

Силосоуборочный комбайн AutoTrac™ RowSense™



РУКОВОДСТВО МЕХАНИКА- ВОДИТЕЛЯ

Самоходный силосоуборочный
комбайн AutoTrac™ RowSense™

OMPFP10206 ВЫПУСК E0 (RUSSISCH)

John Deere GmbH & Co. KG John Deere
Werk Zweibrücken

Европейское исполнение
PRINTED IN U.S.A.



Введение

Предисловие

Внимательно ПРОЧИТАЙТЕ ЭТО РУКОВОДСТВО, чтобы ознакомиться с методами правильной эксплуатации системы. В противном случае возможны травмы и повреждение оборудования. Данное руководство и комплект предупредительных знаков для вашей машины имеются в наличии и на других языках. (Для заказа обратитесь к дилеру John Deere.)

ЭТО РУКОВОДСТВО ЯВЛЯЕТСЯ неотъемлемой частью системы; оно должно передаваться с системой при последующей продаже.

ЕДИНИЦЫ ИЗМЕРЕНИЯ в данном руководстве приведены как в метрической, так и в традиционной американской системе. Использовать только правильные сменные и крепежные детали. Для метрических и дюймовых резьбовых креплений может потребоваться специальный метрический и дюймовый ключ.

ПРАВУЮ И ЛЕВУЮ стороны машины определяют, встав лицом по ходу ее движения передним ходом.

ГАРАНТИЯ предоставляется в рамках программы послепродажной поддержки, предоставляемой компанией John Deere заказчикам при условии эксплуатации и обслуживания оборудования в соответствии с данным руководством. Условия гарантии на оборудование GreenStar разъясняются в гарантийном свидетельстве, которое вы должны были получить от дилера.

Эта гарантия предусматривает замену изделий компании John Deere, если их брак обнаруживаются во время гарантийного срока. В некоторых случаях компания John Deere предоставляет также (зачастую, бесплатно для заказчика) усовершенствования на месте эксплуатации даже по истечении гарантийного срока. В случае неправильной эксплуатации или модификации системы с целью изменения ее рабочих характеристик в нарушение первоначальных заводских спецификаций данная гарантия аннулируется, и в предоставлении усовершенствований на месте эксплуатации может быть отказано.

KR43067.00000A2 -59-10NOV08-1/1

Содержание

Стр.	Стр.
Безопасность	
Ознакомьтесь с условными обозначениями по технике безопасности.....	5-1
Запомните предупредительные надписи.....	5-1
Всегда следуйте указаниям по технике безопасности	5-1
Безопасное обращение с электрическими компонентами и кронштейнами.....	5-2
Безопасное использование навигационных систем	5-2
Ознакомьтесь с данным руководством по навигации	5-2
Правильно пользуйтесь ремнем безопасности	5-3
Самоходный силосоуборочный комбайн AutoTrac™ RowSense™	
Обзор	10-1
Настройка и калибровка системы	
Настройка AutoTrac RowSense	15-1
Активация возврата на центральный маршрут	15-2
Настройка ведения по рядкам — распределение кнопок возврата	15-3
Перед калибровкой датчика рядка — Очистка датчиков рядков	15-6
Процедура калибровки датчиков рядков	15-7
Процедура калибровки блока управления SSU	15-9
Включение системы	
Перед включением системы	20-1
Включение системы.....	20-3
Использование системы	
Дисплей и индикаторы	25-1
Включение датчиков рядков	25-2
Прямой маршрут.....	25-4
Адаптивные кривые.....	25-7
Рядный искатель.....	25-10
Кривые АВ.....	25-11
Круговой маршрут.....	25-13
Регулировка смещения системы ведения по рядкам (ручка регулятора системы ведения по рядкам).....	25-14
Диагностика	
Экраны диагностики	30-1
Адреса SSU – Блок управления системой AutoTrac RowSense.....	30-2
Сервисное и техническое обслуживание	
Очистка датчики рядков	35-1
Адреса SSU — блок управления системой AutoTrac RowSense и системой ведения по рядкам.....	35-2
Технические характеристики	
Декларация о соответствии ЕС	40-1

Оригинальное руководство. Все данные, иллюстрации и спецификации в этом руководстве основаны на последней информации, имеющейся на момент публикации. Компания оставляет за собой право вносить изменения в любое время без уведомления.

COPYRIGHT © 2010
John Deere GmbH & Co. KG Mannheim Regional Center
Zentralfunktionen
All rights reserved.
A John Deere ILLUSTRATION © Manual

Ознакомьтесь с условными обозначениями по технике безопасности

Это знак, предупреждающий об опасности. Наличие этого знака на машине или в тексте данного руководства предупреждает о потенциальной опасности получения травмы.

Соблюдайте рекомендуемые меры предосторожности и правила техники безопасности при эксплуатации машины.



DX,ALERT -59-29SEP98-1/1

TS1389 —UN—28JUN13

Запомните предупредительные надписи

В сочетании с этим предупредительным знаком используются предупредительные надписи “ОПАСНО!”, “ОСТОРОЖНО!” или “ВНИМАНИЕ!”. О наиболее серьезных опасностях предупреждает надпись “ОПАСНО!”.

Предупредительные надписи “ОПАСНО!” или “ОСТОРОЖНО!” располагаются около опасных объектов. Предупреждения общего характера обозначаются надписью “ВНИМАНИЕ!”. Надпись “ВНИМАНИЕ!” также используется в данном руководстве для привлечения внимания читателя к указаниям по технике безопасности.



DX,SIGNAL -59-03MAR93-1/1

TS187 —59—08SEP03

Всегда следуйте указаниям по технике безопасности

Внимательно прочитайте все указания по технике безопасности, содержащиеся в данном руководстве, а также ознакомьтесь с предупредительными знаками на самой машине. Поддерживайте предупредительные знаки в исправном состоянии. Производите замену потерянных или поврежденных предупредительных знаков. Убедитесь в том, что на новых компонентах оборудования и запасных частях имеются все необходимые предупредительные знаки. Запасные предупредительные знак, напоминающие о технике безопасности, можно заказать у ближайшего дилера John Deere.

Перед тем как начать работу на машине или с оборудованием, изучите органы и системы управления и надлежащие способы работы с ними. Не допускайте к работе на машине лиц, не прошедших инструктаж.

Поддерживайте машину в исправном рабочем состоянии. Несанкционированные модификации



машины могут ухудшить ее работу и (или) нарушить безопасность ее эксплуатации, а также сократить срок ее службы.

Если какая-либо часть данного руководства вам не понятна и вам требуется помощь, обращайтесь к обслуживающему вашу организацию дилеру John Deere.

DX,READ -59-16JUN09-1/1

TS201 —UN—15APR13

Безопасное обращение с электрическими компонентами и кронштейнами

Падение при установке или снятии электрических компонентов, устанавливаемых на оборудование, может стать причиной серьезных травм. Чтобы было легче добраться до места крепления, следует использовать погрузчик или подъемную платформу. Необходимо использовать прочные безопасные опоры для ног и поручни. Не устанавливайте и не снимайте компоненты в условиях высокой влажности и обледенения.

В случае установки базовой станции RTK на башню или иное высотное сооружение, в случае ее обслуживания, следует пользоваться услугами сертифицированных монтажников-высотников.

В случае установки или обслуживания мачты для размещения приемника GPS, используемой на рабочем оборудовании, следует применять надлежащую технику для подъема и надевать



соответствующую защитную экипировку. Мачта тяжелая и неудобная. Если место монтажа не доступно с земли или монтажной платформы, то для выполнения работ потребуется привлечь двух человек.

DX,WW,RECEIVER -59-24AUG10-1/1

TS249 —UN—23AUG88

Безопасное использование навигационных систем

Не пользуйтесь системой AutoTrac при движении по автодорогам.

- Всегда выключайте (деактивируйте и отключайте) систему AutoTrac перед выездом на автодорогу.
- Не пытайтесь включить (активировать) систему AutoTrac при передвижении по автодороге.

Система AutoTrac призвана помочь оператору эффективнее работать в поле. За путь машины ответственность всегда несет оператор. Чтобы не допустить травм оператора и находящихся рядом людей, необходимо соблюдать следующие правила.

- Сохраняйте бдительность и следите за обстановкой.
- Берите на себя рулевое управление, если требуется избежать столкновения с помехами в поле, посторонними лицами, оборудованием или другими препятствиями.
- Прекращайте работу, если плохая видимость мешает управлять машиной, различать людей и препятствия на пути машины.

OUO6050,0000F2B -59-03APR08-1/1

Ознакомьтесь с данным руководством по навигации

Прежде чем приступить к использованию системы AutoTrac, прочитайте это руководство по навигации до конца, чтобы ознакомиться с компонентами и процедурами, необходимыми для надежной и безопасной работы.

Это руководство по навигации используется для применения систем навигации устройства AutoTrac.

OUCC002,0002D93 -59-16FEB10-1/1

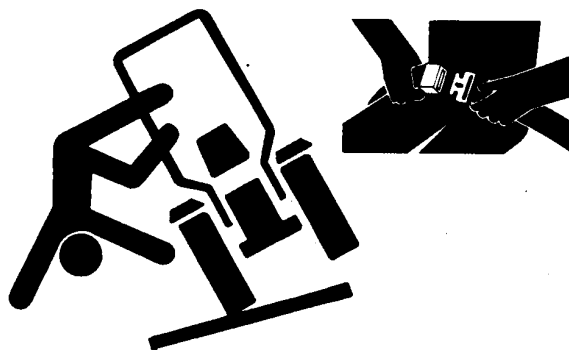
Правильно пользуйтесь ремнем безопасности

При работе с системой защиты от переворачивания (СЗП) или при наличии кабины пользуйтесь ремнями безопасности, чтобы защитить себя от травм в таких авариях, как переворачивание машины.

Не пользуйтесь ремнем безопасности, если машина не имеет СЗП или кабины.

Если ремень, его пряжка, детали крепления или ретрактор имеют следы повреждений, ремень безопасности подлежит замене в сборе.

Ремень и детали крепления подлежат проверке не реже чем раз в год. При этом ремень проверяется на наличие всех деталей крепления ремня, а также таких повреждений как порезы, протертые места, признаки интенсивного или непривычного износа,



обесцвечивание. При замене используйте только детали, предназначенные для данной машины. Обратитесь к дилеру компании Джон Дир.

DX,ROPS1 -59-07JUL99-1/1

TS205 —UN—23AUG88

Обзор

В систему AutoTrac RowSense входят следующие компоненты

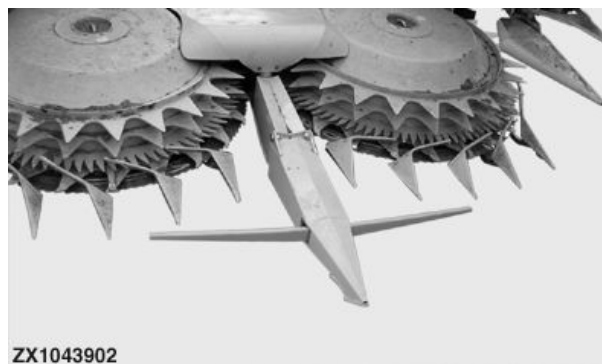
- Установленная и активированная на кормоуборочном комбайне интегрированная система AutoTrac с обновленным программным обеспечением AutoTrac RowSense, запрограммированным в блок системы рулевого управления (SSU), активация AutoTrac SF1 или SF2.
- Активация SF1 или SF2 для AutoTrac RowSense
- Датчики рядков, смонтированные на одобренном уборочном агрегате
- Дисплей GS2 2600
- Приемник StarFire с активацией SF1, SF2 или RTK

Система AutoTrac RowSense работает с существующими алгоритмами слежения и с большинством стандартных алгоритмов уборки.

Система AutoTrac работает в следующих режимах:

- Адаптивные кривые
- Кривые АВ
- Круговой маршрут
- и Прямой маршрут

Система AutoTrac RowSense представляет собой усовершенствование режима AutoTrac, встроенного в дисплей GS2. Датчики рядков, установленные в точке среднего ряда, служат для определения положения



Датчику AutoTrac RowSense

рядка по положению срезанных стеблей. Сигналы датчиков рядков объединяются с сигналами системы AutoTrac, что помогает удерживать кормоуборочный комбайн на рядке. Если сигналы от датчиков рядков не поступают (например, при движении по водотоку), используется обычное ведение по сигналам GPS. Большинство других характеристик системы AutoTrac остаются неизменными. Датчики рядков являются только добавочной позицией ввода для управления кормоуборочным комбайном. Все режимы слежения настраиваются так же, как настраивается режим GPS для системы AutoTrac.

OUC002.0002DA4 -59-31MAY10-1/1

ZX1043902 —UN—30APR10

Настройка AutoTrac RowSense

Перед использованием данного продукта необходимо выполнить следующие шаги в дополнение к настройке AutoTrac:

На дисплее GS2 перейдите к “Оригинальный дисплей GreenStar” >> НАСТРОЙКА >> AUTOTRAC

1. Активируйте возврат на центральный маршрут (см. раздел “Активация возврата на центральный маршрут”).
2. Установите режим навигации по рядкам (см. раздел “Настройка ведения по рядкам — распределение кнопок возврата”).
3. Выполните калибровку датчиков рядков (см. раздел “Процедура калибровки датчиков рядков”).
4. Выполните калибровку центра угла поворота колес (см. раздел “Процедура калибровки блока управления SSU”).

A—Чувствительность рулевого управления (50–200)

B—Калибровка системы AutoTrac

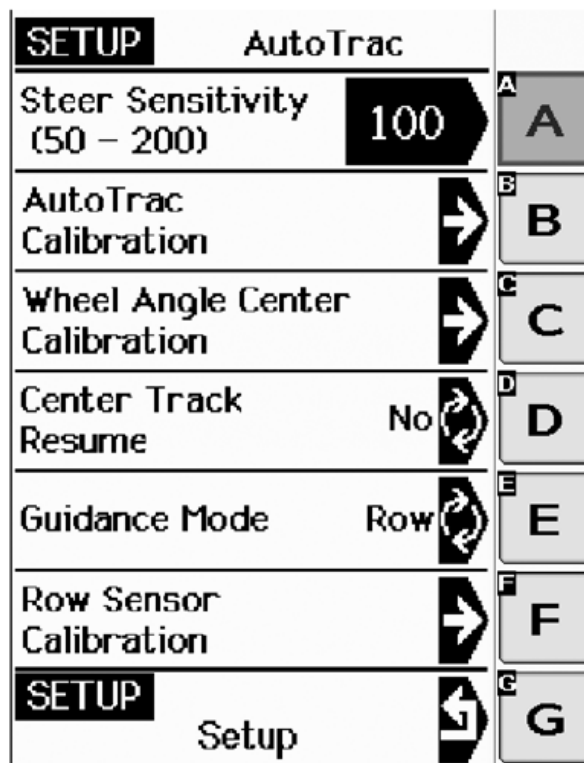
C—Калибровка центра угла поворота колес

D—Возврат на центральный маршрут

E—Режим навигации

F—Калибровка датчика рядка

G—Возврат



Настройка калибровки

OUCC002,0002DC4 -59-03MAY10-1/1

ZX1043915 —UN—31MAY10

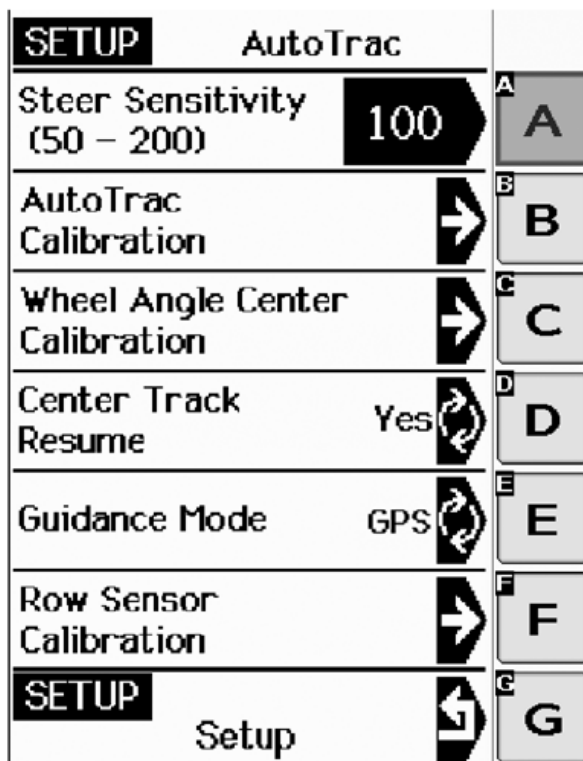
Активация возврата на центральный маршрут

Перейдите к "Оригинальный дисплей GreenStar" >> НАСТРОЙКА >> AUTOTRAC.

