



RowSense AutoTrac



LIVRET D'ENTRETIEN
RowSense AutoTrac
OMPFP12208 ÉDITION F2 (FRENCH)

John Deere Ag Management Solutions
(Ce manuel remplace OMPFP11680)
PRINTED IN U.S.A.



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		Page
Sécurité de l'entretien		Recherche de passage.....	40-3
Reconnaître les symboles de mise en garde	5-1	Consoles 2600 et 2630—Courbes AB	
Comprendre les termes de mise en garde	5-1	Courbes AB	45-1
Respecter les consignes de sécurité.....	5-1	Consoles 2600 et 2630—Passage circulaire	
Sécurité en matière d'entretien.....	5-2	Configuration d'un passage circulaire	50-1
Manipulation des composants		GS3 CommandCenter—Passage rectiligne	
électroniques et des supports en		Principes de fonctionnement	55-1
toute sécurité.....	5-2	Création d'un nouveau passage rectiligne	55-1
Sécurité de l'utilisation des systèmes		Méthodes A+B, A+B auto et A+cap.....	55-2
de guidage	5-3	GS3 CommandCenter—Courbes adaptatives	
Ceinture de sécurité	5-3	Principes de fonctionnement	60-1
Rester à l'écart de l'unité de récolte	5-3	Configurations de guidage.....	60-1
Lire le livret relatif au guidage.....	5-4	Création d'un nouveau contour adaptatif.....	60-2
Bouton de rappel		Enregistrement d'un passage rectiligne	
Configuration du bouton de rappel	10-1	ou contournement des obstacles	60-4
RowSense AutoTrac		Recherche de passage.....	60-4
Aperçu	15-1	GS3 CommandCenter—Courbes AB	
Configuration et calibrage du système sur		Principes de fonctionnement	65-1
années modèles 2012 et ultérieures		Création d'un nouveau contour AB.....	65-2
Configuration d'AutoTrac RowSense.....	20-1	Enregistrement d'un passage rectiligne	
Configuration du décalage du guidage		ou contournement des obstacles	65-2
sur rangs	20-2	GS3 CommandCenter—Passage circulaire	
Configuration de l'entrée de rang	20-3	Principes de fonctionnement	70-1
Procédure de calibrage des capteurs		Création d'un nouveau passage circulaire	70-1
de rang	20-4	Méthode Décrire le cercle.....	70-1
Configuration et calibrage du système sur		Méthode lat / long	70-1
années modèles 2011 et antérieures		Analyse	
Configuration d'AutoTrac RowSense.....	25-1	Écrans de diagnostics	75-1
Procédure d'étalonnage des capteurs		Nettoyage des capteurs de rang	
de rang	25-1	Nettoyage des capteurs de rang	80-1
Configuration du décalage du guidage		Valeurs prescrites	
sur rangs	25-2	Déclaration de conformité CE.....	85-1
Mise en marche du système			
Affichages et témoins	30-1		
Engagement des capteurs de rang	30-2		
Consoles 2600 et 2630—Passage rectiligne			
Passage rectiligne	35-1		
Consoles 2600 et 2630—Courbes adaptatives			
Courbes adaptatives.....	40-1		
Configuration des courbes adaptatives	40-2		

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

Sécurité de l'entretien

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.



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

TS1389 —UN—07DEC88

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.

⚠ DANGER

⚠ AVERTISSEMENT

⚠ ATTENTION

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

TS187 —28—27JUN08

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.



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

TS201 —UN—23AUG88

Sécurité en matière d'entretien

Avant de passer au travail, lire attentivement les instructions d'entretien. Tenir les lieux secs et propres.

Ne jamais effectuer d'opérations de lubrification, d'entretien ou de réglage, machine en marche. Se tenir à l'écart (mains, pieds, vêtements) des éléments mobiles. Débrayer tous les entraînements et actionner les commandes jusqu'à élimination de la pression. Abaisser l'équipement au sol. Arrêter le moteur. Retirer la clé. Laisser refroidir la machine.

Étayer solidement tous les éléments de la machine qu'il faut relever pour l'entretien.

Veiller à ce que tous les éléments demeurent en bon état et soient installés correctement. Effectuer immédiatement toutes les réparations. Remplacer les éléments usés ou détériorés. Éliminer les accumulations de graisse, d'huile ou de saleté.

Sur les équipements automoteurs, débrancher le(s) câble(s) de masse (-) de la (des) batterie(s) avant d'intervenir sur l'installation électrique ou d'effectuer des travaux de soudage sur la machine.

Sur les outils tractés, déconnecter les faisceaux électriques provenant du tracteur avant de procéder à l'entretien des composants électriques ou d'effectuer des travaux de soudage sur la machine.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -28-17FEB99-1/1

Manipulation des composants électroniques et des supports en toute sécurité

Une chute lors de la pose ou de la dépose de composants électroniques montés sur un équipement peut entraîner des blessures graves. Utiliser une échelle ou une plate-forme pour accéder facilement à chaque emplacement de montage. Veiller à utiliser des mains courantes et des marchepieds solides et sûrs. Ne pas poser ou déposer de composants par temps humide ou en cas de gel.

Pour installer une station de base RTK ou en faire l'entretien sur une tour ou toute autre structure élevée, faire appel à un grimpeur certifié.

Lors du montage ou de l'entretien d'un mât récepteur de positionnement utilisé sur un équipement, utiliser les techniques de levage appropriées et porter les équipements de protection adaptés. Le mât est lourd



et peut être difficile à manipuler. Deux personnes sont nécessaires si les emplacements de montage ne sont pas accessibles à partir du sol ou d'une plate-forme de service.

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -28-24AUG10-1/1

Sécurité de l'utilisation des systèmes de guidage

Ne pas utiliser les systèmes de guidage sur la voie publique. Toujours désactiver les systèmes de guidage avant d'entrer sur une voie publique. Ne pas essayer d'activer un système de guidage pendant le déplacement sur route.

Les systèmes de guidage sont prévus pour aider l'opérateur à travailler plus efficacement sur le site. L'opérateur est toujours responsable du trajet de la machine.

Les systèmes de guidage comprennent toute application qui automatise la direction du véhicule dont, entre autres, AutoTrac, iGuide, iTEC Pro, ATU et RowSense.

Pour éviter tout risque de blessure pour l'opérateur et les personnes se trouvant à proximité:

- Ne jamais monter dans un véhicule en marche ni en descendre.
- Vérifier que la machine, l'outil et le système de guidage sont configurés correctement. Si l'on utilise iTEC Pro, vérifier que des bordures précises ont été définies.
- 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.
- Tenir compte des conditions de terrain, de la visibilité et de la configuration du véhicule pour sélectionner la vitesse du véhicule.

JS56696,0000970 -28-10MAY11-1/1

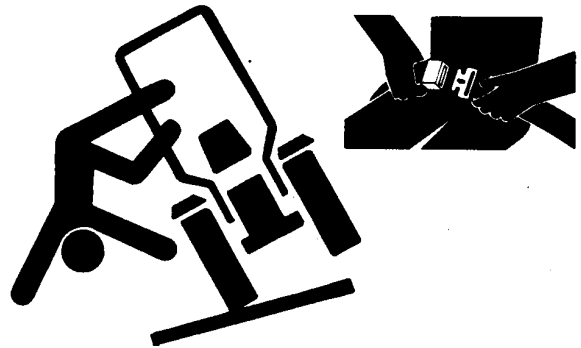
Ceinture de sécurité

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



TS205 —UN—23AUG88

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

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

Rester à l'écart de l'unité de récolte

Du fait de leur fonction, la barre de coupe, la vis d'alimentation, le rabatteur et les rouleaux d'alimentation ne peuvent être équipés complètement de garants. Se tenir éloigné de ces éléments mobiles durant le fonctionnement. Toujours désengager l'embrayage principal, arrêter le moteur et retirer la clé avant de faire l'entretien ou de débarrasser la machine.



ES 118 704

ES118704 —UN—21MAR95

FX,CUT -28-21DEC90-1/1

Lire le livret relatif au guidage

Avant d'essayer d'utiliser Parallel Tracking ou AutoTrac, lire complètement le livret relatif au guidage pour comprendre les composants et procédures nécessaires à leur utilisation correcte et sans danger.

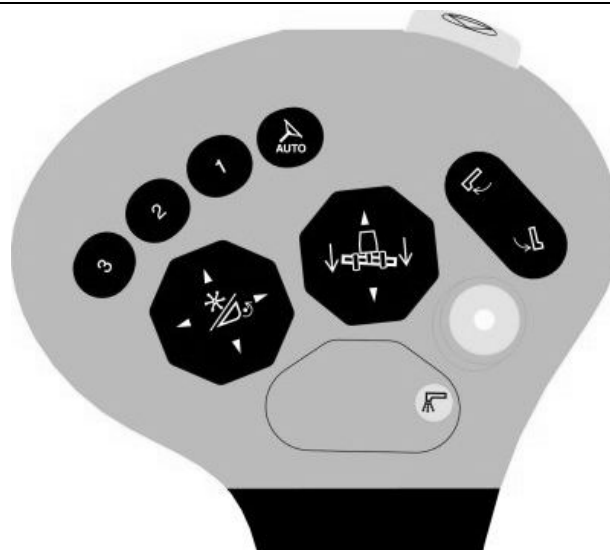
Le livret sur le guidage concerne les applications des systèmes de guidage Parallel Tracking et AutoTrac.

OUO6050,0000F2C -28-03APR08-1/1

Bouton de rappel

Configuration du bouton de rappel

Lorsqu'une moissonneuse-batteuse équipée d'AutoTrac est reliée à un cueilleur à maïs équipé de RowSense, les boutons d'activation 2 et 3 de la poignée de commande multifonctions sont activés automatiquement en tant que bouton d'abaissement de l'outil frontal et bouton de rappel AutoTrac pour ce système. Sur les moissonneuses-batteuses années modèles 2012 et ultérieures, il est possible d'utiliser le bouton Auto pour enclencher AutoTrac; les capteurs de rang s'engagent quand la culture touche les palpeurs. (Voir "Configuration de l'entrée de rang" dans la section "Mise en marche du système" pour plus de détails.)



