	gris	Tension du capteur gauche de guidage sur rangs élevée	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523676	4	3	gris	Tension du capteur gauche de guidage sur rangs basse	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523698	9	3	gris	Message d'affichage AMS manquant	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523767	9	3	gris	Absence de message de l'interrupteur de rappel	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523795	2	3	gris	Inversion des raccords au niveau de l'orifice du distributeur de direction AutoTrac	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523795	11	3	gris	Zones mortes de distributeur de direction AutoTrac irrégulières	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523795	12	3	gris	Anomalie du distributeur de direction AutoTrac	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523795	13	3	gris	Erreur d'étalonnage de l'unité SSU/distributeur de direction	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523810	0	3	gris	Tension d'alimentation du distributeur de direction de l'unité SSU élevée	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523810	1	3	gris	Tension d'alimentation du distributeur de direction de l'unité SSU basse	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523821	2	3	gris	Incompatibilité du véhicule	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523822	2	3	gris	Anomalie du capteur d'angle de braquage AutoTrac	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523822	7	3	gris	Erreur d'étalonnage de l'unité SSU/capteur d'angle de braquage AutoTrac	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523822	10	3	gris	Mouvement de direction détecté sans déplacement du volant	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523824	3	3	gris	Tension d'alimentation du capteur 2 de position du volant élevée	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523824	4	3	gris	Tension d'alimentation du capteur 2 de position du volant basse	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523824	5	3	gris	Intensité du circuit du capteur 2 de position du volant basse	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523824	6	3	gris	Intensité du circuit du capteur 2 de position du volant élevée	Fonction désactivée (arrêt)

Suite voir page suivante

OUCC002,0002DC8 -28-04MAY10-2/3

Codes de diagnostic SSU - Unité de commande AutoTrac RowSense

Unité de commande	SPN	FMI	Priorité	Témoin	Description	Effet
SSU	523824	10	3	gris	Disparité des signaux du capteur 2 de position du volant	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523824	14	3	gris	Anomalie de signal du capteur 2 de position du volant	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523824	16	3	gris	Anomalie de signal du capteur 2 de position du volant	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523824	18	3	gris	Anomalie de signal du capteur 2 de position du volant	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523824	20	3	gris	Anomalie de signal du capteur 2 de position du volant	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523824	21	3	gris	Anomalie de signal du capteur 2 de position du volant	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523826	0	3	gris	Tension du capteur d'angle de braquage principal élevée	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523826	1	3	gris	Tension du capteur d'angle de braquage principal basse	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	523826	14	3	gris	Faible mouvement du capteur d'angle de braquage	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	524221	9	3	gris	Absence de message de taux de lacet du véhicule	Fonction désactivée (arrêt)
SSU	600006	31	3	gris	Code de diagnostic d'anomalie par défaut	Aucun

OUCC002,0002DC8 -28-04MAY10-3/3

Caractéristiques

Déclaration de conformité CE

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

Le soussigné déclare par la présente que:

Produit: Capteur TAC

est conforme à toutes les prescriptions et exigences des directives suivantes:

DIRECTIVE	NUMÉRO	MÉTHODE DE CERTIFICATION
Directive compatibilité électromagnétique	2004/108/CE	Autocertifié selon l'annexe II de la directive

Nom et adresse de la personne de la Communauté Européenne autorisée à établir le dossier technique de construction:

Henning Oppermann
Deere & Company European Office
John Deere Strasse 70
D-68163 Mannheim, Allemagne
EUConformity@johndeere.com

Lieu de déclaration: Urbandale, Iowa U.S.A.