Убедитесь, что для кнопки "Режим навигации" (E) выбран параметр "GPS", затем нажмите кнопку "Возврат на центральный маршрут" (D) для выбора значения "Да".

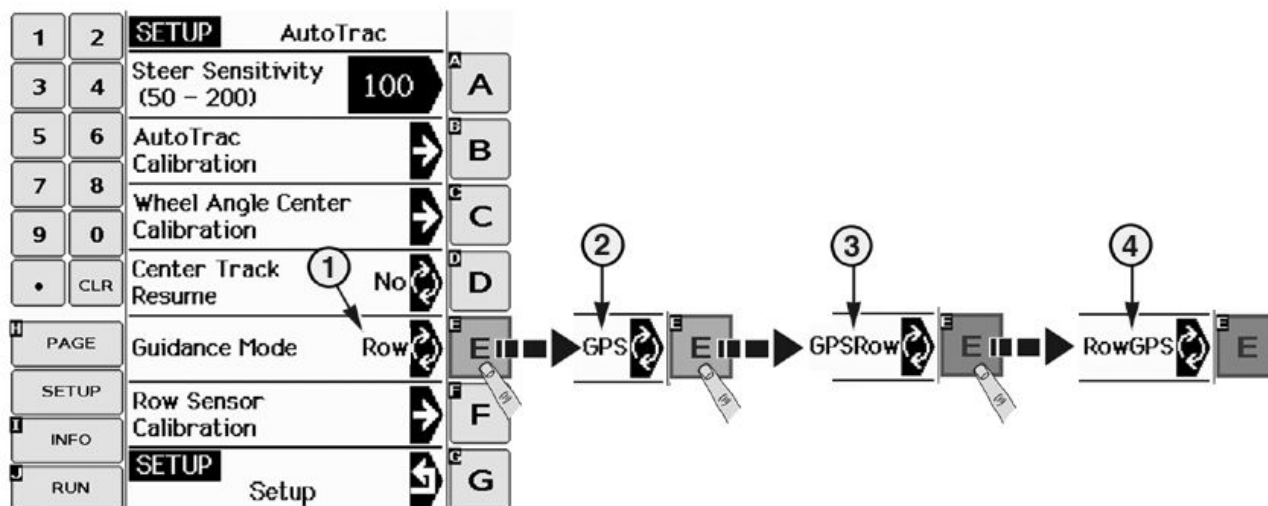
ПРИМЕЧАНИЕ: Под всеми другими режимами навигации (Рядковый, RowGPS и GPSRow) нажмите кнопку "Возврат на центральный маршрут" (D) для выбора значения "Нет".

- | | |
|---|---------------------------|
| A—Чувствительность рулевого управления (50–200) | E—Режим навигации |
| B—Калибровка системы AutoTrac | F—Калибровка датчика ряда |
| C—Калибровка центра угла поворота колес | G—Возврат |
| D—Возврат на центральный маршрут | H—Рычаг датчика |



OUCC002,0002DC5 -59-31MAY10-1/1

Настройка ведения по рядам — распределение кнопок возврата



ВАЖНО: Перед настройкой распределения кнопок возврата убедитесь, что кнопка (H) выбрана как переключатель ведения по рядам — в блоке управления в подлокотнике по адресу ARC 107 задано калибровочное значение 4 (заводская настройка). См. раздел “Процедуры калибровки” в руководстве по эксплуатации силосоуборочного комбайна.

Ведение по рядам (распределение кнопок возврата) можно выбрать на дисплее GS2. Перейдите к “Оригинальный дисплей GreenStar” >> НАСТРОЙКА >> AUTOTRAC. Нажмите клавишу “Режим навигации” (E) для выбора режима активации навигации (от 1 до 4), который требуется назначить кнопке возврата (H), то есть:

1-Рядковый режим (по умолчанию):

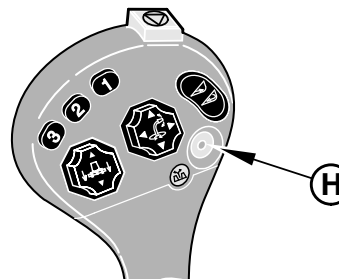
1. Подведите силосоуборочный комбайн к ряду.
2. Нажмите кнопку возврата (H) первый раз только для включения датчиков рядков.

ПРИМЕЧАНИЕ: Повторное нажатие кнопки возврата (H) не оказывает никакого влияния.

2-Режим GPS:

1. Подведите силосоуборочный комбайн к ряду.
2. Нажмите кнопку возврата (H) первый раз только для включения навигации системы AutoTrac.

ПРИМЕЧАНИЕ: Повторное нажатие кнопки возврата (H) не оказывает никакого влияния.



ZX1043913

Кнопка возврата

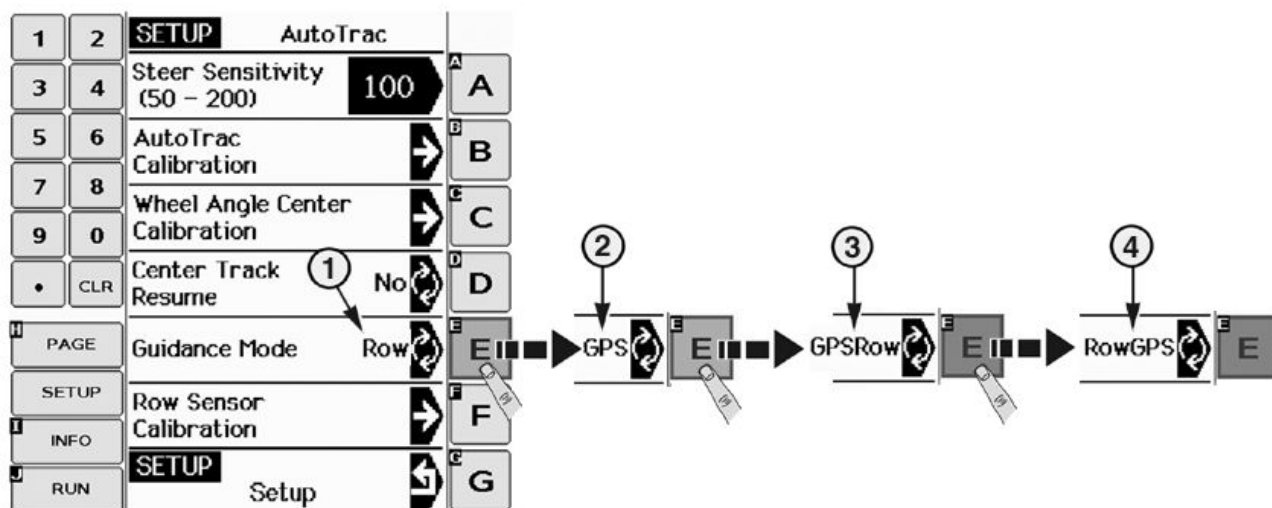
- | | |
|---|-------------------|
| A—Чувствительность рулевого управления (50–200) | G—Возврат |
| B—Калибровка системы AutoTrac | H—Кнопка возврата |
| C—Калибровка центра угла поворота колес | 1—Рядковый режим |
| D—Возврат на центральный маршрут | 2—Режим GPS |
| E—Режим навигации | 3—Режим GPSRow |
| F—Калибровка датчика ряда | 4—Режим RowGPS |

Продолжение на следующей стр.

OUC002.0002DF1 -59-03JUN10-1/3

ZX1043914 —UN—31MAY10

ZX1043913 —UN—30APR10



3-Режим GPSRow:

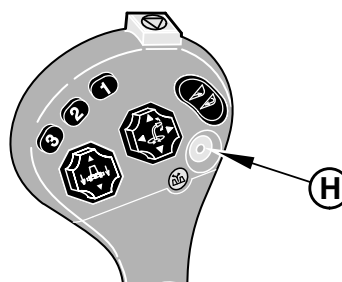
1. Подведите силосоуборочный комбайн к ряду.
2. Нажмите кнопку возврата (H) первый раз только для включения навигации системы AutoTrac.
3. Нажмите кнопку возврата (H) второй раз для включения навигации системы AutoTrac и датчиков рядков, назначив более высокий приоритет навигации (в сочетании) системы AutoTrac.

Автоматическое переключение между навигацией AutoTrac и системой ведения по рядкам: Дважды нажмите кнопку возврата (H) -> активируется система ведения по рядкам и навигация системы AutoTrac.

- Если система потеряет сигнал GPS, она автоматически вернется в режим ведения по рядкам, так как датчики по-прежнему будут активны (такое, к примеру, возможно на поворотной полосе, когда на приемнике StarFire™ сказывается ослабление сигнала). Когда прием сигнала GPS будет возобновлен, система автоматически вернется в режим ведения по рядкам и режим навигации AutoTrac.
- Если система потеряет сигнал датчика рядка, она автоматически вернется в режим навигации системы AutoTrac (такое, к примеру, возможно при пересечении водоотвода или в местах, где имеется выпадение в рядках). Как только прием сигнала датчика ведения по рядкам будет возобновлен, система автоматически вернется в режим ведения по рядкам и режим навигации AutoTrac.

Ручной переключатель: Один раз нажмите кнопку возврата (H) -> активируется навигация системы AutoTrac.

- Если нажать кнопку возврата (H) во 2-й раз, система перейдет в режим навигации AutoTrac и ведения по рядкам. Можно переключаться между положениями:



Кнопка возврата

ZX1043913

A—Чувствительность рулевого управления (50–200)
B—Калибровка системы AutoTrac
C—Калибровка центра угла поворота колес
D—Возврат на центральный маршрут
E—Режим навигации
F—Калибровка датчика рядка

G—Возврат
H—Кнопка возврата
1—Рядковый режим
2—Режим GPS
3—Режим GPSRow
4—Режим RowGPS

– отдельно навигация AutoTrac; или – навигация системы AutoTrac и ведение по рядкам при каждом последующем нажатии кнопки возврата (H).

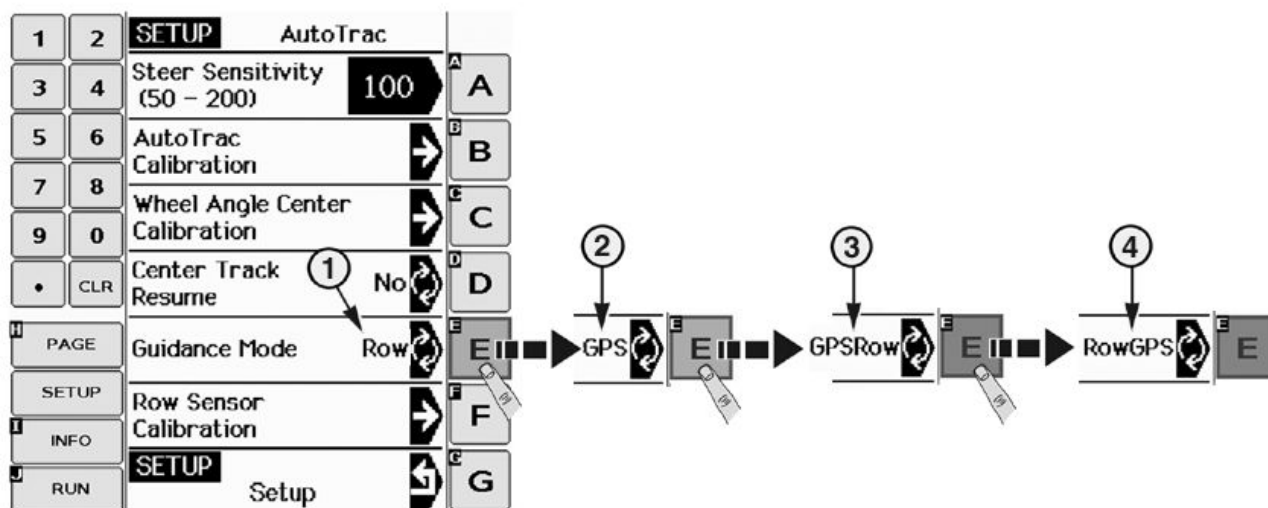
ПРИМЕЧАНИЕ: Ручной переключатель можно использовать при наличии плохого/слабого сигнала датчика рядка (например, при пересечении рядков на поворотной полосе). Это позволяет отключить непосредственно режим ведения по рядкам.

Продолжение на следующей стр.

OUC002,0002DF1 -59-03JUN10-2/3

ZX1043914 —UN—31MAY10

ZX1043913 —UN—30APR10



4-Режим RowGPS:

1. Подведите силосоуборочный комбайн к рядку.
2. Нажмите кнопку возврата (H) первый раз для включения датчиков и режима ведения по рядкам, назначив более высокий приоритет датчикам (в сочетании) ведения по рядкам.
3. Нажмите кнопку возврата (H) второй раз только для включения навигации системы AutoTrac.

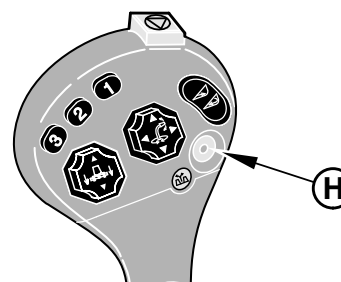
Автоматическое переключение между навигацией AutoTrac и системой ведения по рядкам: Один раз нажмите кнопку возврата (H) -> активируется система ведения по рядкам и навигация системы AutoTrac.

- Если система потеряет сигнал GPS, она автоматически вернется в режим ведения по рядкам, так как датчики по-прежнему будут активны (такое, к примеру, возможно на поворотной полосе, когда на приемнике StarFire™ сказывается ослабление сигнала).
- Если система потеряет сигнал датчика рядка, она автоматически вернется в режим навигации системы AutoTrac (такое, к примеру, возможно при пересечении водоотвода или в местах, где имеется выпадение в рядках). Как только прием сигнала датчика ведения по рядкам будет возобновлен, система автоматически вернется в режим ведения по рядкам и режим навигации AutoTrac.

Ручной переключатель: Один раз нажмите кнопку возврата (H) -> активируется система ведения по рядкам и навигация системы AutoTrac.

- Если нажать кнопку возврата (H) во 2-й раз, система перейдет в режим навигации AutoTrac.

ПРИМЕЧАНИЕ: Ручной переключатель можно использовать при наличии плохого/слабого



ZX1043913

Кнопка возврата

- | | |
|---|-------------------|
| A—Чувствительность рулевого управления (50–200) | G—Возврат |
| B—Калибровка системы AutoTrac | H—Кнопка возврата |
| C—Калибровка центра угла поворота колес | 1—Рядковый режим |
| D—Возврат на центральный маршрут | 2—Режим GPS |
| E—Режим навигации | 3—Режим GPSRow |
| F—Калибровка датчика рядка | 4—Режим RowGPS |

сигнала датчика рядка (например, при пересечении рядков на поворотной полосе). Это позволяет отключить непосредственно режим ведения по рядкам.