Bouton de rappel sur moissonneuse-batteuse

BA31779,00001F5 -28-08NOV11-1/1

PC13860 —UN—13JUL11

RowSense AutoTrac

Aperçu

AutoTrac RowSense comprend les composants suivants

- Système AutoTrac intégré installé et activé sur la moissonneuse-batteuse, avec logiciel AutoTrac RowSense mis à jour programmé dans l'unité du système de direction (SSU), activation AutoTrac SF1 ou SF2.
 - Sur les moissonneuses-batteuses séries 50 et 60, la mise à jour du logiciel de contrôleur en pont/passerelle doit être installée.
 - Les moissonneuses-batteuses année modèle 2008 séries S, W, T et année modèle 2009 série C doivent être équipées d'un bus LYNX pour être compatibles avec AutoTrac RowSense.
- Système AutoTrac intégré installé et activé sur la moissonneuse-batteuse, avec logiciel AutoTrac RowSense mis à jour programmé dans l'unité du système de direction (SSU), activation AutoTrac SF1 ou SF2.
- Les moissonneuses-batteuses années modèles 2012 et ultérieures doivent être équipées d'une console GS3 2630 ou GreenStar™ 3 CommandCenter.
- Les moissonneuses-batteuses années modèles 2011 et antérieures doivent être équipées d'une console GS2 2600 ou GS3 2630.
- Activation AutoTrac RowSense GS3 pour console GS3 ou GS3 CommandCenter.

- Activation AutoTrac Row Sense SF1 ou SF2 pour console GreenStar 2.
- Récepteur StarFire avec activation SF1, SF2 ou RTK.
- Une paire de capteurs de rang montés sur un cueilleur à maïs approuvé.

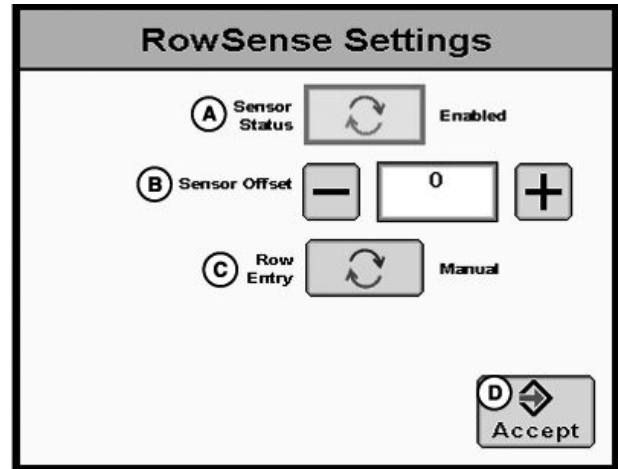
AutoTrac RowSense fonctionne avec toutes les configurations de guidage existantes et la plupart des configurations de récolte standard. AutoTrac fonctionne dans les modes suivants: courbes adaptatives, courbes AB, passage circulaire et passage rectiligne. AutoTrac RowSense est une amélioration d'AutoTrac intégré sur la console GS2, la console GS3 et GS3 CommandCenter pour la récolte du maïs. Des capteurs de rang montés sur l'un des rangs détectent les tiges de maïs pour déterminer où se trouve le rang. Les signaux fournis par les capteurs de rang sont intégrés aux signaux AutoTrac existants pour contribuer à maintenir la moissonneuse-batteuse sur les rangs. Lorsqu'aucun signal ne provient des capteurs de rang (par exemple 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 constituent simplement une autre entrée de position permettant de diriger la moissonneuse-batteuse. Tous les modes de guidage sont configurés de la même façon qu'avec AutoTrac basé sur GPS.

BA31779,00001F6 -28-08NOV11-1/1

Configuration d'AutoTrac RowSense

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

1. Sur la console GS3, naviguer jusqu'à MENU >> bouton GREENSTAR 3 >> touche programmable GUIDAGE >> onglet PARAMÈTRES GUIDAGE >> bouton Changer PARAMÈTRES ROWSENSE.
Sur GS3 CommandCenter, naviguer jusqu'à MENU >> bouton GREENSTAR 3 >> touche programmable PARAMÈTRES >> bouton PARAMÈTRES ROWSENSE.
2. Utiliser le bouton bascule pour activer les capteurs de guidage sur rangs.
3. S'assurer que la valeur Décalage capteur est correcte (0 est la valeur par défaut).
4. Utiliser le bouton bascule pour sélectionner le mode d'entrée de rang.
5. Sélectionner Accepter pour quitter Paramètres RowSense.



Configuration de calibrage

A—État des capteurs
B—Décalage capteur (-50 - 50)
C—Méthode d'entrée de rang
D—Accepter

BA31779,000020C -28-17OCT11-1/2

L'icône AutoTrac RowSense est disponible aux endroits suivants:

- GS3 2630 — Page Guidage, sous l'onglet VUE.
- GreenStar™ 3 CommandCenter — page d'exécution

PC10040 —UN—04FEB08



BA31779,000020C -28-17OCT11-2/2

PC13820 —UN—14JUN11

Configuration du décalage du guidage sur rangs

Il est possible d'ajouter un décalage au guidage sur rangs pour changer l'alignement des tiges pénétrant dans le cueilleur à maïs.

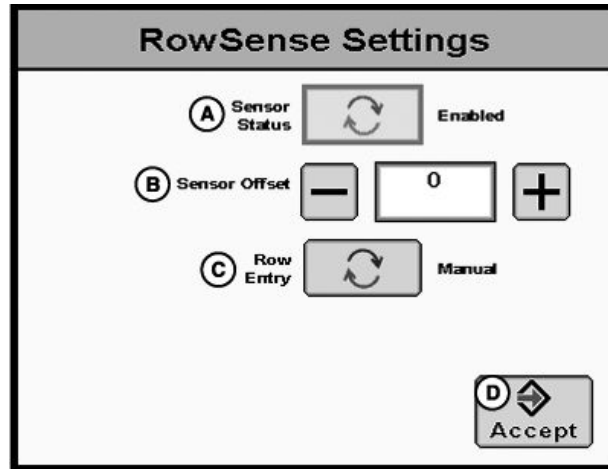
Exemples de situation nécessitant un changement d'alignement:

- Le rang au jugé planté se trouve au milieu du cueilleur à maïs et les rangs ont été poussés par le cueilleur. On peut appliquer un décalage pour "couper la poire en deux" de façon à ce que tous les rangs penchent mais pas aussi sérieusement que sans le décalage.
- Les diviseurs de récolte auxquels sont fixés les capteurs de rang ne sont pas alignés sur le rang. En attendant que l'on effectue des réparations permettant d'aligner les capteurs, il est possible d'appliquer un décalage pour contribuer à compenser le mauvais alignement.

Si l'on entre des valeurs de décalage inférieures à 0, il est possible que la moissonneuse-batteuse avance légèrement vers la gauche et si l'on entre des valeurs de décalage supérieures à 0, qu'elle avance légèrement vers la droite. La valeur par défaut est 0, la plage allant de -50 à 50.

1. Sur la console GS3, naviguer jusqu'à MENU >> bouton GREENSTAR 3 >> touche programmable GUIDAGE >> onglet PARAMÈTRES GUIDAGE >> bouton Changer PARAMÈTRES ROWSENSE.

Sur GS3 CommandCenter, naviguer jusqu'à MENU >> bouton GREENSTAR 3 >> touche programmable



A—État des capteurs
B—Décalage capteur (-50 - 50)

C—Méthode d'entrée de rang
D—Accepter

PARAMÈTRES >> bouton PARAMÈTRES ROWSENSE.

2. Entrer le décalage de guidage sur rangs (-50 - 50). La valeur par défaut est 0.
3. Sélectionner Accepter pour quitter Paramètres RowSense.

PC13820—UN—14JUN11

BA31779,000020D -28-08NOV11-1/1

Configuration de l'entrée de rang

1. Sur la console GS3, naviguer jusqu'à MENU >> bouton GREENSTAR 3 >> touche programmable GUIDAGE >> onglet PARAMÈTRES GUIDAGE >> bouton Changer PARAMÈTRES ROWSENSE.

Sur la console GS3 CommandCenter, naviguer jusqu'à MENU >> bouton GREENSTAR 3 >> touche programmable PARAMÈTRES >> bouton PARAMÈTRES ROWSENSE.

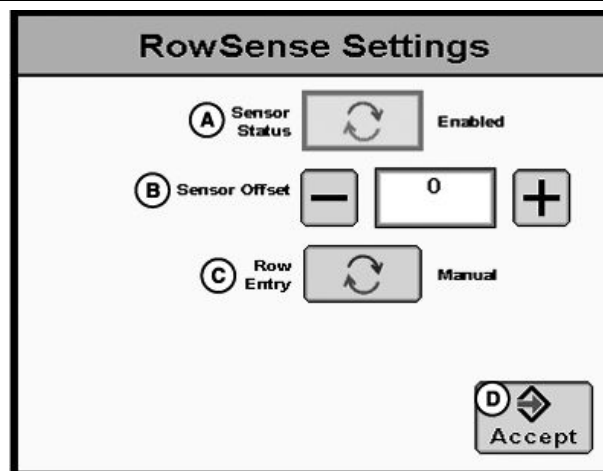
2. Utiliser le bouton bascule pour sélectionner le mode d'entrée de rang.
3. Sélectionner Accepter pour quitter Paramètres RowSense.

Manuel:

1. Conduire la moissonneuse-batteuse dans le rang.
2. Appuyer une première fois sur le bouton de rappel pour abaisser le cueilleur.
3. Appuyer une deuxième fois sur le bouton de rappel pour engager le guidage et les capteurs de rang.

GPS:

1. Conduire la moissonneuse-batteuse dans le rang.
2. Appuyer une première fois sur le bouton de rappel pour abaisser le cueilleur et engager le guidage.
3. Appuyer une deuxième fois sur le bouton de rappel pour engager les capteurs de rang.