Date de la déclaration: 1er février 2010

Unité de production: John Deere Intelligent
Solutions Group

Nom: John H. Leinart

Titre: Engineering Manager, Ag Management Solutions



DXCE01 —UN—28APR09

OUCC002,0002DEF -28-31MAY10-1/1

Index

	Page		Page
A		E	
Activation.....	10-1	Écran Déf Pass 0	
Activer		Passage rectiligne.....	25-4
Capteurs de rang	20-1	Engagement des capteurs de rang	25-2
Activer Recherche de passage.....	25-9	Enregistrement manuel	
Alignement		Courbes adaptatives.....	25-7
Guidage sur rangs	25-13	Étalonnage	
B		Capteurs de rang	15-7
Bouton d'état des capteurs		Centre de l'angle de braquage.....	15-9
Activer/désactiver.....	20-1	Diagnostics	30-1
Bouton de commande de guidage sur rangs.....	25-13	Nettoyage des capteurs de rang.....	15-6
Bouton de rappel		Unité de commande SSU (AutoTrac)	15-9
Sélection du mode guidage	15-3	G	
C		GPS	
Capteurs de rang		Capteurs de rang	25-1
Étalonnage.....	15-7	Guidage sur rangs	
Icône	25-1	Configuration du décalage	25-13
Installé.....	25-1	Diagnostics	30-1
Nettoyage.....	15-6, 35-1	I	
Perte de signal	25-1	Icône	
Tensions.....	15-7	Capteurs de rang	25-1
Utilisation avec GPS	25-1	Installé	
Centre de l'angle de braquage		Capteurs de rang	25-1
Étalonnage.....	15-9	M	
Codes de diagnostic		Maintenance	
SSU.....	35-2	Nettoyage des capteurs de rang.....	35-1
Compatibilité.....	10-1	Mise en marche du système.....	20-1, 20-2
Configuration		Mode AutoTrac	
Passage rectiligne.....	25-4	Courbes adaptatives	25-7
Configuration du système		Mode documentation	
Activation du rappel du centrage de passage.....	15-2	Courbes adaptatives	25-7
AutoTrac RowSense	15-1	N	
Mode guidage	15-3	Nettoyage	
Sélection de l'entrée de rang	15-3	Capteurs de rang	15-6, 35-1
Configuration requise	10-1	Nettoyage des capteurs de rang	15-6
Courbes AB	25-10	P	
Courbes adaptatives.....	25-6	Parcelle ouverte	
Enregistrement manuel.....	25-7	Courbes adaptatives.....	25-7
Mode AutoTrac	25-7	Passage circulaire	25-12
Mode documentation	25-7	Passage rectiligne	25-3
Parcelle ouverte.....	25-7	Perte de signal	
D		Capteurs de rang	25-1
Décalages		P	
Guidage sur rangs	25-13	Parcelle ouverte	
Dépannage		Courbes adaptatives.....	25-7
Écran de diagnostics.....	30-1	Passage circulaire	25-12
Désactiver		Passage rectiligne	25-3
Capteurs de rang	20-1	Perte de signal	
Désactiver Recherche de passage.....	25-9	Capteurs de rang	25-1
Diagnostics	30-1		

Suite voir page suivante

Page

R

Rappel du centrage de passage.....	15-2
Recherche de passage	
Activer.....	25-9
Désactiver.....	25-9
Réglage du décalage de guidage sur rangs.....	25-13

S

Sélection du mode guidage.....	15-3
SSU	
Codes de diagnostic de l'unité de commande AutoTrac RowSense	35-2

T

Tensions	
Capteurs de rang	15-7

U

Utilisation d'AutoTrac RowSense	
Courbes AB.....	25-10
Courbes adaptatives	25-6
Passage circulaire.....	25-12
Passage rectiligne.....	25-3
Recherche de passage	25-9

V

Valeur de décalage.....	10-1
Virage en bout de parcelle.....	25-2

Nous vous aidons à faire votre travail

Pièces de rechange John Deere

Nous sommes en mesure de fournir dans les plus brefs délais les pièces de rechange John Deere d'origine nécessaires et ainsi de réduire au minimum les immobilisations.

Nous disposons d'un important stock de pièces en tout genre pour répondre sans délai à tous les besoins.



DX,IBC,A -28-04JUN90-1/1

TS100 —UN—23AUG88

Outillage adéquat

Nos techniciens disposent d'appareils de mesure et d'outils de précision leur permettant de détecter et de remédier rapidement à toute défaillance pour éviter toute perte de temps et donc d'argent.



DX,IBC,B -28-04JUN90-1/1

TS101 —UN—23AUG88

Personnel après-vente qualifié

Pour le personnel après-vente John Deere "l'école" n'est jamais finie.

Nos mécaniciens suivent régulièrement des stages afin de connaître à fond les machines qui leur sont confiées. L'apprentissage des méthodes d'entretien les plus récentes vient parfaire leurs connaissances.

Une base solide sur laquelle on peut compter.



DX,IBC,C -28-04JUN90-1/1

TS102 —UN—23AUG88

Service rapide

Notre objectif est de prêter assistance de façon rapide et efficace; et ce surtout "où" et "quand" cela est nécessaire.

Selon les circonstances, nous pouvons effectuer les travaux sur place ou dans nos ateliers. Faire appel à nous, c'est être sûr d'être entendu.

LA SUPÉRIORITÉ DU SERVICE APRÈS-VENTE JOHN DEERE: ÊTRE LÀ EN CAS DE BESOIN.



DX,IBC,D -28-04JUN90-1/1

TS103 —UN—23AUG88