OUC002,0002DF1 -59-03JUN10-3/3

Перед калибровкой датчика рядка — Очистка датчиков рядков

⚠ ОСТОРОЖНО: ОСТАНОВИТЕ двигатель, включите стояночный тормоз и извлеките ключ из замка зажигания.

Датчики рядков следует проверять ежедневно, чтобы убедиться в необходимости их очистки.

Кроме того, проверьте и при необходимости отрегулируйте высоту наконечника делителя жатки, чтобы избежать излишнего налипания материала на датчиках.

Если материал скопился на датчиках, это может препятствовать свободному движению и оказывать влияние на процедуру калибровки. Чтобы очистить датчики рядков, удалите мусор с датчиков и в окружающей их области с обеих сторон (см. стрелки).



ZX1043903 —UN—30APR10

Убедитесь, что датчики двигаются свободно и отсутствуют препятствия для их движения.

OUCC002,0002DEE -59-02JUL10-1/1

Процедура калибровки датчиков рядков

Эта процедура выполняется после установки или ремонта системы. Датчики ведения по рядкам должны быть установлены и совмещены с упорами исходного положения.

Подготовка к калибровке: Проследите за тем, чтобы датчики ведения по рядкам были правильно установлены с подпружиненными контактными датчиками (Н) в исходном положении, как показано на рисунке.

ВАЖНО: Проследите за тем, чтобы не было скоплений постороннего материала в области датчика ведения по рядкам, которые могут помешать возврату обоих контактных датчиков (Н) в исходное положение (см. стрелки).

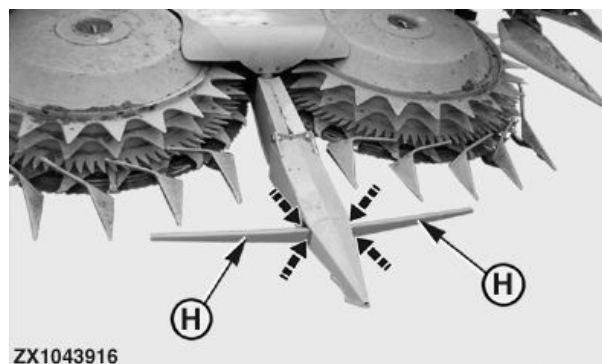
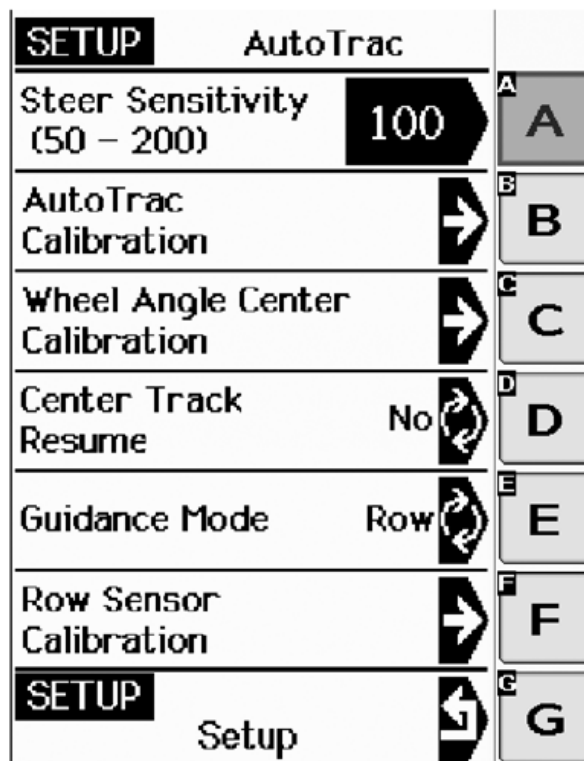
Во время калибровки датчика ведения по рядкам необходимо тщательно поддерживать чистоту, чтобы избежать неверной калибровки (записи ошибочных значений).

Поднимите жатку, чтобы обеспечить отрыв датчиков рядов от грунта. Кормоуборочный комбайн должен быть неподвижным.

1. Нажмите кнопку НАСТРОЙКА на оригинальном мониторе GreenStar. Нажмите кнопку с буквой, указанную AutoTrac.

A—Чувствительность рулевого управления (50–200)
B—Калибровка системы AutoTrac
C—Калибровка центра угла поворота колес
D—Возврат на центральный маршрут

E—Режим навигации
F—Калибровка датчика рядка
G—Возврат
H—Контактный датчик



Продолжение на следующей стр.

OUC002.0002DA6 -59-31MAY10-1/2

ZX1043915—UN—31MAY10

ZX1043916—UN—31MAY10

- Откалибруйте напряжения исходных положений датчиков.

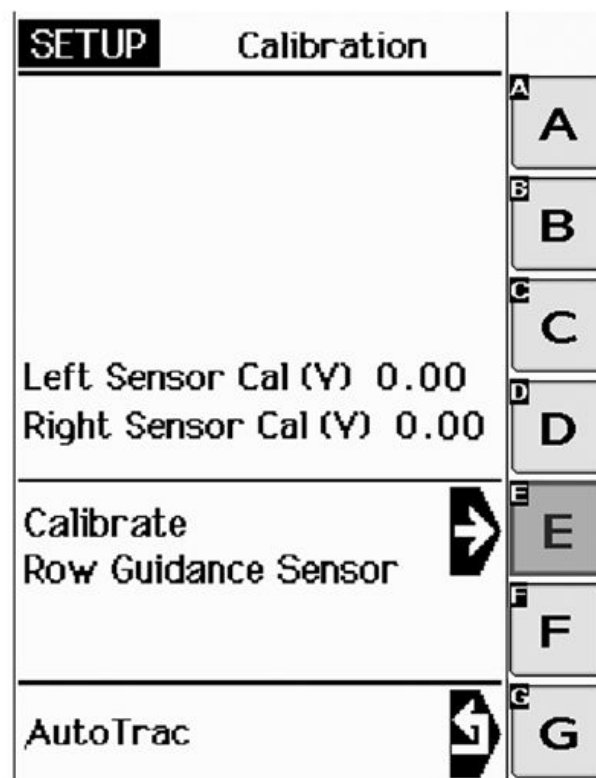
Нажмите кнопку калибровки датчика ведения по рядкам (E), чтобы сохранить напряжения датчиков в неподвижном состоянии в памяти блока управления (SSU) AutoTrac RowSense.

ПРИМЕЧАНИЕ: Теперь на экране GSD будут отображаться напряжения левого и правого датчиков. Напряжение правого и левого датчиков в неподвижном состоянии должно быть как можно ближе к значению 0 вольт.

- Калибровка завершена, выйдите из режима калибровки датчика рядка.

A—Не используется
B—Не используется
C—Калибровка левого датчика (B)
D—Калибровка правого датчика (B)

E—Калибровка датчика ведения по рядкам
F—Не используется
G—Возврат



ZX1043917—UN—31MAY10

OUCC002,0002DA6 -59-31MAY10-2/2

Процедура калибровки блока управления SSU

⚠ ОСТОРОЖНО: Во время калибровки системы AutoTrac RowSense™ задние колеса поворачиваются автоматически. Чтобы избежать травм, необходимо убедиться перед калибровкой в отсутствии посторонних в непосредственной близости от машины.

Задействуйте ножные тормоза во время процедуры полной калибровки.

ПРИМЕЧАНИЕ: Чем легче поворачиваются задние колеса, тем точнее будет калибровка гидравлического клапана рулевого управления. Поэтому целесообразно поддерживать минимальную нагрузку заднего моста. Это может быть достигнуто путем подсоединения как можно более тяжелой жатки.

Если во время калибровки клапана рулевого управления (т.е. когда в шаге 7 задние колеса поворачиваются), одно из задних колес трудно поворачивается в одном направлении (по причине, например, неровного грунта), это может привести к неровной и неточной работе рулевого управления при активировании AutoTrac RowSense.

До калибровки необходимо удалить все диагностические коды неисправностей SSU.

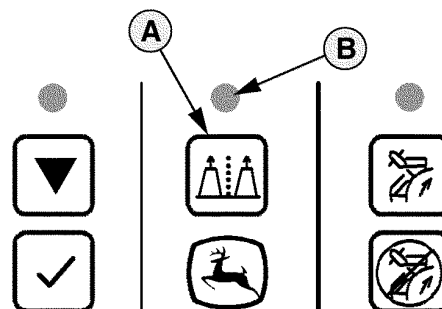
Выполните следующие действия для правильного выполнения калибровки блока управления системы AutoTrac RowSense (SSU):

1. Перед калибровкой убедитесь, что:
 1. Многофункциональный рычаг в НЕЙТРАЛЬНОМ положении.
 2. Двигатель работает на низких оборотах холостого хода.
 3. Переключатель безопасного дорожного движения в положении ПОЛЕ.
 4. Температура масла гидравлической системы выше 20 °C (68 °F).
 5. Успешно осуществлен поворот рулевого колеса вправо и влево до упора.
 6. Механизатор находится в кресле.
 7. Кнопка AutoTrac RowSense (A) в положении ВКЛ.

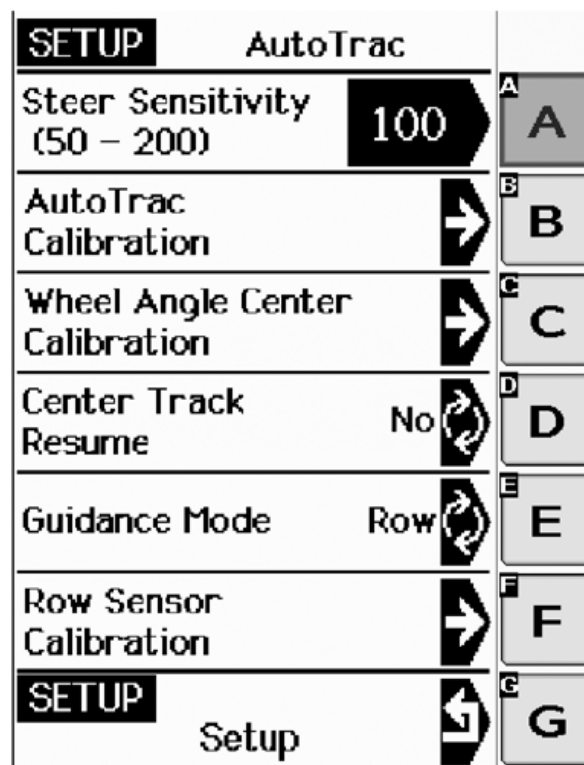
ПРИМЕЧАНИЕ: Сигнальная лампа (B) включения AutoTrac RowSense загорится и погаснет.

На дисплее GS2 перейдите к “Оригинальный дисплей GreenStar” >> НАСТРОЙКА >> AUTOTRAC

2. Нажмите кнопку рядом с пиктограммой Калибровка центра угла поворота колес.



ZX1039663



A—Кнопка AutoTrac RowSense

B—Сигнальная лампа включения AutoTrac RowSense

Поворачивайте рулевое колесо, пока задние колеса не окажутся в центральном положении. Нажмите кнопку рядом с **Ввод центрального положения колес**, затем кнопку **G** для сохранения этой установки.

Продолжение на следующей стр.

OUC002,0002DC2 -59-31MAY10-1/3

ПРИМЕЧАНИЕ: Единственной целью данной процедуры калибровки является предоставление блоку управления SSU правдоподобного приблизительного значения. Когда комбайн находится в движении, положение задних колес постоянно проверяется, и значение для центра угла поворота колес обновляется. Система работает следующим образом: Датчик GPS определяет положение и ходовую скорость комбайна с интервалами 0,2 с. Если за определенный период времени несколько этих значений указывают на одно и то же направление, блок управления SSU будет интерпретировать это как передвижение прямо вперед, и датчик угла поворота колес будет откалиброван соответственно.

3. Нажмите кнопку рядом с пиктограммой **Калибровка системы AutoTrac**, затем нажмите кнопку **Начать калибровку системы** для начала процедуры калибровки.

4. Как только сообщение **Повернуть руль влево до упора** появится на экране, медленно поверните рулевое колесо влево до упора.

ПРИМЕЧАНИЕ: Во время поворота рулевого колеса показания датчика угла рулевого колеса должны увеличиться.

5. Как только рулевое колесо окажется в крайнем левом положении, нажмите кнопку **Е** рядом с пиктограммой **Повернуть руль вправо до упора**.
6. Как только сообщение **Повернуть руль вправо до упора** появится на экране, медленно поверните рулевое колесо вправо до упора.

ПРИМЕЧАНИЕ: Во время поворота рулевого колеса показания датчика "Угол рулевого колеса" должны уменьшаться.

7. Как только рулевое колесо окажется в крайнем правом положении, нажмите кнопку **Е** рядом с пиктограммой **Повернуть руль вправо до упора**.

Продолжение на следующей стр.

OUC0002,0002DC2 -59-31MAY10-2/3

! ОСТОРОЖНО: Система будет автоматически воздействовать на систему рулевого управления кормоуборочного комбайна. Чтобы избежать травм, необходимо убедиться перед калибровкой в отсутствии посторонних в непосредственной близости от машины.

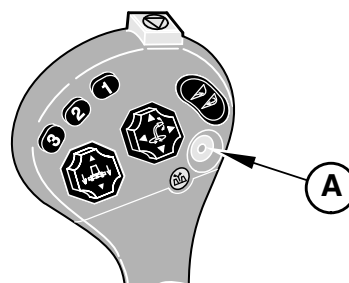
8. Как только на экране появится сообщение **Нажмите и удерживайте кнопку сброса для калибровки левого клапана**, нажмите и удерживайте кнопку активации (A) системы AutoTrac RowSense.

ВАЖНО: Не трогайте рулевое колесо, пока система автоматически производит калибровку левого клапана.

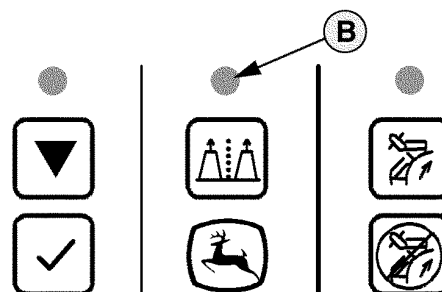
ПРИМЕЧАНИЕ: Сигнальная лампа включения AutoTrac RowSense (B) теперь горит постоянно.

Система переведет рулевое колесо в крайнее левое положение. Удерживайте нажатой кнопку активации (A), пока на экране не появится **Нажмите и удерживайте кнопку сброса для калибровки правого клапана**.

ПРИМЕЧАНИЕ: Этот шаг определяет значение широтномодулированного сигнала, при котором начинается перемещение задних колес. Если задние колеса поворачиваются с трудом, например, из-за слишком большой нагрузки заднего моста или расположения задних колес на неровном грунте, будет неправильно определено слишком большое значение, приводящее к неровной работе. Если имеет место неровная работа рулевого управления, следует всегда уменьшать реакцию рулевого управления только после точного выполнения данного шага калибровки!



ZX1040787



ZX1039664

Удерживайте нажатой кнопку активации (A) до тех пор, пока на экране не появится сообщение **Калибровка завершена**.