A—État des capteurs
B—Décalage capteur (-50 - 50)
C—Entrée rang
D—Accepter

NOTE: AutoTrac s'enclenche quand on appuie sur le bouton Auto. Les capteurs de rang s'engagent quand la culture touche les palpeurs.

PC13820—UN—14JUN11

BA31779,000020E -28-08NOV11-1/1

Procédure de calibrage 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.

1. Préparation pour le calibrage

Vérifier que les capteurs de rang sont installés avec les ressorts les maintenant à la position au repos. Relever l'outil frontal pour faire en sorte que les capteurs de rang ne touchent pas le sol. La moissonneuse-batteuse ne doit pas bouger.

2. Naviguer jusqu'à MENU >> bouton GREENSTAR 3 >> touche programmable DIAGNOSTICS >> sélectionner RowSense dans le menu déroulant.

3. Calibrer les tensions au repos des capteurs.

Appuyer sur le bouton CAL pour enregistrer les tensions au repos des capteurs dans la mémoire de l'unité SSU.

NOTE: Les capteurs doivent être activés pour que le bouton de calibrage soit affiché.

NOTE: GS3 2630 et GreenStar™ 3 CommandCenter affichent maintenant les tensions des capteurs gauche et droit. La tension au repos du capteur droit doit être supérieure à 2,5 volts. La tension au repos du capteur gauche doit être inférieure à 2,5 volts.

4. Fin du calibrage; quitter la page de relevés de diagnostic RowSense.

GreenStar - Diagnostic Readings

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

The screenshot shows the 'View' dropdown menu set to 'RowSense'. Below this, the following information is displayed:

- Row Sensors Available: Yes
- RowSense Activation Available: Yes
- AutoTrac License: SF2
- Row Offset: 0 (in)
- Primary Steering Source: ---
- Sensor Coast Mode Time Remaining: 0 (sec)
- Left Sensor Voltage: 0.5 (labeled with circled B)
- Right Sensor Voltage: 4.5 (labeled with circled C)
- Calibrate Sensor: CAL (labeled with circled D)
- Calibration Status: Calibrated (labeled with circled E)

Configuration de calibrage

A—Liste déroulante Vue
B—Tension capteur gauche
C—Tension capteur droit

D—Bouton CAL
E—État du calibrage

PC13818 — UN—17OCT11

Configuration d'AutoTrac RowSense

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

1. Sur la console GS2, naviguer jusqu'à Console GreenStar d'origine >> SETUP >> AUTOTRAC
2. Sélectionner OUI pour Option guidage s/rangs installée et Option guidage s/rangs activée.
3. Étalonner les capteurs de guidage sur rangs.
4. S'assurer que la valeur Décalage de guidage sur rangs est correcte (100 est la valeur par défaut).

- | | |
|--|---|
| A —Sensibilité de la direction (50-200) | E —Décalage guidage s/rangs (50-150) |
| B —Étalonnage AutoTrac | F —Non utilisé |
| C —Option Guidage s/rangs installée | G —Retour |
| D —Étalonnage capteurs de guidage s/rangs | |

1	2	SETUP	AutoTrac	
3	4	Steer Sensitivity (50 - 200)	104	A
5	6	AutoTrac Calibration	→	B
7	8	Row Guidance Option Installed	Yes	C
9	0	Row Guidance Sensor Calibration	→	D
.	CLR	Row Guidance Offset (50 - 150)	100	E
⏮	PAGE			F
	SETUP			G
⏭	INFO			
⏮	RUN	SETUP	Setup	

Configuration d'étalonnage

KR43067,00000FA -28-13NOV08-1/1

PC10466 —UN—27APR08

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.

1. Préparation pour l'étalonnage

Vérifier que les capteurs de rang sont installés avec les ressorts les maintenant à la position au repos. Relever l'outil frontal pour faire en sorte que les capteurs de rang ne touchent pas le sol. La moissonneuse-batteuse ne doit pas bouger.

- | | |
|--|---|
| A —Sensibilité de la direction (50-200) | E —Décalage guidage s/rangs (50-150) |
| B —Étalonnage AutoTrac | F —Non utilisé |
| C —Option Guidage s/rangs installée | G —Retour |
| D —Étalonnage capteurs de guidage s/rangs | |

1	2	SETUP	AutoTrac	
3	4	Steer Sensitivity (50 - 200)	104	A
5	6	AutoTrac Calibration	→	B
7	8	Row Guidance Option Installed	Yes	C
9	0	Row Guidance Sensor Calibration	→	D
.	CLR	Row Guidance Offset (50 - 150)	100	E
⏮	PAGE			F
	SETUP			G
⏭	INFO			
⏮	RUN	SETUP	Setup	

Configuration d'AutoTrac

KR43067,0000123 -28-17NOV08-1/2

PC10466 —UN—27APR08

Suite voir page suivante

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

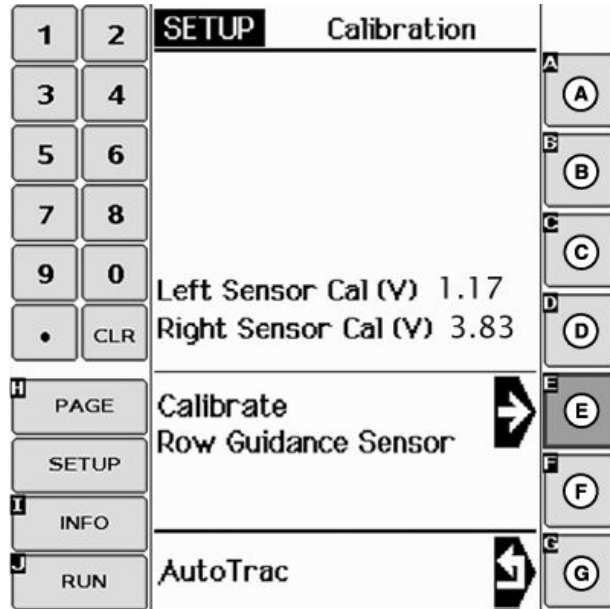
- Étalonner les tensions au repos des capteurs.

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

NOTE: L'écran GSD affiche maintenant les tensions des capteurs gauche et droit. La tension au repos du capteur droit doit être supérieure à 2,5 volts. La tension au repos du capteur gauche doit être inférieure à 2,5 volts.

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

A—Non utilisé
B—Non utilisé
C—Étal. capt. gauche (V) 1.17
D—Étal. capt. droit (V) 3.83
E—Étalonner capteurs guidage s/rangs
F—Non utilisé
G—Retour



Configuration d'étalonnage

KR43067,0000123 -28-17NOV08-2/2

Configuration du décalage du guidage sur rangs

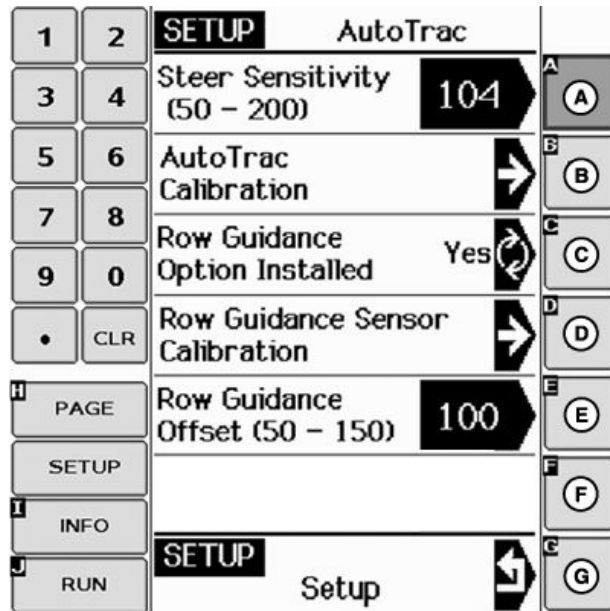
Il est possible d'ajouter un décalage au guidage sur rangs pour changer l'alignement des tiges pénétrant dans le cueilleur à maïs.

Exemples de situation nécessitant un changement d'alignement:

- Le rang au jugé planté se trouve au milieu du cueilleur à maïs et les rangs ont été poussés par le cueilleur. On peut appliquer un décalage pour "couper la poire en deux" de façon à ce que tous les rangs penchent mais pas aussi sérieusement que sans le décalage.
- Les diviseurs de récolte auxquels sont fixés les capteurs de rang ne sont pas alignés sur le rang. En attendant que l'on effectue des réparations permettant d'aligner physiquement les capteurs, il est possible d'appliquer un décalage pour contribuer à compenser le mauvais alignement.

Si l'on entre des valeurs de décalage inférieures à 100, il est possible que la moissonneuse-batteuse avance légèrement vers la gauche et si l'on entre des valeurs de décalage supérieures à 100, qu'elle avance légèrement vers la droite. La valeur par défaut est 100, la plage allant de 50 à 150.

- Appuyer sur la touche SETUP du moniteur GREENSTAR d'origine. Appuyer sur la touche alphabétique indiquée par AutoTrac.
- Entrer le Décalage guidage s/rangs (50-150). La valeur par défaut est 100.



Configuration du décalage du guidage sur rangs

A—Sensibilité de la direction (50-200)
B—Étalonnage AutoTrac
C—Option Guidage s/rangs installée
D—Étalonnage capteurs de guidage s/rangs
E—Décalage guidage s/rangs (50-150)
F—Non utilisé
G—Retour

- Fin de la configuration.

KR43067,00000D6 -28-12NOV08-1/1

Mise en marche du système

Affichages et témoins

Lorsqu'on utilise AutoTrac RowSense, on observe les icônes suivantes sur l'écran. Sur la console GS3 2630, une icône s'affiche sur la carte dans l'onglet VUE DU GUIDAGE, indiquant que les capteurs de rang sont disponibles (lorsqu'on appuie sur le bouton ÉTAT DES CAPTEURS pour passer à activé). Sur la console GreenStar™ 3 CommandCenter, l'icône s'affiche sur la page d'exécution. Chaque icône indique ce qui se passe sur la moissonneuse-batteuse à un moment donné.