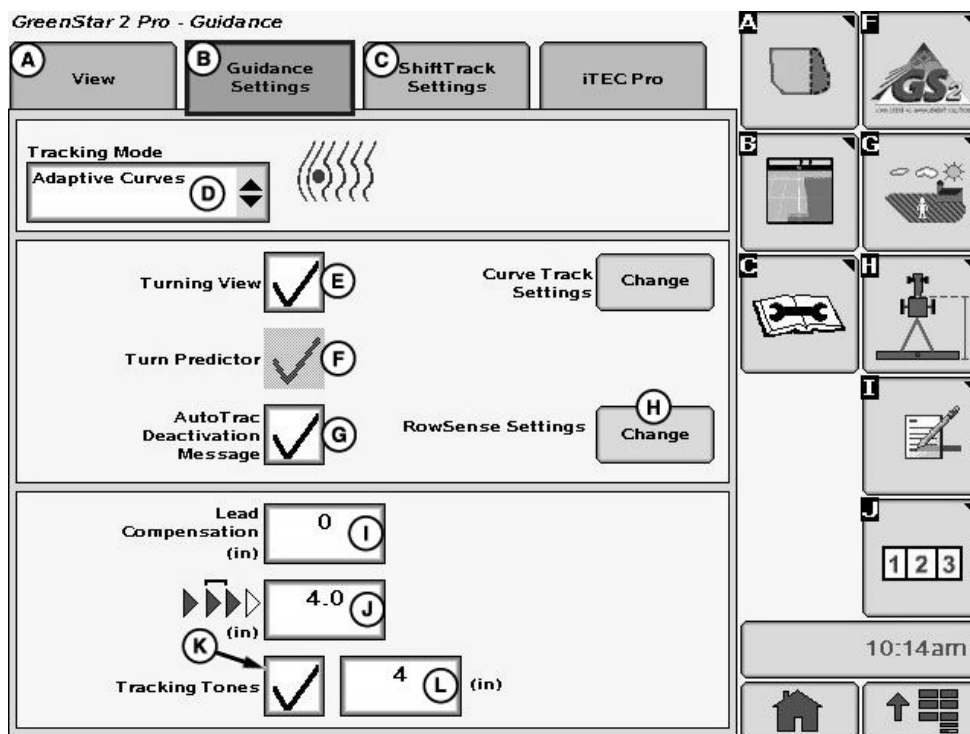
9. Отпустите кнопку активации (A). При этом отображаются значения **Мертвой зоны левого клапана** и **Мертвой зоны правого клапана**. Нажмите клавишу **G**, чтобы закончить калибровку.
10. Переведите двигатель в режим низких оборотов и остановите его.

OUC0002,0002DC2 -59-31MAY10-3/3

ZX1040787 —UN—25JUL07

ZX1039664 —UN—03OCT06

Перед включением системы



МЕНЮ >> функциональная клавиша GREENSTAR2 PRO >> функциональная клавиша НАВИГАЦИЯ >> вкладка НАСТРОЙКИ СИСТЕМЫ НАВИГАЦИИ.

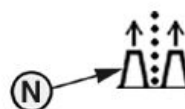
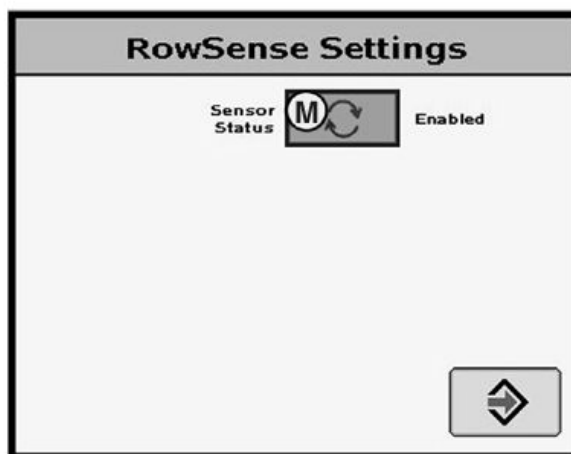
- Выберите одну из следующих схем слежения в раскрывающемся меню РЕЖИМ СЛЕЖЕНИЯ (D).
 - Адаптивные кривые
 - Кривые АВ
 - Круговой маршрут
 - и Прямой маршрут

ПРИМЕЧАНИЕ: Для выбора правильного режима слежения см. раздел "Работа системы".

- Проверьте статус датчиков рядков. С помощью кнопки изменения настроек RowSense (H) можно открыть экран конфигурации с кнопкой переключения статуса датчика ВКЛЮЧЕН/ОТКЛЮЧЕН (M).

ВАЖНО: Не переключайте СТАТУС ДАТЧИКА в состояние ОТКЛЮЧЕН.

При статусе датчика ВКЛЮЧЕН, на вкладке "Вид" страницы "Навигация" отображается пиктограмма AutoTrac RowSense (N).



PC11454 —UN—13NOV08

ZX1043918 —UN—30APR10

Продолжение на следующей стр.

OUCC002,0002DBE -59-04MAY10-1/2

A—Вкладка “Вид”	H—Кнопка изменения настроек RowSense
B—Вкладка “Настройки системы навигации”	I— Окно ввода “Коррекция опережения”
C—Вкладка “Настройки смещения маршрута”	J— Окно ввода “Смещение маршрута”
D—Раскрывающееся меню “Режим слежения”	K—Флажок “Сигналы слежения”
E—Флажок “Вид для поворота”	L— Окно ввода “Сигналы слежения”
F—Флажок “Устройство управления поворотом”	M—Кнопка переключения статуса датчика
G—Флажок “Сообщение о дезактивации AutoTrac”	

OUC002,0002DBE -59-04MAY10-2/2

Включение системы

⚠ ОСТОРОЖНО: Не используйте систему AutoTrac RowSense на автодорогах. Всегда перед выездом на автодорогу выключайте (деактивируйте) систему AutoTrac RowSense. Не пытайтесь включить (активировать) систему AutoTrac RowSense во время дорожного движения.

Когда система активирована, будьте готовы к немедленным действиям и обращайтесь внимание на окружающую обстановку. Берите на себя рулевое управление, если требуется избежать столкновения с помехами в поле, посторонними лицами, оборудованием или другими препятствиями. Прекратите работу, если условия плохой видимости отрицательным образом сказываются на вашей способности безопасно эксплуатировать и управлять комбайном.

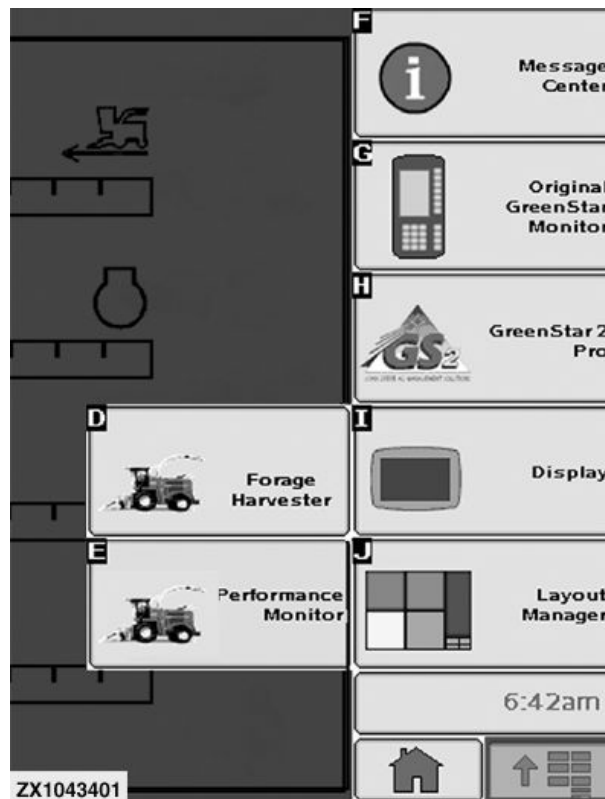
ВАЖНО: Система AutoTrac RowSense предназначена для оптимизации выполнения полевых работ. Но при этом оператор ответственен за траекторию движения и должен постоянно контролировать обстановку при работе на комбайне. Прекращайте работу, если плохая видимость мешает различать людей и препятствия на пути комбайна.

Управляйте комбайном только находясь на сиденье оператора. Обязательно пользуйтесь ремнем безопасности, если таковой имеется.

Прочтите и хорошо усвойте руководство по эксплуатации “Дисплей GS2 – Введение”.

Систему AutoTrac RowSense можно вызвать с помощью интерфейса основного экрана дисплея. Нажмите кнопку GreenStar 2 Pro для получения доступа к соответствующим окнам AutoTrac RowSense, затем см. руководство по эксплуатации “Дисплей – Введение” для правильной настройки и работы системы AutoTrac RowSense.

Система AutoTrac RowSense имеет три возможных состояния: ВКЛ, АКТИВИРОВАНА и НЕ АКТИВИРОВАНА.



Основной экран



Кнопка “GreenStar 2 Pro”

Продолжение на следующей стр.

OUC002,0002DB7 -59-03JUN10-1/4

ZX1043401 —UN—2/SEP09

ZX1040975 —UN—16/AUG07

Включение AutoTrac RowSense

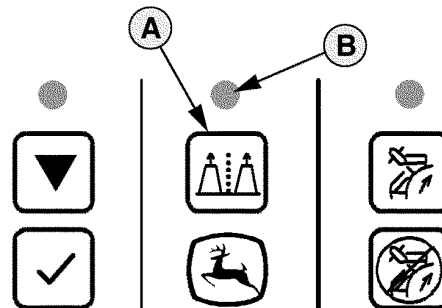
Нажатие кнопки вкл/выкл рулевого управления (C) для переключения между включением/выключением системы AutoTrac™. Более подробная информация - см. Руководства механизатора "Дисплей GS2 – Ведение" и "Дисплей GS2 – основное применение".

Для включения системы должны быть выполнены следующие условия:

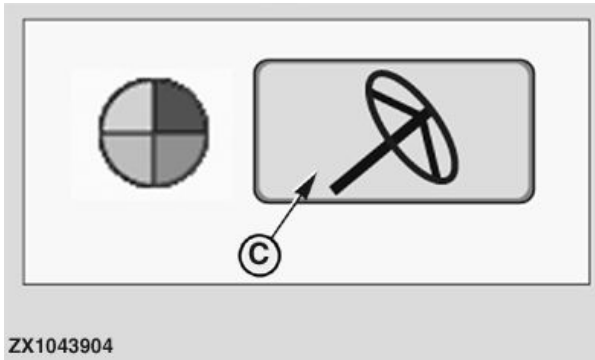
- Блок управления AutoTrac RowSense (SSU) определен
- Ведение настроено
- Ведение ВКЛ
- SSU работает в нормальном режиме
- TCM включен
- Главная муфта ВКЛЮЧЕНА
- Кнопка AutoTrac RowSense (A) в положении ВКЛ.
- Нажатие кнопки вкл/выкл рулевого управления (C) для переключения между включением/выключением системы AutoTrac™.

ПРИМЕЧАНИЕ: Более подробные сведения см. в разделе "Дисплей GS2 — руководство" в руководстве по эксплуатации.

При статусе системы ВКЛЮЧЕНА, сигнальная лампа (B) включения AutoTrac RowSense начинает мигать.



ZX1039663



ZX1043904

- A—Кнопка ведения AutoTrac RowSense C—Вкл./выкл. рулев. упр.
B—Сигнальная лампа включения AutoTrac RowSense

Продолжение на следующей стр.

OUC002,0002DB7 -59-03JUN10-2/4

ZX1039663 —UN—03OCT06

ZX1043904 —UN—31MAY10

Активирование AutoTrac RowSense

Чтобы использовать рулевое управление, после перевода системы в состояние ВКЛЮЧЕНА, механизатор должен вручную перевести систему в состояние АКТИВНА.

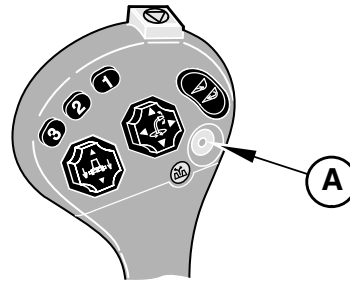
Для активирования AutoTrac RowSense нажмите кнопку активирования AutoTrac RowSense (A), расположенную на многофункциональном рычаге. Включится автоматизированное рулевое управление в режиме ведения по рядкам, установленному по умолчанию (см. пункт “Настройка ведения по рядкам”).

ВАЖНО: Если применяемый по умолчанию режим ведения (ведения по рядкам) не устраивает, обратитесь к пункту “Настройка ведения по рядкам — распределение кнопок возврата” в разделе “Настройка и калибровка системы” и выберите другой режим ведения.

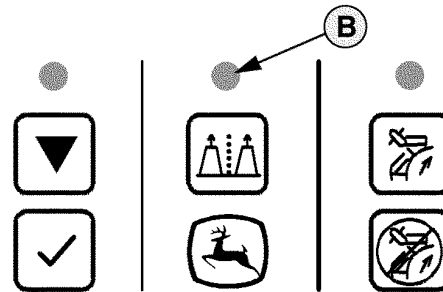
Для активирования системы должны быть выполнены следующие условия:

- Переключатель безопасного дорожного движения в рабочем положении Поле
- Главная муфта ВКЛЮЧЕНА
- Жатка включена
- Кнопку активирования AutoTrac RowSense требуется установить в положение ВКЛ.
- Передняя ходовая скорость превышает 0,5 км/ч (0,3 мили/ч) или задней ходовой скорости менее 10 км/ч (6,0 мили/ч).
- Ходовая скорость менее 22 км/ч (13,2 мили/ч).
- Курс движения комбайна находится в пределах 80° градусов от желаемой борозды, если скорость менее 10 км/ч (6,0 мили/ч)
- Курс движения комбайна находится в пределах 45° градусов от желаемой борозды, если скорость превышает 10 км/ч (6,0 мили/ч)
- Ошибка схода с маршрута находится в пределах 40 % от шага маршрута
- Оператор находится на сиденье
- TCM включен

⚠ ОСТОРОЖНО: Всегда перед выездом на автодорогу выключайте (деактивируйте) систему AutoTrac RowSense. Не пытайтесь



ZX1040787



ZX1039664

A—Кнопка активации AutoTrac RowSense

B—Сигнальная лампа включения AutoTrac RowSense

включать (активировать) систему AutoTrac RowSense во время дорожного движения.

При состоянии системы АКТИВИРОВАНА, сигнальная лампа (B) включения AutoTrac RowSense горит постоянно.

ПРИМЕЧАНИЕ: Когда система находится в состоянии АКТИВИРОВАНА, всякий раз, когда блок управления обнаружит неисправную работу, сигнальная лампа (B) включения AutoTrac RowSense два раза мигнет.

Продолжение на следующей стр.

OUC002,0002DB7 -59-03JUN10-3/4

ZX1040787 —UN—25JUL07

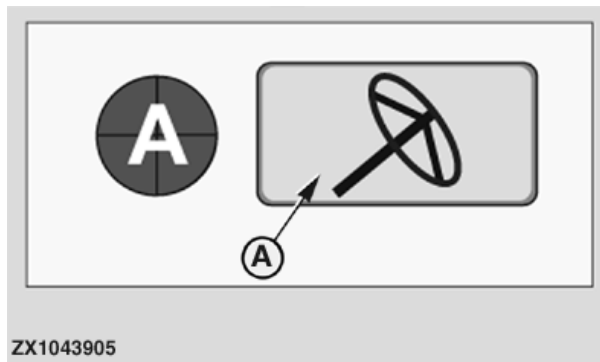
ZX1039664 —UN—03OCT06

Отключение режима AutoTrac RowSense

⚠ ОСТОРОЖНО: Всегда перед выездом на автодорогу выключайте (деактивируйте) систему AutoTrac RowSense. Чтобы отключить AutoTrac с вкладки ВИД НАВИГАЦИИ, нажимайте кнопку ВКЛ./ВЫКЛ. РУЛЕВ. УПР. (A), пока не появится надпись РУЛЕВОЕ УПРАВЛЕНИЕ ВЫКЛЮЧЕНО.

AutoTrac RowSense переводится в состояние НЕАКТИВНО при следующих условиях.

- Нажатие кнопки вкл/выкл рулевого управления (C) для переключения между включением/выключением системы AutoTrac™.
- Поворот рулевого колеса более чем на 30 градусов.
- Переключатель главной муфты ВЫКЛЮЧЕН.
- Установка предохранительного переключателя движения в поле/на дороге в безопасный режим дороги.
- Ходовая скорость меньше 0,5 км/ч (0,3 мили/ч) более 30 секунд.



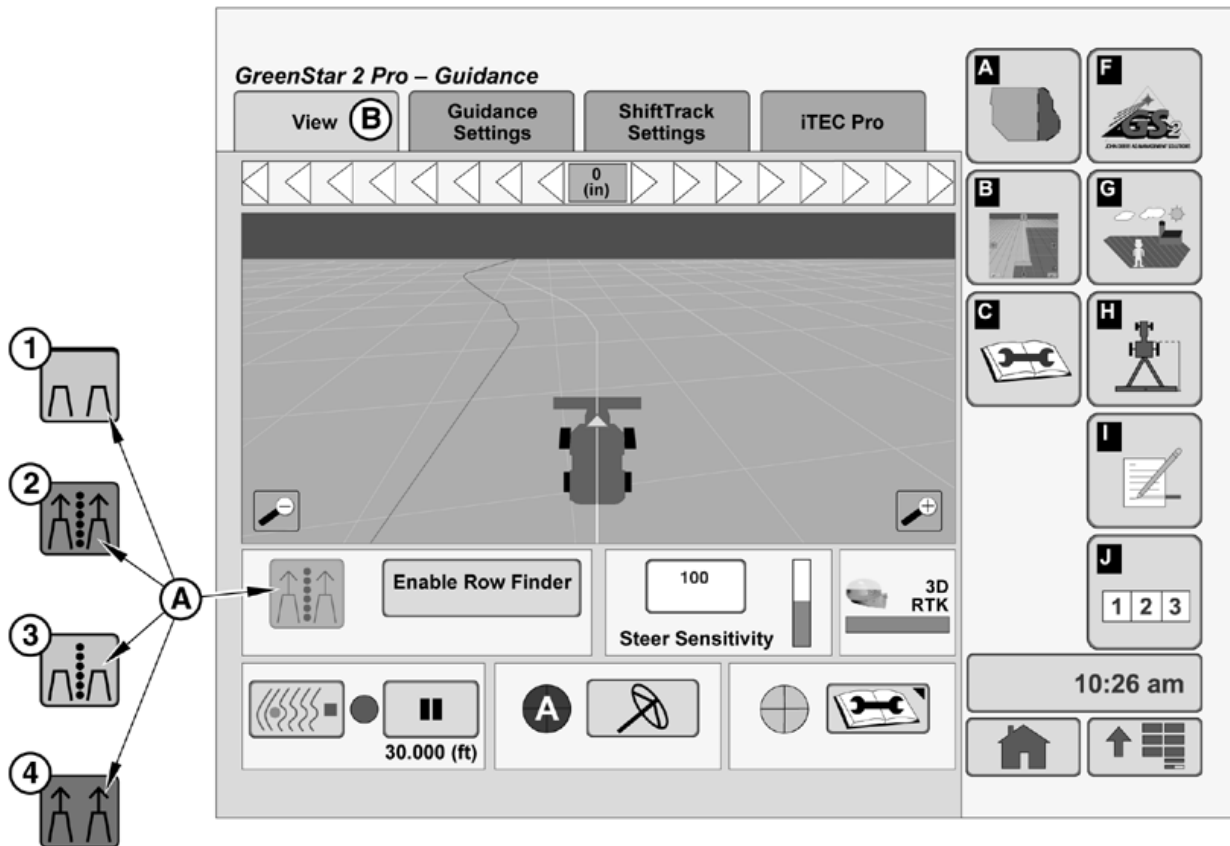
A—Вкл./выкл. рулев. упр.

- Ходовая скорость вперед более 15 км/ч (9,3 мили/ч).
- Движение задним ходом.
- Механизатор отсутствует в кресле более семи секунд.
- Изменение номера маршрута.

OUC002,0002DB7 -59-03JUN10-4/4

ZX1043905 —UN—30APR10

Дисплеи и индикаторы



ZX1043909

A—Вкладка “Вид навигации” **B**—Пиктограмма “Статус навигации”

При использовании AutoTrac RowSense отображается пиктограмма (A) на карте под вкладкой ВИД НАВИГАЦИИ (B), указывающая на доступность датчиков рядков (когда кнопка СТАТУС ДАТЧИКА переключена в положение “включен”). Каждая пиктограмма (1, 2, 3 и 4) указывает на то, что происходит на комбайне в данный момент времени.

Цвет пиктограммы “Статус навигации” (A) меняется с белого на зеленый (анимированное цветное изображение), когда датчики рядков контролируют движение машины следующим образом:

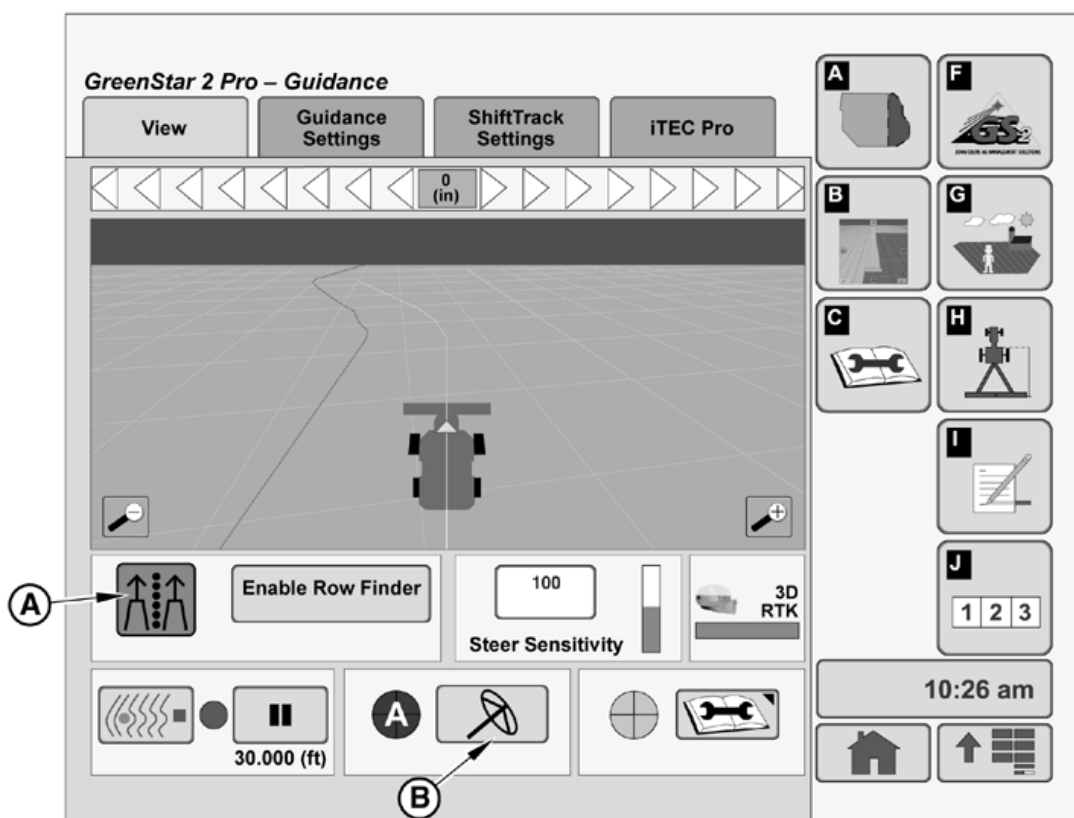
1. **Система установлена** (серый фон)
2. **Система активна**, работает и датчик рядка, и GPS (зеленый фон)
3. **Потерян сигнал GPS**, работа ведется только с данными датчиков рядков (желтый фон)
4. **Потерян сигнал датчиков рядков**, работа ведется только с использованием GPS (оранжевый фон)

ПРИМЕЧАНИЕ: При работе с пиктограммами со статусом 3 или 4 точность навигации уменьшается.

OUC0002,0002DA9 -59-04MAY10-1/1

ZX1043909 —UN—30APR10

Включение датчиков рядков



ZX1043910

ZX1043910 —UN—30APR10

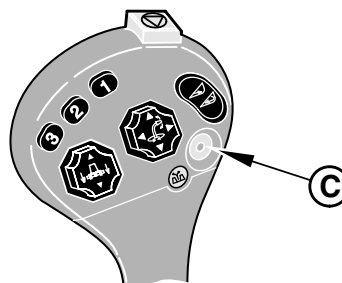
Продолжение на следующей стр.

OUCC002,0002DAA -59-04MAY10-1/2

Датчики рядков направляют силосоуборочный комбайн, когда они способны определить расположение рядка. Оператор сможет определить, когда датчики рядков направляют силосоуборочный комбайн, по изменению цвета пиктограммы AutoTrac RowSense (A): она станет зеленой и будет указывать на движение.

После того как исходное направление задано (линия АВ или первоначально записанный проход непрямого маршрута) и кнопка “Вкл./выкл. рулев. упр.” (В) нажата для активации AutoTrac, можно нажать кнопку возврата (С), когда силосоуборочный комбайн находится в пределах половины расстояния шага маршрута и под приемлемым углом к рядкам. Датчики рядков направляют силосоуборочный комбайн, как только будет отмечена их активность.

Выполнение разворота на поворотной полосе:
Развороты на поворотной полосе осуществляются так же, как при использовании системы AutoTrac на базе GPS. Оператор настраивает движение под маршрут, которым он желает следовать. При нажатии кнопки возврата (С) система AutoTrac будет придерживаться навигационного маршрута. Затем датчики рядков



ZX1043911

А—Пиктограмма
В—Вкл./выкл. рулев. упр.

С—Кнопка возврата

определяют положение рядка и следуют его направлению. Свойство расширения линий в функциях Адаптивные кривые, Круговой маршрут и Кривые АВ может быть использовано для расширения проекции смежных траекторий на поворотных полосах.

OUC002.0002DAA -59-04MAY10-2/2

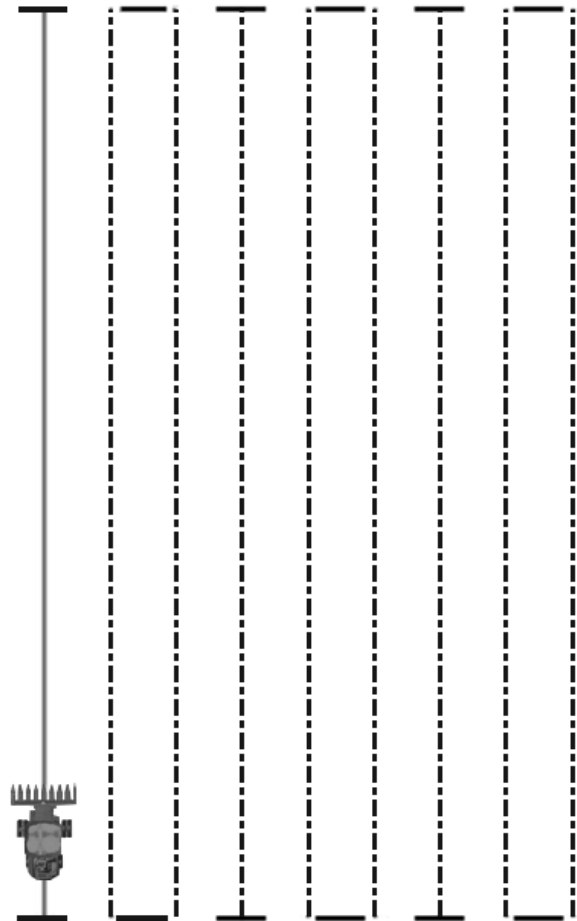
ZX1043911 —UN—30APR10

Прямой маршрут

Прямой маршрут следует использовать, если ряды прямые и не отклоняются более чем на 1 м (примерно 3 1/4 фута). Прямой маршрут проецирует все линии от первой траектории.

Если поле является относительно прямым и направление не меняется, рекомендуется использовать прямой маршрут, так как это позволит осуществлять ведение по рядкам на смежных траекториях. Производительность при ведении по рядкам будет улучшаться, когда поле засеяно с использованием системы AutoTrac. Производительность также будет лучше в периоды пропадания рядков в водотоках.

В режиме Прямого маршрута линия GPS будет автоматически заново центрироваться. Это гарантирует надлежащее выравнивание траектории GPS с рядками культуры. **Эта функция недоступна в режиме Адаптивные кривые.**



Прямой маршрут

Продолжение на следующей стр.

OUCC002,0002DAD -59-30APR10-1/4

PC10390 —UN—07JAN08

МЕНЮ >> функциональная клавиша “GREENSTAR2 PRO” >> функциональная клавиша “НАВИГАЦИЯ” >> вкладка “НАСТРОЙКИ НАВИГАЦИИ”

Выберите режим ПРЯМОЙ МАРШРУТ в раскрывающемся меню РЕЖИМ СЛЕЖЕНИЯ. Выберите вкладку ВИД.

ПРИМЕЧАНИЕ: Когда уборка не выполняется, включайте паузу записи.

Перед запуском

1. Убедитесь в наличии сигнала SF1, SF2 или RTK, обратив внимание на пиктограмму приемника на странице “Вид”.
2. Убедитесь в правильности шага маршрута. Если шаг маршрута является неверным, измените его под вкладкой НАВИГАЦИЯ.

PC8663 —UN—05AUG05



Кнопка МЕНЮ

PC8661 —UN—02NOV05



Функциональная клавиша GREENSTAR2 PRO

PC8673 —UN—14OCT07



Функциональная клавиша НАВИГАЦИЯ

OUC002,0002DAD -59-30APR10-2/4

Выберите ЗАДАТЬ МАРШРУТ 0.

1. Выберите название маршрута в раскрывающемся меню ТЕКУЩИЙ МАРШРУТ 0. Если название не существует, создайте новое имя, выбрав кнопку СОЗДАТЬ.
2. В раскрывающемся меню СПОСОБ выберите способ слежения (A + B).
3. Подведите машину к началу маршрута и нажмите кнопку ЗАДАТЬ A.
4. Подведите машину к окончанию маршрута и нажмите кнопку ЗАДАТЬ B.

Будет создана линия, которая проецируется через поле.

A—Раскрывающееся меню “Текущий маршрут 0”
B—Раскрывающееся меню “Способ”
C—Кнопка “Создать”
D—Кнопка “Удалить”

E—Кнопка “Шаг маршрута”
F—Кнопка “Задать A”
G—Кнопка “Задать B”

Задать маршрут 0

Продолжение на следующей стр.

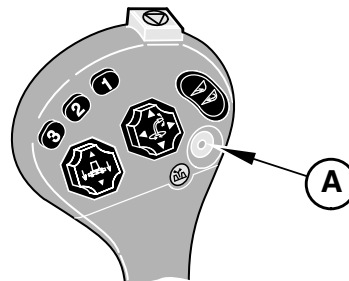
OUC002,0002DAD -59-30APR10-3/4

PC10708 —UN—24OCT07

5. Нажмите кнопку возврата (A) для запуска AutoTrac RowSense.