L'icône passe d'une forme blanche à une forme animée colorée (verte) lorsque les capteurs de rang contrôlent le véhicule.

PC10042C —UN—04FEB08



Système installé (fond gris)

PC10042 —UN—04FEB08



Système actif, fonctionnant avec capteurs de rang et GPS (fond vert)

PC10042A —UN—04FEB08



Perte du signal GPS, fonctionnant seulement avec données de capteurs de rang (fond jaune)

PC10042B —UN—04FEB08



Perte du signal des capteurs de rang, fonctionnant seulement avec GPS (fond orange)

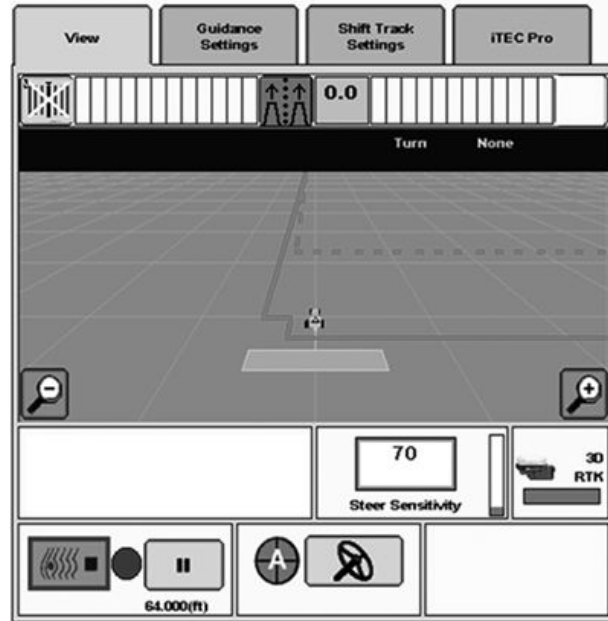
BA31779,0000224 -28-08JUL11-1/1

Engagement des capteurs de rang

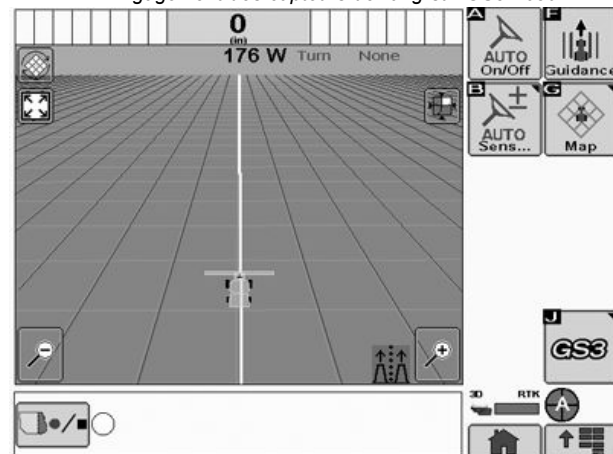
Les capteurs de rang guident la moissonneuse-batteuse quand ils peuvent déterminer une position de rang. L'opérateur saura que les capteurs de rang guident la moissonneuse-batteuse lorsque l'icône AutoTrac RowSense devient verte et s'anime.

Une fois que le passage initial a été configuré (une ligne AB ou un passage de contour enregistré initial), on peut appuyer sur le bouton de rappel lorsque la moissonneuse-batteuse est à moins de la moitié de l'écartement de passage et à un angle acceptable par rapport aux rangs. Les capteurs de rang guident la moissonneuse-batteuse 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, 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, du passage circulaire et des courbes AB pour étendre la projection de passage adjacent dans les bouts de parcelle.



Engagement des capteurs de rang sur GS3 2630



Engagement des capteurs de rang sur GS3 CommandCenter

PC15049 —UN—22MAY12

PC13877 —UN—18JUL11

BA31779,0000470 -28-22MAY12-1/1

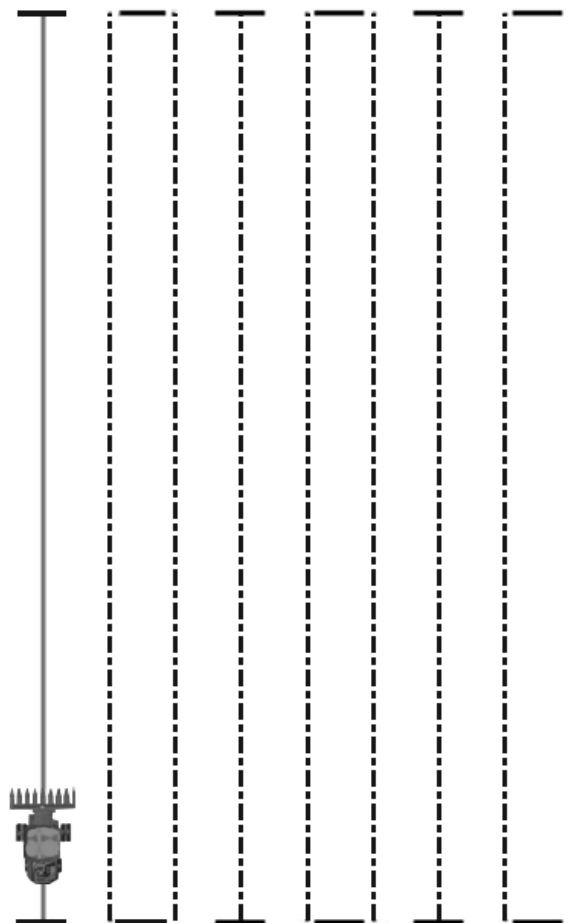
Consoles 2600 et 2630—Passage rectiligne

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.**



Passage rectiligne

Suite voir page suivante

BA31779,0000201 -28-08NOV11-1/4

PC10390—UN—07JAN08

MENU >> bouton GREENSTAR >> touche programmable GUIDAGE >> onglet PARAMÈTRES GUIDAGE

PC8663 —UN—05AUG05

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'écartement de passage est correct. Si l'écartement de passage n'est pas correct, le modifier dans l'onglet GUIDAGE.

Sélectionner DÉF PASS 0.



Bouton MENU

PC12685 —UN—14JUL10



Bouton GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Touche programmable GUIDAGE

BA31779,0000201 -28-08NOV11-2/4

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.

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

A—Menu déroulant Passage 0 actuel

B—Menu déroulant Méthode

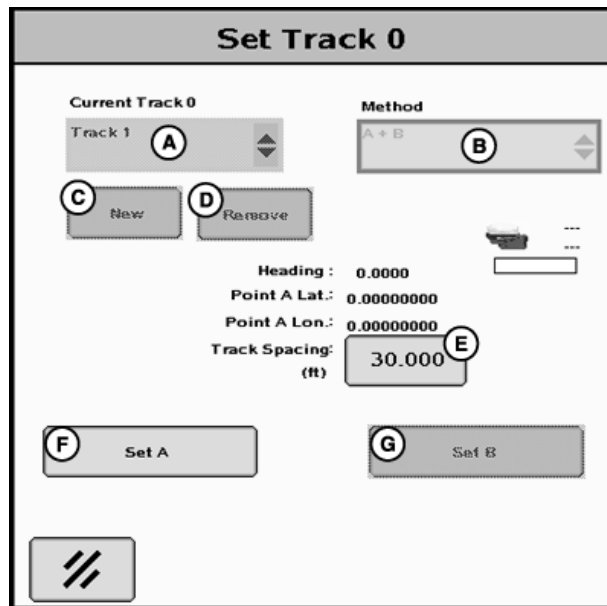
C—Bouton Nouv

D—Bouton Suppr

E—Bouton Écartement de passage

F—Bouton Définir A

G—Bouton Définir B



Déf Pass 0

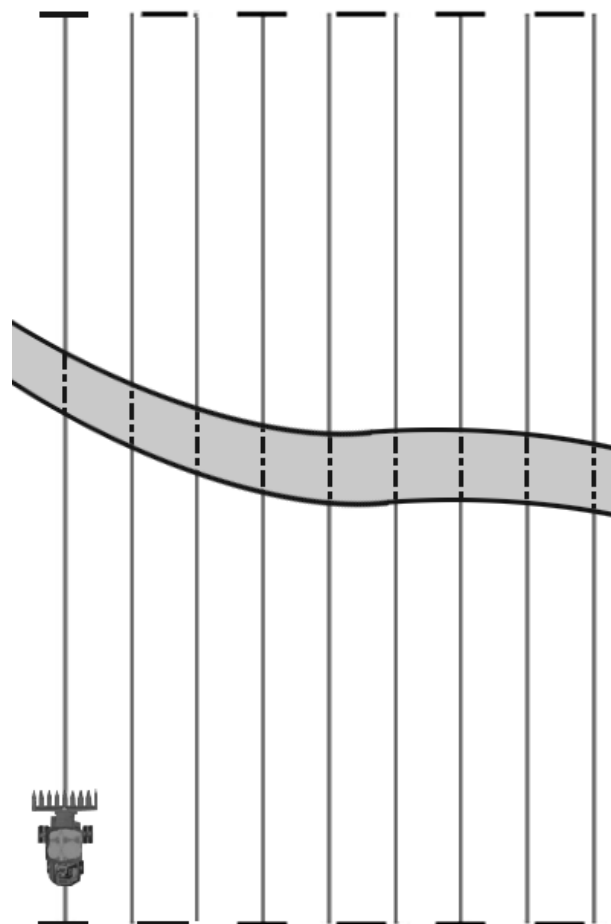
Suite voir page suivante

BA31779,0000201 -28-08NOV11-3/4

PC10708 —UN—24OCT07

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 rangs, le système ne se met pas en marche avant la récupération du signal GPS.



Voie d'eau

PC10391 —UN—08JAN08

BA31779,0000201 -28-08NOV11-4/4

Courbes adaptatives



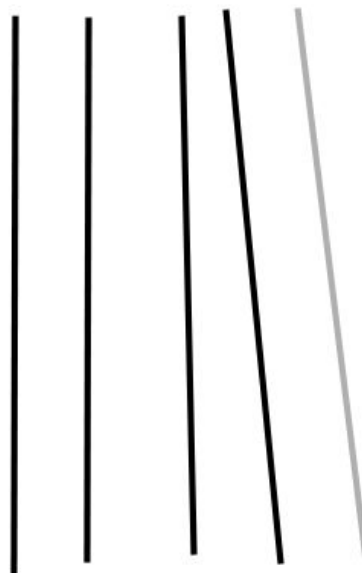
PC10399 —UN—04FEB08

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. Les capteurs de rang peuvent servir à diriger la moissonneuse-batteuse 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 moissonneuses-batteuses 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 moissonneuses-batteuses est ajouté au sien. Par exemple, si un cueilleur 12 rangs suit un cueilleur 8 rangs sur des rangs de 76,2 cm (30 in) alors qu'ils effectuent ensemble la récolte de la même parcelle, chacun d'eux a besoin d'un espacement de passage de 20 rangs (15,24 m [50 ft]).



PC10400 —UN—04FEB08

Le cap change dans la parcelle



PC11000 —UN—04FEB08

Courbes en U

L'utilisation des courbes adaptatives est recommandée lorsque le passage change fréquemment dans la parcelle. Le mode courbes adaptatives ne projette que le passage suivant.

KR43067.00000AE -28-10NOV08-1/1

Configuration des courbes adaptatives

MENU >> bouton GREENSTAR >> touche programmable
GUIDAGE >> onglet PARAMÈTRES GUIDAGE

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

Avant 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'écartement de passage est correct. Si l'écartement 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 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

PC8663 —UN—05AUG05



Bouton de MENU

PC12685 —UN—14JUL10



Bouton GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Touche programmable GUIDAGE

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 pour décharger et n'appuie pas sur pause, le passage est enregistré. Lorsque l'opérateur conduit sur le passage adjacent, la moissonneuse-batteuse est décalée légèrement par rapport au rang car la ligne projetée est décalée.

Suite voir page suivante

BA31779.0000472 -28-24MAY12-1/2

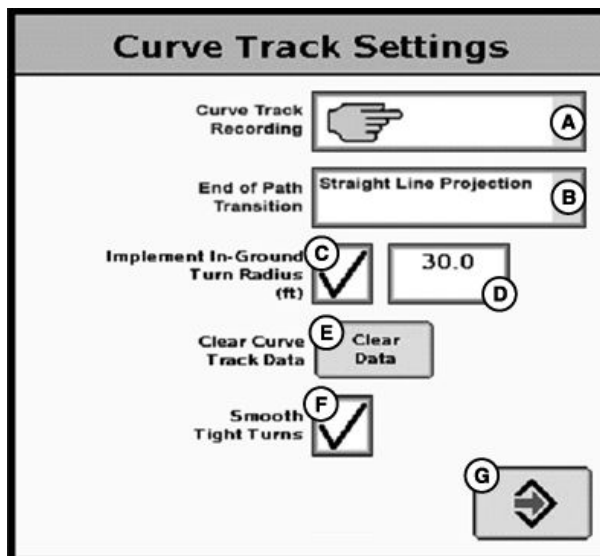
Appuyer sur: MENU >> bouton GREENSTAR >> touche programmable GUIDAGE >> onglet PARAMÈTRES GUIDAGE >> bouton PARAMÈTRES DES CONTOURS >> menu déroulant ENREGISTREMENT DES CONTOURS (A).

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.

- Système AutoTrac
- Documentation
- Livret

A—Enregistrement des contours
B—Transition fin de passage
C—Case à cocher du rayon de braquage outil dans le sol
D—Zone d'entrée du rayon de braquage outil dans le sol

E—Bouton Effacer Données
F—Case à cocher Arrondir virages serrés
G—Accepter



PC15156 —UN—24MAY12

BA31779,0000472 -28-24MAY12-2/2

Recherche de passage

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 Recherche passage pour activer la recherche de passage. 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 Recherche passage.

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 Recherche passage pour désactiver la recherche de passage. Ceci remettra le système en mode Courbes adaptatives.

Avant de commencer la récolte, s'assurer que l'enregistrement est activé. **Appuyer sur le bouton de rappel.** AutoTrac guide alors la moissonneuse-batteuse sur le rang et un nouveau premier passage est enregistré.

A—Coupe
B—Paramètres de guidage
C—Réglages Décalage
D—iTec Pro
E—Bouton Recherche passage

F—Icône d'état RowSense
G—Bouton d'enregistrement
H—Bouton Pause
I—Bouton Auto MARCHÉ/AR-RÉT

PC15050 —UN—22MAY12

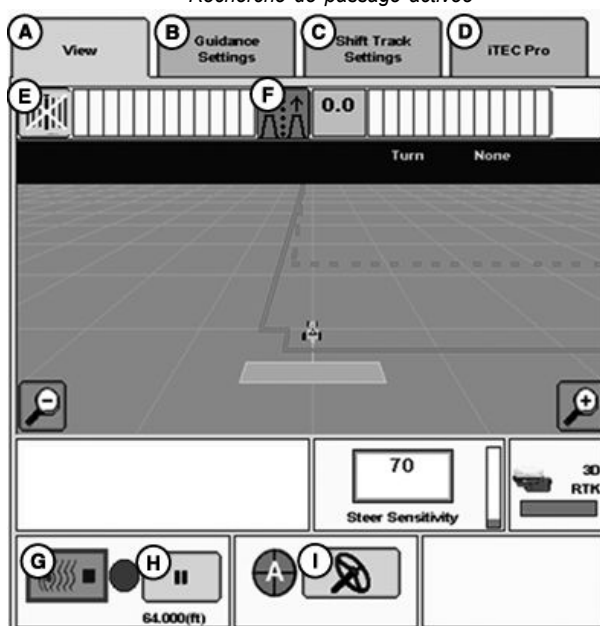


Recherche de passage désactivée

PC15051 —UN—22MAY12



Recherche de passage activée



PC15157 —UN—24MAY12

BA31779,0000471 -28-24MAY12-1/1

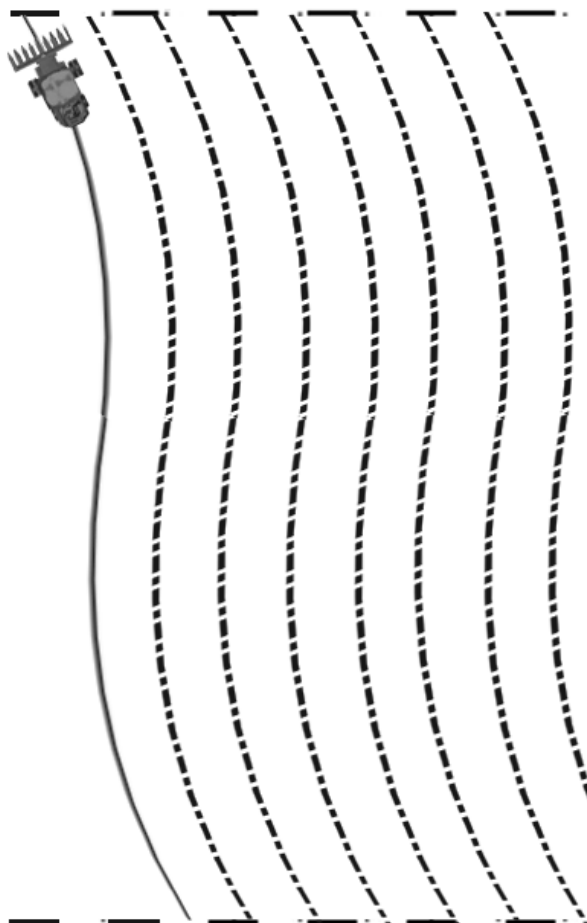
Consoles 2600 et 2630—Courbes AB

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

BA31779,0000203 -28-08NOV11-1/3

MENU >> bouton GREENSTAR >> touche programmable GUIDAGE >> onglet PARAMÈTRES GUIDAGE

PC8663 —UN—05AUG05

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'écartement de passage est correct. Si l'écartement de passage n'est pas correct, le modifier dans l'onglet GUIDAGE.

PC12685 —UN—14JUL10



Bouton MENU



Bouton GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07

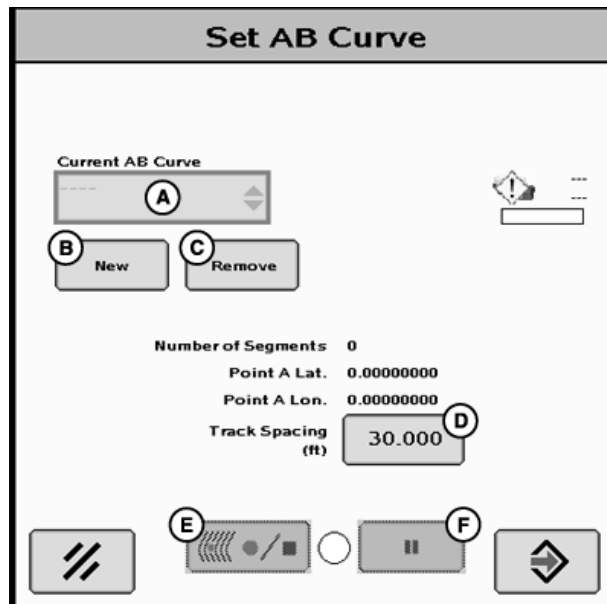


Touche programmable GUIDAGE

BA31779,0000203 -28-08NOV11-2/3

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 au début du premier passage.
7. Sélectionner le bouton d'acceptation à la fin du premier passage. Les courbes seront projetées sur la parcelle.
8. Appuyer sur le bouton de rappel pour actionner AutoTrac RowSense.

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



PC10709 —UN—25OCT07

BA31779,0000203 -28-08NOV11-3/3

Consoles 2600 et 2630—Passage circulaire

Configuration d'un 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 >> bouton GREENSTAR >> 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'écartement de passage est correct. Si l'écartement de passage n'est pas correct, le modifier dans l'onglet GUIDAGE.