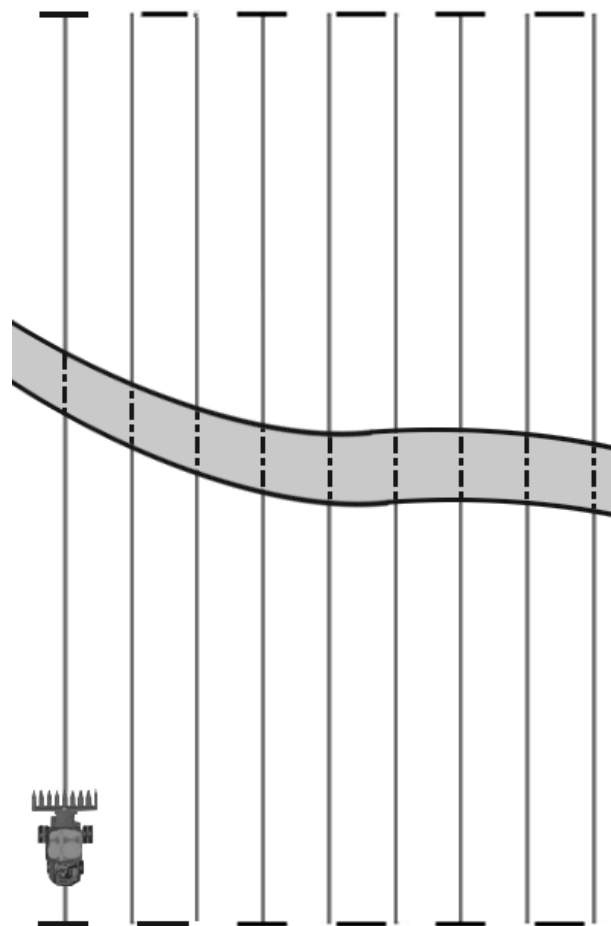
Пропадание рядка — рядок культуры пропадает в водотоке. Поскольку режимы “Прямой маршрут” и “Кривые АВ” заново центрируют маршрут, существует большая вероятность того, что нужный рядок будет найден на другой стороне водотока.

ПРИМЕЧАНИЕ: Если будут потеряны оба сигнала данных — и сигнал GPS, и сигнал датчиков рядков — система не будет задействована до тех пор, пока не возобновится сигнал GPS или сигнал датчика рядков. Если возобновится только сигнал датчика рядка (а сигнал GPS будет недоступен), значит, будет активирован только режим навигации по рядкам.



ZX1040787

A—Кнопка возврата



Водоток

OUC002,0002DAD -59-30APR10-4/4

ZX1040787 —UN—25JUL07

PC10391 —UN—08JAN08

Адаптивные кривые



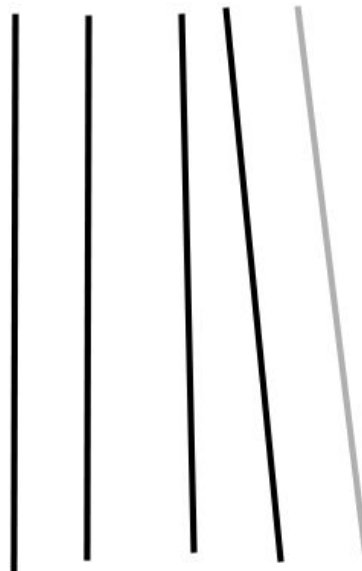
Смена маршрута во время прохождения через поле

Адаптивные кривые можно использовать на всех полях, но особенно этот режим рекомендуется при смене маршрута во время прохода через поле, существенного изменения направления или формирования U-кривой. Адаптивные кривые имеют дополнительную функцию, позволяющую выбрать “Рядный искатель” с помощью кнопки-переключателя (см. раздел “Рядный искатель”). Датчики рядков можно использовать для управления силосоуборочным комбайном, когда они задействованы на рядке. Запись непрямого маршрута должна быть в состоянии ВКЛ. Это позволит создать первый проход и обеспечит возникновение расширений для прямых линий.

Адаптивные кривые только проецируются на смежный проход, но они имеют преимущество в обработке кривых различных форм и учитывают возможные ошибки рядков, не позволяя им накапливаться на протяжении всей работы в поле.

Если в поле работает несколько силосоуборочных комбайнов, режим “Адаптивные кривые” не позволит пропустить проход. Работа режима “Адаптивные кривые” в данном сценарии возможна только в том случае, если шаг маршрута другого силосоуборочного комбайна(ов) добавлен в его собственный маршрут. Например, если при совместной уборке на одном и том же поле 12-рядковый уборочный агрегат следует за 8-рядковым уборочным агрегатом по рядкам с междурядьем 30 дюймов, каждому из них требуется шаг маршрута, содержащий 20 рядков (50 футов).

PC10399 —UN—04FEB08



При прохождении поля меняется направление

PC10400 —UN—04FEB08



U-образные кривые

PC11000 —UN—04FEB08

Адаптивные кривые рекомендуется использовать при частой смене маршрутов по всему полю. Адаптивные кривые только проецируются поверх следующего маршрута.

Продолжение на следующей стр.

OUECC002.0002DAE -59-31MAY10-1/3

МЕНЮ >> функциональная клавиша “GREENSTAR2 PRO” >> функциональная клавиша “НАВИГАЦИЯ” >> вкладка “НАСТРОЙКИ НАВИГАЦИИ”

Выберите режим АДАПТИВНЫЕ КРИВЫЕ в раскрывающемся меню РЕЖИМ СЛЕЖЕНИЯ. Выберите вкладку ВИД.

Перед запуском

1. Убедитесь в наличии сигнала SF1, SF2 или RTK, обратив внимание на пиктограмму приемника на странице “Вид”.
2. Убедитесь в правильности шага маршрута. Если шаг маршрута является неверным, измените его под вкладкой НАВИГАЦИЯ.
1. Нажмите кнопку записи, чтобы начать запись маршрута.
2. Пройдите маршрут через все поле. После прохождения по первому маршруту будет создана проекция только для следующего маршрута.
3. Нажмите кнопку возврата (A) для запуска AutoTrac RowSense.

В режиме AutoTrac запись прекращается при повороте рулевого колеса. В режиме документирования запись прекращается при подъеме жатки.

Режим AutoTrac — Если оператору требуется улучшенное ведение по рядкам только для смежного прохода, объедините запись Адаптивных кривых с режимом AutoTrac. Он рекомендуется только в том случае, если поле является относительно прямым, без чрезмерной кривизны, и отключение режима AutoTrac производится редко (в связи с ручным управлением или потерей сигнала GPS).

Режим документирования — объедините Адаптивные кривые с режимом документирования. Это позволяет оператору брать за рулевое колесо во время работы и продолжать записывать маршрут, на котором он работает. Расширения линий доступны на следующем проходе, но они не очень будут полезны при ведении по рядкам, так как существует задержка при поднятии жатки в конце рядков. В периоды пропадания рядков производительность будет незначительной.

Ручная запись — Оператор может объединить запись адаптивных кривых с записью в ручном режиме. Этот режим не позволит применять расширения линий, если оператор не будет постоянно нажимать кнопку остановки на конце ряда. Если оператор забудет выключить запись, это может привести к таким ошибкам, как неправильная проекция

PC8663 —UN—05AUG05



Кнопка МЕНЮ

PC8661 —UN—02NOV05

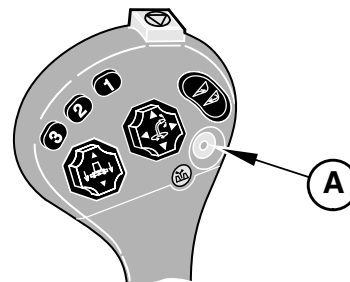


Функциональная клавиша GREENSTAR2 PRO

PC8673 —UN—14OCT07



Функциональная клавиша НАВИГАЦИЯ



ZX1040787

A—Кнопка возврата

кривизны. Пример: Если оператор выходит из ряда и не нажимает паузу, маршрут будет записан. Когда оператор съезжает на соседний маршрут, силосоуборочный комбайн будет частично выведен из ряда, так как проецируемая линия выключена.

Поле открыто — Этот параметр позволяет оператору начать первую линию в поле без заданного маршрута, но он может быть использован только в режиме навигации по рядкам (на вкладке “Вид” отображается желтая пиктограмма статуса — см. раздел “Дисплей и индикаторы”).

Продолжение на следующей стр.

OUC002,0002DAE -59-31MAY10-2/3

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 ☒ 

PC10043E —UN—24MAR08

Нажмите: кнопку “Меню” >> кнопку GS2 Pro >> функциональную клавишу “Навигация” >> выберите вкладку “Настройки системы навигации” >> кнопку “Настройки непрямого маршрута” >> выберите раскрывающееся меню “Запись непрямого маршрута”

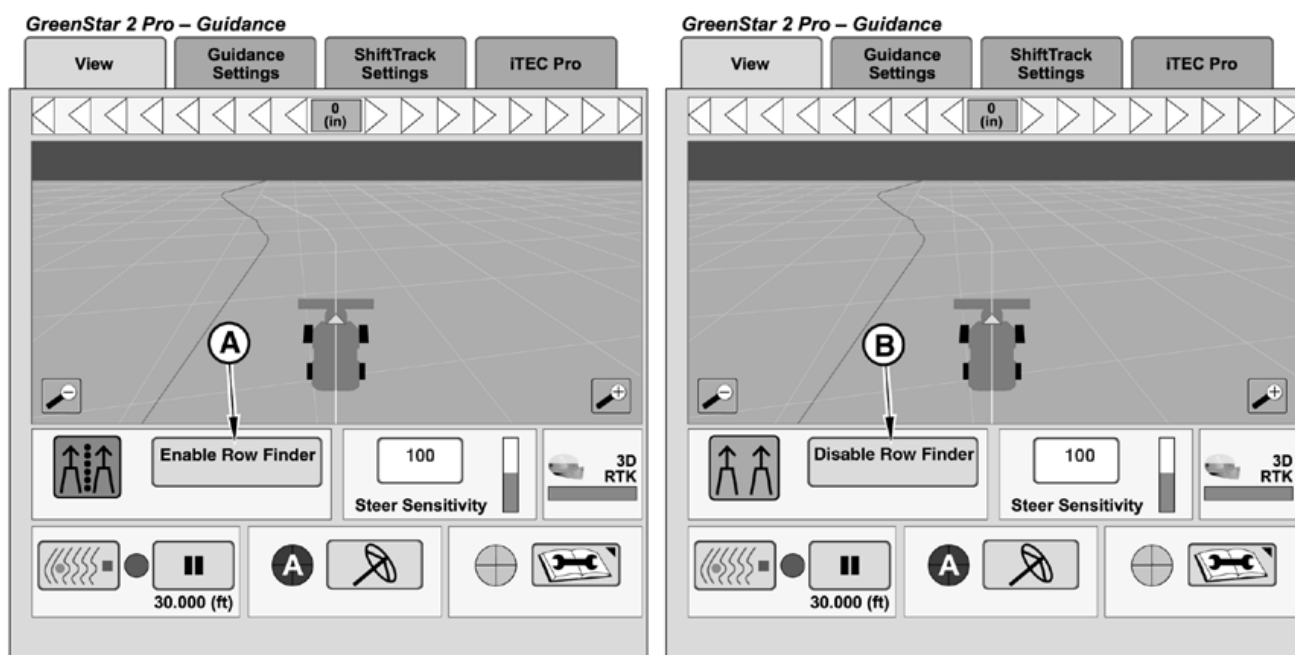
Представленные режимы “Адаптивные кривые” можно изменять на отображенном выше экране с помощью

раскрывающегося меню для выбора желаемого режима.

- AutoTrac
- Документирование
- Ручное
- Поле открыто

OUCC002,0002DAE -59-31MAY10-3/3

Рядный искатель



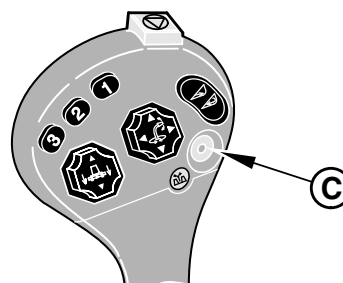
ZX1043912

Рядный искатель (RowFinder) можно использовать при работе в режиме адаптивных кривых для поиска ряда, который находится в стороне на расстоянии двух или более проходов. Во время использования режима адаптивных кривых, приближаясь к поворотной полосе, нажмите кнопку “Включить рядный искатель” (A). При этом будет записано положение машины и направление движения.

ПРИМЕЧАНИЕ: Записанное положение и направление будут отменены, если режим AutoTrac не был выключен в течение 3 минут после первого нажатия кнопки “Включить рядный искатель” (A).

В конце ряда убедитесь, что запись выключена. На дисплее будут спроецированы параллельные рядки.

Начинайте с поворотной полосы в направлении желаемого ряда. Начните рядок и нажмите кнопку “Отключить рядный искатель” (B). При этом система вернется в режим “Адаптивные кривые”.



ZX1043911

A—Кнопка “Включить рядный искатель”
B—Кнопка “Отключить рядный искатель”

C—Кнопка возврата

Продолжение на следующей стр.

OUC002,0002DB0 -59-31MAY10-1/2

ZX1043912 —UN—30APR10

ZX1043911 —UN—30APR10

Прежде чем начнется уборка, убедитесь, что включена запись. **Нажмите кнопку возврата (C).** Затем AutoTrac

RowSense будет направлять кормоуборочный комбайн по рядку, и будет записан первый новый маршрут.

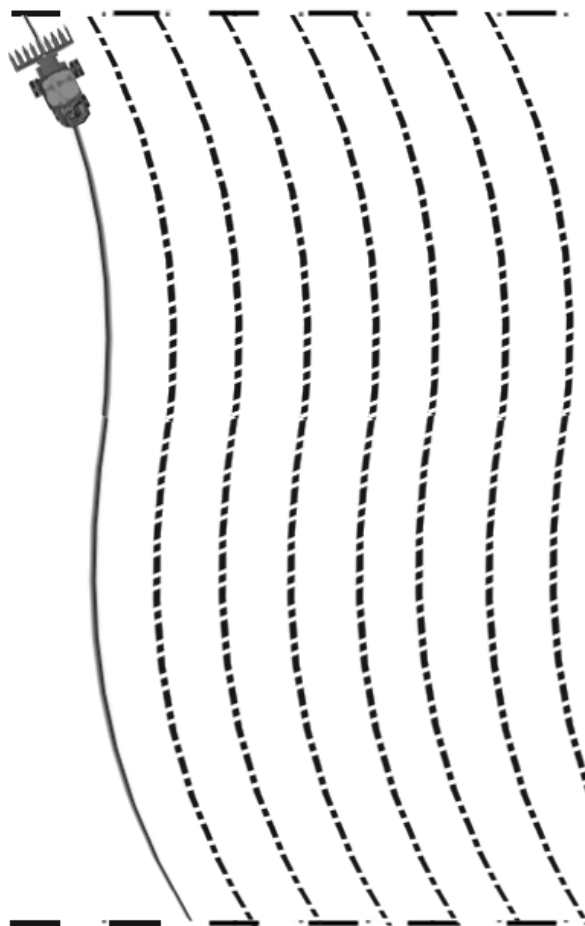
OUCC002,0002DB0 -59-31MAY10-2/2

Кривые АВ

Кривые АВ рекомендуется использовать при наличии непрерывной кривой по всему полю. Тем самым обеспечивается ведение по рядкам на смежных маршрутах. Производительность будет улучшаться, если поле засеяно с использованием системы AutoTrac. Режим “Кривые АВ” также отличается повышенной производительностью в периоды пропадания рядков.

Преимущество режима “Кривые АВ” состоит в том, что не прямой маршрут проецируется через все поле как параллельные линии, однако форма кривой одинакова при каждом очередном проходе.

В режиме “Кривые АВ” кривая GPS будет автоматически заново центрироваться. Это гарантирует надлежащее выравнивание траектории GPS с рядками культуры. **Эта функция недоступна в режиме Адаптивные кривые.**



PC10393 —UN—08JAN08

Режим “Кривые АВ” проецирует все линии от первого прохода

Продолжение на следующей стр.

OUCC002,0002DB1 -59-23MAR10-1/4

МЕНЮ >> функциональная клавиша “GREENSTAR2 PRO” >> функциональная клавиша “НАВИГАЦИЯ” >> вкладка “НАСТРОЙКИ НАВИГАЦИИ”

ПРИМЕЧАНИЕ: Когда уборка не выполняется, обязательно включайте паузу записи.