PC8663 —UN—05AUG05



Bouton MENU

PC12685 —UN—14JUL10



Bouton GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Touche programmable GUIDAGE

Suite voir page suivante

BA31779,0000204 -28-08NOV11-1/2

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

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

D—Bouton Suppr
E—Bouton Écartement de
passage

PC10710—UN—26OCT07

BA31779,0000204 -28-08NOV11-2/2

GS3 CommandCenter—Passage rectiligne

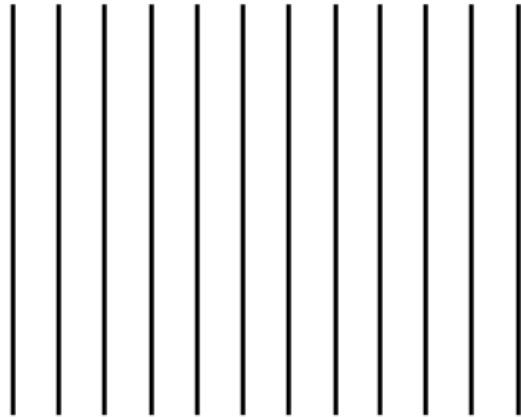
Principes de fonctionnement

Le mode Passage rectiligne permet à l'opérateur de tracer des passages droits parallèles. Dans un premier temps, configurer un Passage 0 (trajet de référence) à l'aide d'une de plusieurs options. Une fois que le Passage 0 est défini, tous les passages de cette parcelle sont générés. Les passages générés peuvent être utilisés avec le guidage manuel ou AutoTrac. Chaque passage est généré à partir du passage d'origine pour faire en sorte que les erreurs de direction ne soient pas propagées sur la totalité de la parcelle.

Les passages sont des copies conformes du passage d'origine.

NOTE: Les termes "Passage de guidage" et "Ligne AB" sont interchangeables. Le passage 0 est le passage défini par l'opérateur et le point de référence sur lequel tous les passages parallèles de la parcelle sont basés.

L'espacement entre les passages parallèles est l'Écartement de passage entré dans l'assistant de configuration.



PC9508 —UN—24OCT06

BA31779,0000233 -28-21JUL11-1/1

Création d'un nouveau passage rectiligne

Plusieurs méthodes permettent de définir le Passage 0:

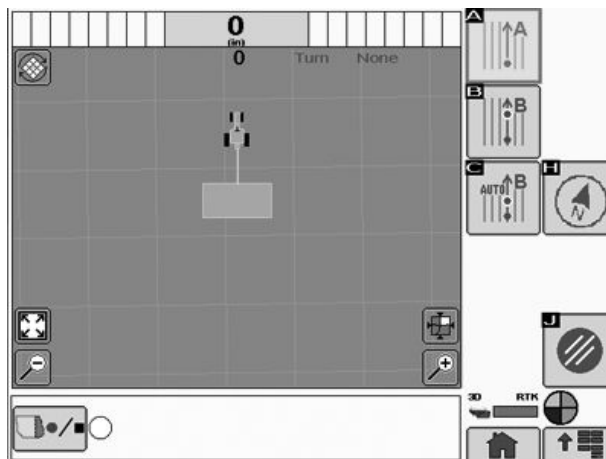
- A + B - Définir le Passage 0 en le parcourant avec le véhicule.
- A + B auto - Définir le Passage 0 en le parcourant avec le véhicule.
- A + cap - Définir le Passage 0 en conduisant le véhicule jusqu'au point A et en entrant une valeur de cap prédéfinie.
- Lat/Long - Définir le Passage 0 en entrant des coordonnées de latitude et de longitude prédéfinies pour les points A et B.

- Lat/Long + cap - Définir le Passage 0 en entrant des valeurs de latitude et de longitude prédéfinies pour le point A et une valeur de cap prédéfinie.

NOTE: Il est possible de définir le Passage 0 pendant une opération (p. ex. l'emblavement) mais certaines touches programmables ne sont pas disponibles pendant sa création.

BA31779,0000227 -28-13JUL11-1/1

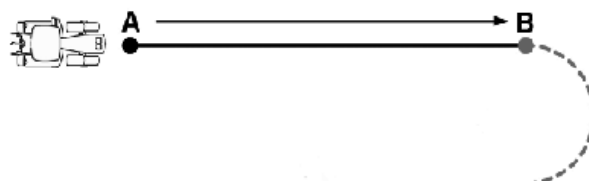
Méthodes A+B, A+B auto et A+cap



PC10857XT—UN—16JUN10

Cap

PC10857MT—UN—23APR09



BA31779,0000228 -28-14JUL11-1/4

1. Choisir le mode PASSAGE RECTILIGNE et sélectionner ou créer un Nom de passage sur la dernière page de l'assistant de configuration (CONFIGURER PASSAGE DE GUIDAGE).

NOTE: Il est également possible d'accéder à cette page avec la touche programmable Changement rapide du guidage.

Page principale GreenStar -> Chang. rapide guidage

2. Conduire jusqu'à l'emplacement désiré dans la parcelle pour créer le point A.

PC13868—UN—14JUL11



Page principale GreenStar

PC10857JJ—UN—13APR09



Changement rapide du guidage

BA31779,0000228 -28-14JUL11-2/4

3. Sélectionner la touche programmable DÉF A.

PC10857MU—UN—23APR09



Touche programmable Déf A.

Suite voir page suivante

BA31779,0000228 -28-14JUL11-3/4

4. Définir le point B à l'aide de l'une des trois options suivantes:

- Pour créer le point B manuellement, conduire jusqu'à l'emplacement désiré dans la parcelle pour créer le point B et sélectionner Déf B. La distance minimum est de 3 m (10 ft). Il est recommandé de définir le point B tout en bout de parcelle pour définir le cap voulu.
- Pour définir le point B automatiquement, sélectionner B défini automatiquement à tout moment. Le point B est défini automatiquement quand le véhicule s'éloigne de 15 m (45 ft) du point A. Cette méthode calcule le point B sur la base des cinq derniers points de données relevés sur les 15 m (45 ft) parcourus et fait passer une droite de meilleur ajustement par les points afin de déterminer un cap.
- Pour définir le point B en entrant un cap, sélectionner la touche programmable Définir cap. Entrer le cap de ligne désiré à l'aide du pavé numérique et enregistrer la valeur en sélectionnant Accepter. 0.000 indique le nord, 90.000 l'est, 180.000 le sud et 270.000 l'ouest.

PC10857MV —UN—23APR09



Touche programmable Déf B

PC10857MW —UN—23APR09



B défini automatiquement

PC10857MX —UN—23APR09



Touche programmable Cap

Le Passage 0 est maintenant défini et des passages parallèles sont créés automatiquement. Le système GreenStar est maintenant configuré pour l'utilisation. Pour annuler la configuration à tout moment et retourner à la page Configuration du guidage, sélectionner Annuler.

BA31779,0000228 -28-14JUL11-4/4

GS3 CommandCenter—Courbes adaptatives

Principes de fonctionnement

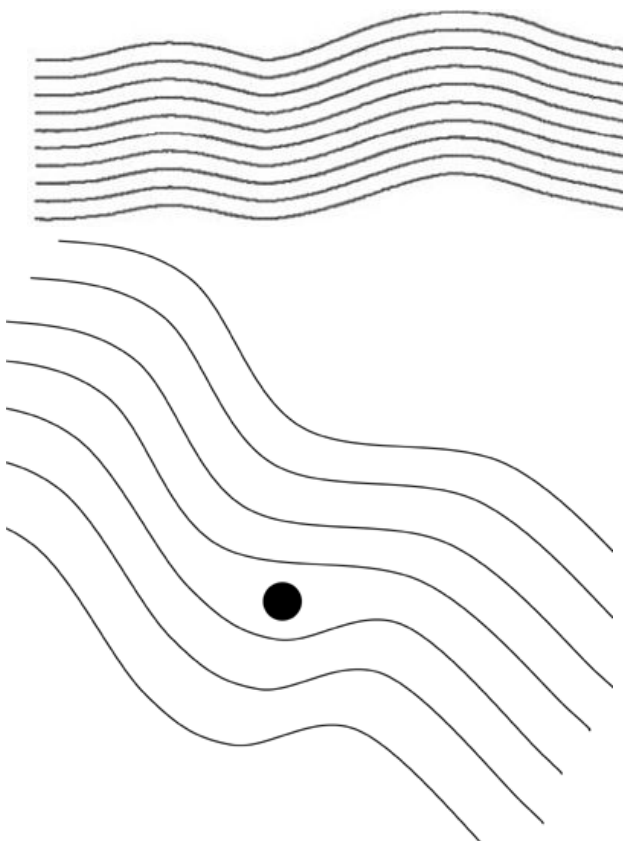
Le mode Courbes adaptatives permet à l'opérateur d'enregistrer un passage courbe décrit manuellement avec le véhicule. Une fois que le premier passage courbe a été enregistré et que la machine fait demi-tour, l'opérateur peut utiliser Parallel Track ou activer AutoTrac une fois que le passage propagé apparaît. Le véhicule est guidé le long des passages ultérieurs sur la base du passage enregistré précédent. Chaque passage est généré en relation avec le passage d'origine pour faire en sorte que les erreurs de direction ne soient pas propagées sur la totalité de la parcelle. Les passages ne sont pas des copies conformes du passage d'origine. La courbure du passage change pour maintenir l'erreur d'un passage à l'autre. Lorsque c'est nécessaire, l'opérateur peut changer le passage courbe à n'importe quel endroit de la parcelle simplement en éloignant la machine du passage propagé.

NOTE: Le saut de passage n'est pas disponible en mode Courbes adaptatives.

La courbure du passage change à mesure que les passages suivants deviennent plus convexes ou concaves.