1. Выберите режим КРИВЫЕ АВ в раскрывающемся меню РЕЖИМ СЛЕЖЕНИЯ. Выберите вкладку ВИД.
2. Убедитесь в наличии сигнала SF1, SF2 или RTK, обратив внимание на пиктограмму приемника на вкладке ВИД.
3. Нажмите кнопку КРИВЫЕ АВ.
4. Убедитесь в правильности шага маршрута. Если шаг маршрута является неверным, измените его под вкладкой НАВИГАЦИЯ.

PC8663 —UN—05AUG05



Кнопка МЕНЮ

PC8661 —UN—02NOV05



Функциональная клавиша GREENSTAR2 PRO

PC8673 —UN—14OCT07



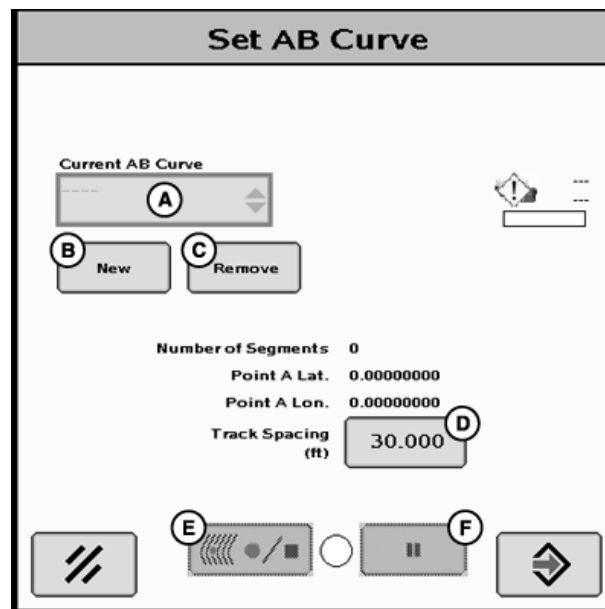
Функциональная клавиша НАВИГАЦИЯ

OUC002,0002DB1 -59-23MAR10-2/4

5. Выберите название кривой АВ в раскрывающемся меню “ТЕКУЩАЯ КРИВАЯ АВ”. Если название не существует, создайте новое имя, выбрав кнопку СОЗДАТЬ.
6. Нажмите кнопку записи (E) в начале первого прохода.
7. Нажмите кнопку подтверждения в конце первого прохода. Кривые будут спроецированы через поле.

A—Раскрывающееся меню
“Текущая кривая АВ”
B—Кнопка “Создать”
C—Кнопка “Удалить”

D—Кнопка “Шаг маршрута”
E—Кнопка “Запись/Стоп”
F—Кнопка паузы



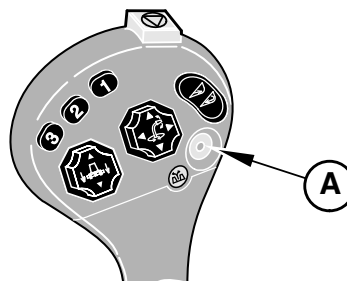
Продолжение на следующей стр.

OUC002,0002DB1 -59-23MAR10-3/4

PC10709 —UN—25OCT07

8. Нажмите кнопку возврата (А) для запуска AutoTrac RowSense.

А—Кнопка возврата



ZX1040787

OUC002,0002DB1 -59-23MAR10-4/4

ZX1040787 —UN—25JUL07

Круговой маршрут

Круговой маршрут рекомендуется использовать при посадке культуры от центральной точки поля.

Если рядки требуется убирать по окружности, следует использовать режим “Круговой маршрут”. Это позволяет применить к датчикам рядков входные данные из кривой отклонения GPS.

МЕНЮ >> функциональная клавиша “GREENSTAR2 PRO” >> функциональная клавиша “НАВИГАЦИЯ” >> вкладка “НАСТРОЙКИ НАВИГАЦИИ”

1. Выберите режим КРУГОВОЙ МАРШРУТ в раскрывающемся меню РЕЖИМ СЛЕЖЕНИЯ. Выберите вкладку ВИД.
2. Убедитесь в наличии сигнала SF1, SF2 или RTK, обратив внимание на пиктограмму приемника на вкладке ВИД.
3. Нажмите кнопку ЗАДАТЬ КРУГ.
4. Убедитесь в правильности шага маршрута. Если шаг маршрута является неверным, измените его под вкладкой НАВИГАЦИЯ.



PC8663 —UN—05AUG05



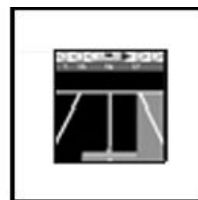
Кнопка МЕНЮ

PC8661 —UN—02NOV05



Функциональная клавиша GREENSTAR2 PRO

PC8673 —UN—14OCT07



Функциональная клавиша НАВИГАЦИЯ

Продолжение на следующей стр.

OUC002,0002DB2 -59-23MAR10-1/3

PC10853 —UN—31JAN08

5. Выберите название круга в раскрывающемся меню ТЕКУЩИЙ КРУГ. Если название не существует, создайте новое имя, выбрав кнопку СОЗДАТЬ.
6. В раскрывающемся меню СПОСОБ выберите способ управления движением.
7. Нажмите кнопку записи при выполнении первого прохода.
8. Нажмите кнопку подтверждения после выполнения первого круга. В поле будет спроецирован круг.

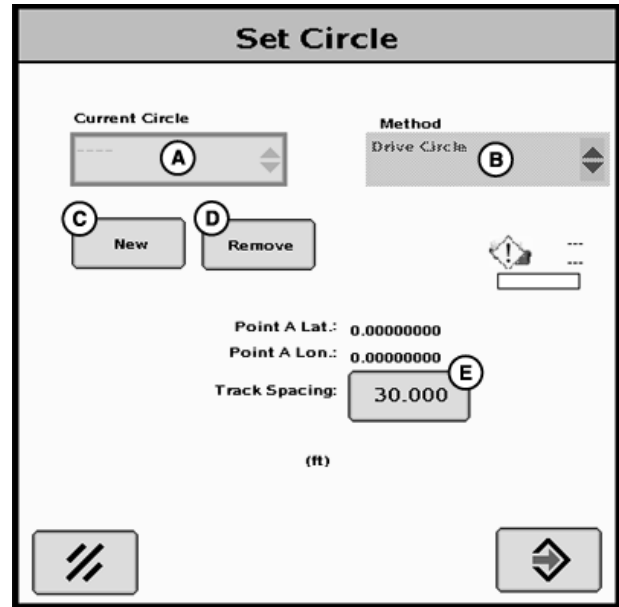
A—Раскрывающееся меню
“Текущий круг”

B—Раскрывающееся меню
“Способ”

C—Кнопка “Создать”

D—Кнопка “Удалить”

E—Кнопка “Шаг маршрута”

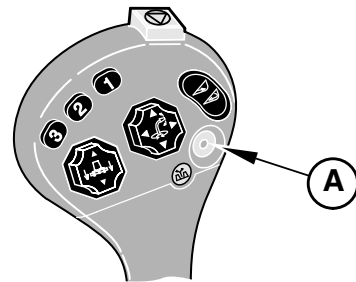


OUCC002,0002DB2 -59-23MAR10-2/3

PC10710 —UN—25OCT07

9. Нажмите кнопку возврата (A) для запуска AutoTrac RowSense.

A—Кнопка возврата



ZX1040787

OUCC002,0002DB2 -59-23MAR10-3/3

ZX1040787 —UN—25JUL07

Регулировка смещения системы ведения по рядкам (ручка регулятора системы ведения по рядкам)

Используйте потенциометр (A) для того, чтобы вернуть комбайн обратно в колею в случае его отклонения (настройка колеи).

Потенциометр (A) позволяет системе ведения по рядкам управлять движением машины в любую сторону в пределах одного и того же ряда. Подобная настройка смещения позволяет убирать промежуточные рядки и компенсировать занос в случае работы машины на склоне. Поверните потенциометр (A) влево или вправо.



A—Потенциометр

OUCC002,0002DC1 -59-29APR10-1/1

ZX1037983 —UN—29SEP05

Диагностика

Экраны диагностики

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

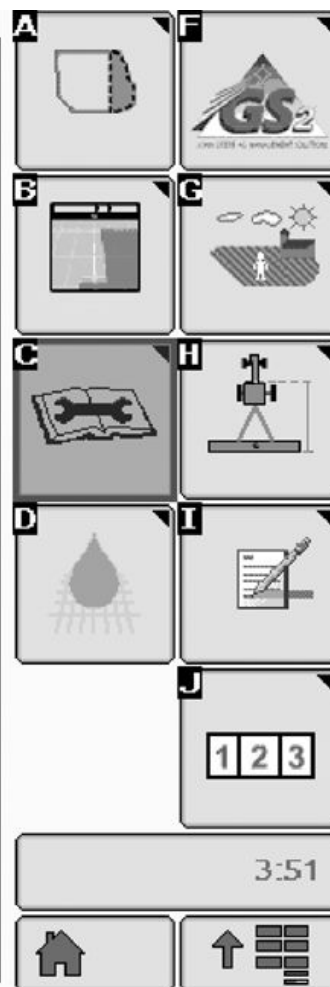
(C) RowSense Activation Available: SF2

(D) AutoTrac License: SF2

(E) Row Offset: 100 (mm)

(F) Primary Steering Source: Row Sensors

(G) Sensor Coast Mode Time Remaining: 0 (sec)



A—Вид

B—Доступные датчики рядков

C—Доступная активация RowSense

D—Лицензия AutoTrac

E—Смещение рядка рулевого управления

G—Оставшееся время работы датчика в режиме движения по инерции

ПРИМЕЧАНИЕ: Возможные ответы, касающиеся диагностики, с кратким объяснением.

Выберите пункт **RowSense** в раскрывающемся списке “Вид” (A).

B – Доступные датчики рядков:

- Да
- Нет

C – Доступная активация RowSense:

- Да (если доступна активация навигации по рядкам SF1)
- Да (если доступна активация навигации по рядкам SF2)
- Нет (если активация навигации по рядкам отсутствует)

D – Лицензия AutoTrac:

- Да (SF1)
- Да (SF2)
- Нет

E – Смещение рядка:

- Текущее значение смещения рядка, измеренное расстояние в дюймах (дюймы) или миллиметрах (мм).

F – Источник первичного рулевого управления:

- Нет
- GPS
- Датчики рядков

G – Оставшееся время работы датчика в режиме движения по инерции:

- Значения таймера обратного отсчета при потере сигнала GPS, отображаемые в секундах.

OUC0002,0002DB3 -59-07JUN10-1/1

Адреса SSU – Блок управления системой AutoTrac RowSense

В представленной ниже таблице указаны адреса блока управления системой AutoTrac RowSense. Для вызова всех диагностических адресов используйте дисплей GS2 (меню “Информация” – “AutoTrac” – “Диагностика”).

ВАЖНО: Не используйте адрес 28 или 120 для калибровки датчика ведения по рядкам или блока управления SSU. Вместо этого, обратитесь к разделу “Настройка и калибровка системы”.

SSU — блок управления для AutoTrac RowSense		
Адреса		
Номер	Тип	Описание
001	Стандартная комплектация	Диагностические коды неисправностей (считывание или удаление любых сохраненных кодов)
002	Стандартная комплектация	Режим звуковой сигнализации системы
003	Стандартная комплектация	Напряжение в системе Отображается в вольтах
004	Дисплей	Напряжение питания датчика Vref 4 Отображается в вольтах
005	Дисплей	Напряжение SID 1 Отображение в вольтах
006	Дисплей	Напряжение SID 2 Отображение в вольтах
007	Дисплей	Счетчики SID 1
008	Дисплей	Счетчики SID 2
009	Дисплей	Напряжение первичного датчика угла поворота Отображение в вольтах
010	Дисплей	Напряжение вторичного датчика угла поворота Отображение в вольтах
011	Дисплей	Напряжение смещения датчика угла поворота Отображение в вольтах
014	Дисплей	Значение для крайнего левого положения датчика WAS Отображение в вольтах
015	Дисплей	Значение для крайнего правого положения датчика WAS Отображение в вольтах
017	Дисплей	Направление движения машины
018	Дисплей	Скорость колес Отображение в км/ч
024	Дисплей	Температура масла гидравлической системы Отображение в ° Цельсия
028	Интерактивная калибровка	Калибровка системы AutoTrac
029	Дисплей	Отображение мертвой зоны клапана
030	Аналоговый входной сигнал	Ручной режим управления клапаном Отображение в единицах счета
033	Дисплей	Ток SID 1 Отображение в мА
034	Дисплей	Ток SID 2 Отображение в мА
037	Аналоговый входной сигнал	Коэффициент усиления агрессивности AutoTrac
040	Дисплей	Линия неисправности клапана Отображение в вольтах
050	Дисплей	Конфигурация машины
056	Дисплей	Время работы системы AutoTrac в часах
059	Дисплей	Статус питания клапана
060	Дисплей	Код выхода AutoTrac

Продолжение на следующей стр.

OUC002,0002DC9 -59-18MAY10-1/3

SSU — блок управления для AutoTrac RowSense		
Адреса		
Номер	Тип	Описание
061	Дисплей	Переключатель рулевого управления – Переключатель восстановления – Состояние системы AutoTrac
062	Дисплей	Параллельное ведение нет – карта-ключ имеется – состояние TCM
063	Дисплей	Переключатель сиденья – Номер борозды – Частота
064	Дисплей	Состояние переключателя самоходного кормоуборочного комбайна
065	Дисплей	Боковое отклонение Отображение в м
067	Дисплей	Погрешность курса Отображение в °
069	Дисплей	Команда AutoTrac Отображение в %
071	Интерактивная калибровка	Интегратор поперечного схода
077	Дисплей	Кривизна Отображение в (°/м)/8
078	Дисплей	Скорость отклонения от заданного направления движения Отображение в °/с
079	Дисплей	Угол крена Отображение в °/с
080	Дисплей	Частота SID1 Отображение в Гц
081	Дисплей	Частота SID2 Отображение в Гц
082	Дисплей	Коэффициент заполнения SID1 Отображение в %
083	Дисплей	Коэффициент заполнения SID2 Отображение в %
096	Аналоговый входной сигнал	Тип SID
100	Аналоговый входной сигнал	Коэффициент передачи дифференциального регулятора
101	Аналоговый входной сигнал	Увеличение искривления
102	Аналоговый входной сигнал	Коэффициент угла поворота TCM
103	Аналоговый входной сигнал	Коэффициент ручного смещения от ряда
105	Калибровка сигналов	Режим навигации
106	Калибровка сигналов	Коэффициент ручного смещения от ряда
110	Дисплей	Напряжение левого датчика ведения по рядам Отображение в вольтах
111	Дисплей	Напряжение правого датчика ведения по рядам Отображение в вольтах
112	Дисплей	Откалиброванное напряжение левого датчика ряда Отображение в вольтах
113	Дисплей	Откалиброванное напряжение правого датчика ряда Отображение в вольтах
114	Дисплей	Смещение контактного датчика ведения по рядам Отображение в мм
115	Дисплей	Смещение потенциометра заданного значения ведения по рядам Отображение в мм

Продолжение на следующей стр.