Le mode Contours adaptatifs permet de guider l'opérateur sur divers parcours de parcelle:

PC9028 —UN—16APR06



PC9029 —UN—17APR06

BA31779,0000234 -28-21JUL11-1/1

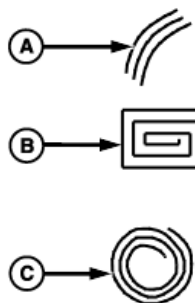
Configurations de guidage

La méthode de recherche de tous les segments de ligne permet de guider l'opérateur sur divers parcours de parcelle:

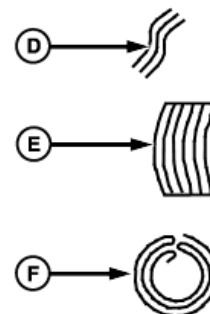
- Contour simple
- Contour en S
- Encadré
- Boucle
- Spirale
- Cercle

Utilisation du Décalage

Il n'est pas recommandé d'utiliser la fonction Décalage avec Contours. La fonction Décalage ne compense pas la dérive du système GPS en mode Contours.



A—Contour simple
B—Encadré
C—Spirale



D—Contour en S
E—Boucle
F—Cercle

PC9032 —UN—17APR06

BA31779,0000235 -28-21JUL11-1/1

Création d'un nouveau contour adaptatif

NOTE: Il n'est pas nécessaire de configurer le Client, la Ferme et la Parcelle pour utiliser les contours adaptatifs mais un seul contour adaptatif global peut être enregistré.

1. Choisir le mode CONTOURS ADAPTATIFS sur la dernière page de l'assistant de configuration (CONFIGURER PASSAGE DE GUIDAGE).

NOTE: Il est également possible d'accéder à cette page avec la touche programmable Changement rapide du guidage.

2. Conduire jusqu'à l'emplacement désiré dans la parcelle pour le début du passage.

PC13868 —UN—14JUL11



Page principale GreenStar

PC10857JJ —UN—13APR09



Changement rapide du guidage

PC10857ND —UN—27APR09



Commencer l'enregistrement

Suite voir page suivante

BA31779,0000229 -28-14JUL11-1/2

3. Commencer l'enregistrement.

NOTE: La touche programmable d'enregistrement de courbe adaptative est désactivée lorsque le mode répétition est activé. Lors de l'enregistrement de nouveaux passages (p.ex., pour l'ensemencement), la case Mode répétition doit être décochée (désactivé). Lors du guidage sur des passages existants (p.ex., pour la pulvérisation, la récolte), la case Mode répétition doit être cochée (activé). Le mode répétition est DÉSACTIVÉ par défaut.

Pour commencer à enregistrer manuellement, sélectionner la touche programmable de début d'enregistrement des courbes adaptatives. Une fois sélectionnée, cette touche programmable sera remplacée par les touches programmables suivantes:

- Pause de l'enregistrement
- Arrêt de l'enregistrement
- Annuler

NOTE: Il n'est nécessaire de désactiver l'enregistrement que si la machine est utilisée en dehors du parcours normal dans la parcelle (p. ex., pour remplir le pulvérisateur, le semoir) ou si l'on ne veut pas enregistrer les demi-tours en bout de parcelle.

Paramètres de courbe—L'enregistrement peut être déclenché en fonction d'AutoTrac ou de la couverture en sélectionnant ces options dans les Paramètres Guidage.

4. Conduire sur le passage initial. Un passage de guidage bleu apparaît sur la carte.

NOTE: Quand on conduit tout droit, le passage enregistré peut ne pas être affiché derrière l'icône de machine sur la console. Le passage apparaîtra une fois que la machine a tourné.

La ligne de navigation blanche en surbrillance n'apparaît PAS avant qu'on atteigne la fin du passage et que la machine fasse demi-tour. Une fois que la machine a fait demi-tour, le système détermine le passage sur lequel guider la machine. Le système repère un segment de ligne qui est parallèle et entre un demi-écartement de passage et un écartement de passage et demi. Le passage prévu apparaît, à partir duquel l'opérateur peut naviguer. Conduire le véhicule sur le passage voulu.

5. Faire tourner le véhicule à la fin du premier passage; une ligne de navigation blanche est générée pour le passage suivant. Quelques secondes peuvent être nécessaires pour que la ligne de navigation apparaisse.

PC10857NE —UN—27APR09



Pause de l'enregistrement

PC10857NF —UN—27APR09



Arrêt de l'enregistrement

PC13868 —UN—14JUL11



Page principale GreenStar

PC10857JF —UN—13APR09



Paramètres

PC10857NG —UN—27APR09



Paramètres de guidage

6. Une fois que la ligne de navigation blanche du passage prévu apparaît, appuyer sur l'interrupteur de rappel (AutoTrac seulement) de la machine et celle-ci suivra automatiquement ce passage. Pour le guidage manuel, guider sur la ligne de navigation blanche en surbrillance.

7. Sélectionner Fin d'enregistrement quand la parcelle est terminée.

IMPORTANT: ARRÊTER l'enregistrement avant d'entrer dans la parcelle suivante. Sinon, on risque de supprimer les données de courbes adaptatives de la dernière parcelle avant d'enregistrer les données de courbes adaptatives dans la parcelle suivante.

NOTE: Les données de contours adaptatifs enregistrées sont attribuées aux Client, Ferme, nom de parcelle sélectionnés. Elles seront stockées dans la mémoire interne de la console jusqu'à ce que l'utilisateur les efface et peuvent être transférées d'une console à l'autre.

BA31779,0000229 -28-14JUL11-2/2

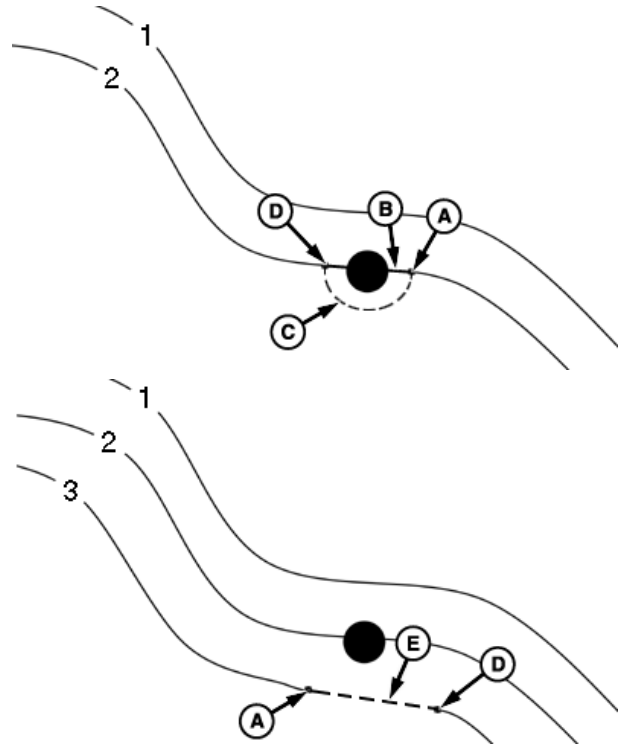
Enregistrement d'un passage rectiligne ou contournement des obstacles

1. Commencer l'enregistrement
2. Sélectionner Pause de l'enregistrement pour arrêter temporairement l'enregistrement du trajet d'un véhicule.
3. Sélectionner l'enregistrement pour reprendre l'enregistrement de la courbe adaptative.

L'endroit où l'enregistrement a été INTERROMPU et celui où il a REPRIS seront reliés par une ligne droite. Cela peut être utile sur une longue section droite de passage ou pour contourner des obstacles.

NOTE: Le segment de liaison (segment de ligne créé entre le début et la fin de la PAUSE) le plus long qu'il est possible de créer est une distance de 0,8 km (0.5 miles) (2640 ft). Si la distance est supérieure, le segment de ligne ne fera pas la jonction et un blanc sera laissé sur le passage.

- | | |
|--|--|
| A—PAUSE de l'enregistrement | D—FIN DE LA PAUSE de l'enregistrement |
| B—Segment de liaison généré pour relier deux points | E—Passage enregistré comme ligne droite entre les points A et D. |
| C—Trajet du tracteur non enregistré pendant la pause | |



BA31779,000022A -28-13JUL11-1/1

PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

Recherche de passage

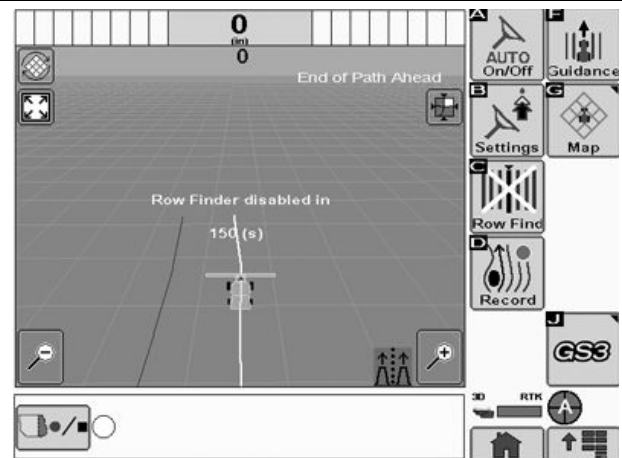
La recherche de passage peut être utilisée lorsqu'on fonctionne en courbes adaptatives et qu'on trouve un rang qui est à deux passages ou plus. Lorsqu'on approche du bout de parcelle en mode Courbes adaptatives, sélectionner le bouton **ACTIV. RECH. PASSAGE**. Ceci enregistre la position et le cap du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

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**. Ceci remettra le système en mode Courbes adaptatives.

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



rappel. AutoTrac guide alors la moissonneuse-batteuse sur le rang et un nouveau premier passage est enregistré.

BA31779,000024D -28-03AUG11-1/1

PC13966 —UN—03AUG11

GS3 CommandCenter—Courbes AB

Principes de fonctionnement

Le mode Courbes AB permet à un opérateur de conduire sur des passages courbes parallèles dont les points d'extrémité se situent en bout de parcelle. Les passages de guidage seront parallèles au passage dans les deux sens et seront générés à partir du passage d'origine pour faire en sorte que les erreurs de direction ne soient pas propagées sur la totalité de la parcelle,

Le passage 0 est le passage de référence sur lequel sont basés tous les passages courbes suivants de la parcelle. Une fois la première courbe AB (passage 0) créée, 4 passages sont générés. Le système continue à générer des passages supplémentaires lorsque le véhicule effectue le dernier passage affiché à l'écran.