OUC002,0002DC9 -59-18MAY10-2/3

SSU — блок управления для AutoTrac RowSense		
Адреса		
Номер	Тип	Описание
116	Дисплей	Статус системы ведения по рядкам
120	Интерактивная калибровка	Калибровка датчика ведения по рядкам
200	Дисплей	Номер модели двигателя
201	Дисплей	Серийный номер двигателя
219	Дисплей	Артикул данных конфигурации, настроенной клиентом
220	Дисплей	Номер версии данных конфигурации, настроенной клиентом
221	Дисплей	Номер артикула второго приложения (программное обеспечение)
222	Дисплей	Номер версии второго приложения (программное обеспечение)
223	Дисплей	Номер артикула второго EOL (программное обеспечение)
224	Дисплей	Номер версии второго EOL (программное обеспечение)
225	Дисплей	Номер артикула данных конфигурации (программное обеспечение)
226	Дисплей	Номер версии данных конфигурации (программное обеспечение)
227	Дисплей	Номер артикула программы блока начальной загрузки (программное обеспечение)
228	Дисплей	№ версии программы блока начальной загрузки (ПО)
229	Дисплей	Артикул данных EOL (программное обеспечение)
230	Дисплей	Номер версии данных EOL (программное обеспечение)
231	Дисплей	Номер компонента операц. системы (ПО)
232	Дисплей	Номер версии операционной системы (ПО)
233	Дисплей	Артикул программного обеспечения
234	Дисплей	Номер версии программного обеспечения
235	Дисплей	Каталожный № аппаратного обеспечения
236	Дисплей	Серийный номер аппаратного обеспечения
237	Дисплей	Артикул пакета программного обеспечения
238	Дисплей	Номер версии сборки программного обеспечения
245	Дисплей	Номер повторов отключения шины CAN
246	Дисплей	Интервал между выключениями шины CAN
247	Дисплей	Номер модели машины (данная машина)
248	Дисплей	Серийный номер машины (данная машина)
249	Дисплей	Номер модели машины (исходная машина)
250	Дисплей	Серийный номер машины (исходная машина)
251	Дисплей	Тринадцатизначный стандартный PIN компании John Deere (текущая машина)
252	Дисплей	Тринадцатизначный стандартный PIN компании John Deere (исходная машина)

OUC002,0002DC9 -59-18MAY10-3/3

Очистка датчики рядков

⚠ ОСТОРОЖНО: ОСТАНОВИТЕ двигатель, включите стояночный тормоз и извлеките ключ из замка зажигания.

Датчики рядков следует проверять ежедневно, чтобы убедиться в необходимости их очистки.

Кроме того, проверьте и при необходимости отрегулируйте высоту наконечника делителя жатки, чтобы избежать излишнего налипания материала на датчиках.

Если материал скопился на датчиках, это может препятствовать свободному движению и оказывать влияние на производительность. Чтобы очистить датчики рядков, удалите мусор с датчиков и в окружающей их области с обеих сторон (см. стрелки).



ZX1043903 —UN—30APR10

Убедитесь, что датчики двигаются свободно и отсутствуют препятствия для их движения.

OUC002,0002DB4 -59-02JUL10-1/1

Адреса SSU — блок управления системой AutoTrac RowSense и системой ведения по рядкам

Адреса SSU — блок управления системой AutoTrac RowSense и системой ведения по рядкам						
Блок управления	SPN	FMI	Приор.	Сигнальная лампа	Описание	Результат
SSU	84	9	3	Серый	Сообщение о скорости колес отсутствует	Функция отключена (Выкл.)
SSU	168	3	3	Серый	Высокое неотключаемое напряжение питания SCU	Функция отключена (Выкл.)
SSU	168	4	3	Серый	Низкое неотключаемое напряжение питания SSU	Функция отключена (Выкл.)
SSU	628	2	3	Серый	Ошибка данных EOL блока SSU	Функция отключена (Выкл.)
SSU	628	12	3	Серый	Программирование SSU	Функция отключена (Выкл.)
SSU	629	12	3	Серый	Неисправность блока управления SSU	Функция отключена (Выкл.)
SSU	630	13	3	Серый	Ошибка калибровки SSU/не откалиброван	Функция отключена (Выкл.)
SSU	767	9	3	Серый	Сообщение заднего хода трансмиссии отсутствует	Функция отключена (Выкл.)
SSU	1079	3	3	Серый	Напряжение питания расходомера высокое	Функция отключена (Выкл.)
SSU	1079	4	3	Серый	Напряжение питания расходомера низкое	Функция отключена (Выкл.)
SSU	1504	9	3	Серый	Отсутствует сообщение о присутствии механика-водителя	Функция отключена (Выкл.)
SSU	1504	14	3	Серый	Механика-водитель нет на сиденье при активации системы AutoTrac	Функция отключена (Выкл.)
SSU	1638	9	3	Серый	Отсутствует сообщение о температуре гидравлического масла	Функция отключена (Выкл.)
SSU	1807	2	3	Серый	Конфликт датчиков положения рулевого колеса	Функция отключена (Выкл.)
SSU	1807	3	3	Серый	Высокое напряжение питания датчика 1 положения рулевого колеса	Функция отключена (Выкл.)
SSU	1807	4	3	Серый	Низкое напряжение питания датчика 1 положения рулевого колеса	Функция отключена (Выкл.)
SSU	1807	5	3	Серый	Ток цепи датчика 1 положения управляемых колес низкий	Функция отключена (Выкл.)
SSU	1807	6	3	Серый	Ток цепи датчика 1 положения управляемых колес высокий	Функция отключена (Выкл.)
SSU	1807	10	3	Серый	Сигнал датчика 1 положения рулевого колеса не совпадает	Функция отключена (Выкл.)
SSU	1807	12	3	Серый	Ошибка сигнала датчика 1 положения рулевого колеса	Функция отключена (Выкл.)
SSU	1807	14	3	Серый	Ошибка сигнала датчика 1 положения рулевого колеса	Функция отключена (Выкл.)
SSU	1807	16	3	Серый	Ошибка сигнала датчика 1 положения рулевого колеса	Функция отключена (Выкл.)
SSU	1807	18	3	Серый	Ошибка сигнала датчика 1 положения рулевого колеса	Функция отключена (Выкл.)
SSU	1807	20	3	Серый	Ошибка сигнала датчика 1 положения рулевого колеса	Функция отключена (Выкл.)
SSU	1807	21	3	Серый	Ошибка сигнала датчика 1 положения рулевого колеса	Функция отключена (Выкл.)
SSU	522273	0	3	Серый	Высокое напряжение сигнала в цепи регулирования клапана рулевого управления SSU	Функция отключена (Выкл.)

Продолжение на следующей стр.

OUC002,0002DC8 -59-04MAY10-1/3

Адреса SSU — блок управления системой AutoTrac RowSense и системой ведения по рядкам						
Блок управления	SPN	FMI	Приор.	Сигнальная лампа	Описание	Результат
SSU	522273	1	3	Серый	Низкое напряжение сигнала в цепи регулирования клапана рулевого управления SSU	Функция отключена (Выкл.)
SSU	522387	7	3	Серый	Неисправность датчика угла поворота колес или клапана рулевого управления AutoTrac	Функция отключена (Выкл.)
SSU	522394	9	3	Серый	Сообщение TCM отсутствует	Функция отключена (Выкл.)
SSU	522451	0	3	Серый	Напряжение вторичного датчика угла поворота высокое	Функция отключена (Выкл.)
SSU	522451	1	3	Серый	Напряжение вторичного датчика угла поворота низкое	Функция отключена (Выкл.)
SSU	522451	14	3	Серый	Неисправность резервирования вторичного датчика угла поворота	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523651	2	3	Серый	Неисправность блока управления SSU	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523674	13	3	Серый	Ошибка калибровки/не откалибрована система ведения по рядкам	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523675	1	3	Серый	Напряжение правого датчика ведения по рядкам высокое	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523675	3	3	Серый	Напряжение правого датчика ведения по рядкам высокое	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523675	4	3	Серый	Напряжение правого датчика ведения по рядкам низкое	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523676	0	3	Серый	Напряжение левого датчика ведения по рядкам высокое	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523676	3	3	Серый	Напряжение левого датчика ведения по рядкам высокое	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523676	4	3	Серый	Напряжение левого датчика ведения по рядкам низкое	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523698	9	3	Серый	Сообщение дисплея AMS отсутствует	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523767	9	3	Серый	Сообщение переключателя восстановления отсутствует	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523795	2	3	Серый	Соединения рабочих гнезд клапана рулевого управления системы AutoTrac направлены назад	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523795	11	3	Серый	Мертвые зоны клапана рулевого управления AutoTrac неправильные	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523795	12	3	Серый	Неисправность клапана рулевого управления системы AutoTrac	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523795	13	3	Серый	Ошибка калибровки SSU/клапан рулевого управления	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523810	0	3	Серый	Напряжение питания клапана рулевого управления SSU высокое	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523810	1	3	Серый	Низкое напряжение питания клапана рулевого управления SSU	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523821	2	3	Серый	Несоответствие машины	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523822	2	3	Серый	Неисправность датчика угла поворота колес AutoTrac	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523822	7	3	Серый	Сбой калибровки SSU/датчик угла поворота колес системы AutoTrac	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523822	10	3	Серый	Обнаружено движение колес без движения рулевого колеса	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523824	3	3	Серый	Высокое напряжение питания датчика 2 положения рулевого колеса	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523824	4	3	Серый	Низкое напряжение питания датчика 2 положения рулевого колеса	Функция отключена (Выкл.)

Продолжение на следующей стр.

UCC002.0002DC8 -59-04MAY10-2/3

Адреса SSU — блок управления системой AutoTrac RowSense и системой ведения по рядкам

Блок управления	SPN	FMI	Приор.	Сигнальная лампа	Описание	Результат
SSU	523824	5	3	Серый	Ток цепи датчика 2 положения управляемых колес низкий	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523824	6	3	Серый	Ток цепи датчика 2 положения управляемых колес высокий	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523824	10	3	Серый	Сигнал датчика 2 положения рулевого колеса не совпадает	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523824	14	3	Серый	Ошибка сигнала датчика 2 положения рулевого колеса	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523824	16	3	Серый	Ошибка сигнала датчика 2 положения рулевого колеса	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523824	18	3	Серый	Ошибка сигнала датчика 2 положения рулевого колеса	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523824	20	3	Серый	Ошибка сигнала датчика 2 положения рулевого колеса	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523824	21	3	Серый	Ошибка сигнала датчика 2 положения рулевого колеса	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523826	0	3	Серый	Напряжение первичного датчика угла поворота высокое	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523826	1	3	Серый	Напряжение первичного датчика угла поворота низкое	Функция отключена (Выкл.)
SSU	523826	14	3	Серый	Слабое движение датчика угла поворота	Функция отключена (Выкл.)
SSU	524221	9	3	Серый	Сообщение о скорости рыскания машины отсутствует	Функция отключена (Выкл.)
SSU	600006	31	3	Серый	Код DTC по умолчанию	Нет

OUC002,0002DC8 -59-04MAY10-3/3

Декларация о соответствии ЕС

Deere & Company
Moline, Illinois США

Мы, нижеподписавшиеся, настоящим заявляем следующее:

Продукт: Датчик ТАС

соответствуют всем положениям и основным требованиям следующих директив:

ДИРЕКТИВА	НОМЕР	МЕТОД СЕРТИФИКАЦИИ
Директива по электромагнитной совместимости	2004/108/EC	Самостоятельная сертификация в соответствии с приложением II Директивы

ФИО и адрес лица в Европейском сообществе, уполномоченного компилировать файл по техническому конструированию:

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

Место составления декларации: Urbandale,
Iowa, США

ФИО: John H. Leinart

Дата декларации: 01 февраля 2010 г.

Должность: Engineering Manager, Ag Management Solutions

Производственное подразделение: John
Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



OUC002,0002DEF -59-31MAY10-1/1

Индекс

	Стр.		Стр.
А		Н	
Адаптивные кривые	25-7	Напряжения	
Поле открыто	25-8	Датчики рядков	15-7
Режим документирования	25-8	Настройка	
Режим AutoTrac	25-8	Прямой маршрут	25-5
Ручная запись	25-8	Настройка системы	
Активация	10-1	Активация возврата на центральный маршрут ..	15-2
В		Выбор ведения по рядкам	15-3
Ведение по рядкам		Режим навигации	15-3
Диагностика	30-1	AutoTrac RowSense	15-1
Регулировка смещения	25-14	О	
Включение		Отключение	
Датчики рядков	20-1	Датчики рядков	20-1
Включение датчиков рядков	25-2	Отключить рядный искатель	25-10
Включить рядный искатель	25-10	Очистить	
Включить систему	20-1, 20-3	Датчики рядков	15-6, 35-1
Возврат на центральный маршрут	15-2	Очистить датчики рядков	15-6
Выбор режима навигации	15-3	П	
Выравнивание		Пиктограмма	
Ведение по рядкам	25-14	Датчики рядков	25-1
Д		Поворотная полоса	25-2
Датчики рядков		Поиск и устранение неисправностей	
Калибровка	15-7	Экран диагностики	30-1
Напряжения	15-7	Поле открыто	
Очистить	15-6, 35-1	Адаптивные кривые	25-8
Пиктограмма	25-1	Потерян сигнал	
Потерян сигнал	25-1	Датчики рядков	25-1
Работа с GPS	25-1	Прямой маршрут	25-4
Установлено	25-1	Р	
Диагностика	30-1	Работа с системой AutoTrac RowSense	
Диагностические коды неисправностей		Адаптивные кривые	25-7
SSU	35-2	Кривые АВ	25-11
З		Круговой маршрут	25-13
Значение смещения	10-1	Прямой маршрут	25-4
К		Рядный искатель	25-10
Калибровка		Регулировка смещения системы ведения	
Блок управления SSU (AutoTrac)	15-9	по рядкам	25-14
Датчики рядков	15-7	Режим документирования	
Диагностика	30-1	Адаптивные кривые	25-8
Очистить датчики рядков	15-6	Режим AutoTrac	
Центр угла поворота колес	15-9	Адаптивные кривые	25-8
Кнопка возврата		Ручка регулятора системы ведения по рядкам	25-14
Выбор режима навигации	15-3	Ручная запись	
Кнопка "Статус датчика"		Адаптивные кривые	25-8
Включение/отключение	20-1	Рядный искатель	
Кривые АВ	25-11	Включение	25-10
Круговой маршрут	25-13	Отключение	25-10

Продолжение на следующей стр.

Стр.

С

Смещения	
Ведение по рядкам	25-14
Совместимость	10-1

Т

Техобслуживание	
Очистить датчики рядков.....	35-1
Требования.....	10-1

У

Установлено	
Датчики рядков	25-1

Ц

Центр угла поворота колес	
Калибровка	15-9

Э

Экран “Задать маршрут 0”	
Прямой маршрут	25-5

G

GPS	
Датчики рядков	25-1

S

SSU	
Диагностические коды неисправностей блока управления системой AutoTrac RowSense.....	35-2

Запчасти от фирмы Джон Дир

Мы помогаем сократить простои, срочно доставляя Вам на место запчасти производства компании Джон Дир.

Для того, чтобы на шаг опережать появляющиеся у вас потребности, мы содержим широкую номенклатуру запасных частей.



JN90-1/1

TS100 — UN-23AUG88

Нужный инструмент

Прецизионный инструмент и испытательное оборудование позволяют сотрудникам наших сервисных служб быстро и точно выявлять и устранять неисправности.. Это сберегает Вам время и деньги.



JN90-1/1

TS101 — UN-23AUG88

Высококвалифицированный технический персонал

Для сотрудников сервисных служб компании Джон Дир учеба не прекращается никогда.

Регулярно проводятся курсы повышения квалификации, на которых наши сотрудники совершенствуют знания Вашего оборудования и навыки технического обслуживания его.

Каков же результат?

На наш опыт вы можете положиться!



JN90-1/1

TS102 — UN-23AUG88

Сервис без задержки

Наша цель - обеспечить наш быстрый и эффективный сервис где и когда Вам надо.

Мы можем проводить ремонт - в зависимости от обстоятельств - как на наших площадках, так и непосредственно у вас: Обращайтесь к нам, положитесь на нас.

ДОСТОИНСТВА СЕРВИСНОЙ СЛУЖБЫ JOHN DEERE:
Когда нужна наша помощь, мы оказываемся рядом.



JN90-1/1

TS103 — UN-23AUG88