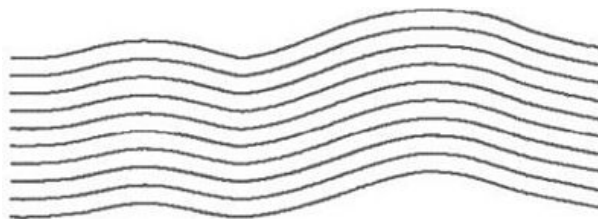
NOTE: Le saut de passage est disponible en mode Courbes AB.

Informations de génération d'un passage courbe AB -

Lorsque le système génère les passages initiaux après avoir enregistré le passage 0 ou lors de la génération de passages supplémentaires, la mention "Génération de la courbe AB en cours" est affichée sur la vue perspective. Pendant ce temps, il est impossible de se guider sur des passages.

Limites de génération de la courbe AB - Pour que la courbe AB enregistrée initialement soit une courbe AB valide pour le guidage, elle doit être d'une longueur minimale de 10 ft. Le véhicule doit être à moins de 400 m

PC9028 —UN—16APR06



(0.25 miles) de l'endroit où le passage 0 a été enregistré pour que le système commence à générer des passages courbes. Si le véhicule est à cette limite extérieure, cela peut prendre plusieurs minutes pour qu'un passage soit généré et apparaisse à l'écran. Pendant ce temps, "Génération de la courbe AB en cours" est affiché à l'écran.

Plusieurs courbes AB dans une parcelle - Une parcelle peut contenir plusieurs passages courbes AB. Chaque courbe AB d'une parcelle doit être enregistrée et avoir un nom unique.

Numérotation des passages - Les passages sont numérotés afin de permettre le saut de passage et de trouver plus facilement les passages. L'indication de direction (N,S,E ou O) est définie par le cap déterminé entre le premier et le dernier points de la courbe.

La courbure du passage change à mesure que les passages suivants deviennent plus convexes ou concaves.

BA31779,0000236 -28-21JUL11-1/1

Création d'un nouveau contour AB

Utiliser la procédure suivante pour configurer la première courbe AB (passage 0), sur laquelle tous les passages courbes de la parcelle sont basés.

NOTE: Il est possible d'enregistrer plusieurs courbes AB par parcelle. Elles doivent être nommées et enregistrées séparément.

1. Choisir le mode CONTOURS AB et sélectionner ou créer un Nom de passage sur la dernière page de l'assistant de configuration (CONFIGURER PASSAGE DE GUIDAGE).

NOTE: Il est également possible d'accéder à cette page avec la touche programmable Changement rapide du guidage.

2. Conduire jusqu'à l'emplacement désiré dans la parcelle pour commencer le passage 0.
3. Sélectionner la touche programmable de début d'enregistrement des courbes AB. Une fois sélectionnée, cette touche programmable sera remplacée par les touches programmables suivantes:
 - Pause de l'enregistrement
 - Arrêt de l'enregistrement
 - Annuler.
4. Conduire sur le passage initial. Un passage de guidage bleu apparaît sur la carte.

PC13868 —UN—14JUL11



Page principale GreenStar

PC10857JJ —UN—13APR09



Changement rapide du guidage

NOTE: Quand on conduit tout droit, le passage enregistré peut ne pas être affiché derrière l'icône de machine sur la console. Le passage apparaîtra une fois que la machine a tourné.

5. Appuyer sur Fin d'enregistrement en fin de passage; le passage sera enregistré en mémoire.

NOTE: En cas de perte du signal GPS pendant l'enregistrement, l'enregistrement s'arrête et la courbe AB enregistrée jusqu'à là est sauvegardée. Si la courbe AB n'est pas telle que voulue par l'opérateur, celui-ci peut la supprimer à l'aide du bouton Suppr passage de la page CONFIGURER PASSAGE DE GUIDAGE de l'ASSISTANT DE CONFIGURATION.

BA31779.000022B -28-14JUL11-1/1

Enregistrement d'un passage rectiligne ou contournement des obstacles

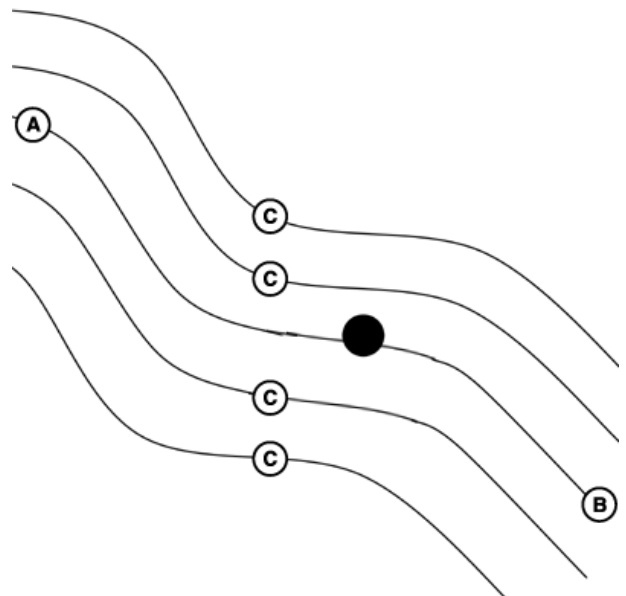
1. Lancer l'enregistrement des courbes AB
2. Sélectionner Pause de l'enregistrement pour arrêter temporairement l'enregistrement du trajet d'un véhicule.
3. Sélectionner l'enregistrement des courbes AB pour reprendre l'enregistrement de la courbe AB.

L'endroit où l'enregistrement a été INTERROMPU et celui où il a REPRIS seront reliés par une ligne droite. Cela peut être utile sur une longue section droite de passage ou pour contourner des obstacles.

NOTE: Le segment de liaison (segment de ligne créé entre le début et la fin de la PAUSE) le plus long qu'il est possible de créer est une distance de 0,8 km (0.5 miles) (2640 ft). Si la distance est supérieure, le segment de ligne ne fera pas la jonction et un blanc sera laissé sur le passage.

A—Pause avant obstacle
B—Reprise après obstacle

C—Passages générés à partir du passage 0



PC9030C —UN—27OCT06

BA31779.000022C -28-13JUL11-1/1

GS3 CommandCenter—Passage circulaire

Principes de fonctionnement

Le passage circulaire aide les opérateurs à conduire en cercles concentriques dans une parcelle pourvue d'une irrigation à pivot central. Les opérateurs peuvent créer un cercle initial à l'aide de plusieurs méthodes différentes. Une fois le cercle initial défini, tous les autres cercles de la parcelle sont créés.

Le mode Passage circulaire est disponible pour le guidage manuel; par contre, pour utiliser AutoTrac en

mode Passage circulaire, il faut une activation AutoTrac et une activation Pivot Pro. L'activation Pivot Pro n'est disponible qu'en Amérique du Nord.

Les coordonnées de latitude et de longitude du centre du cercle sont enregistrées et associées à un Nom de parcelle. Si une parcelle n'est pas sélectionnée lors de la définition du centre du cercle, des centres de cercle globaux seront enregistrés. Les centres de cercle peuvent être rappelés ultérieurement.

BA31779,0000237 -28-21JUL11-1/1

Création d'un nouveau passage circulaire

Les passages circulaires sont créés en définissant le point central du cercle. Il existe deux méthodes pour définir le point central:

Tout d'abord, choisir le mode PASSAGE CIRCULAIRE et sélectionner ou créer un Nom de passage sur la dernière page de l'assistant de configuration (CONFIGURER PASSAGE DE GUIDAGE).

NOTE: Il est également possible d'accéder à cette page avec la touche programmable Changement rapide du guidage.

PC13868 —UN—14JUL11



Page principale GreenStar

PC10857JJ —UN—13APR09



BA31779,000022D -28-14JUL11-1/1

Méthode Décrire le cercle

- Décrire cercle - Crée un passage circulaire en conduisant sur au moins 10 % du cercle désiré. Il est recommandé de décrire la totalité du cercle pour un calcul optimum du centre du cercle et une plus grande précision du passage.
 - Lat/Long - Définit un passage circulaire à partir d'un point de latitude et de longitude spécifiques au milieu du cercle qui est défini par l'utilisateur.
1. Conduire jusqu'à l'emplacement désiré dans la parcelle pour décrire un passage circulaire en conduisant.

2. Sélectionner Début de l'enregistrement du cercle.
3. Conduire sur le passage circulaire désiré.
4. Sélectionner Arrêter l'enregistrement du cercle. Les passages circulaires sont créés automatiquement avec l'écartement de passage défini dans l'assistant de configuration.

NOTE: Le bouton Arrêter l'enregistrement du cercle apparaît quand une partie suffisante du cercle a été tracée pour calculer le point central.

BA31779,000022E -28-13JUL11-1/1

Méthode lat / long

1. Sélectionner la latitude et la longitude du point central.
2. Entrer les valeurs de latitude et de longitude désirées en degrés décimaux pour le centre du cercle. Les valeurs de latitude et de longitude précédentes associées à la parcelle sont affichées lors du premier affichage de l'écran de saisie.

3. Enregistrer les valeurs en sélectionnant Accepter. Les passages circulaires sont créés automatiquement avec l'écartement de passage défini dans l'assistant de configuration.

NOTE: Il peut être nécessaire d'aligner le véhicule sur le passage de la tour à pivot central ou d'utiliser le bouton Centrer du décalage pour aligner les passages sur le véhicule.

BA31779,000022F -28-13JUL11-1/1

Analyse

Écrans de diagnostics

NOTE: Réponses de diagnostic possibles avec une brève explication.

GreenStar 2 Pro - Diagnostic Readings

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

View **RowSense** **(A)**

(B) Row Sensors Available: Yes

(C) RowSense Activation Available: Yes

(D) AutoTrac License: Yes

(E) Row Offset: 0 (in)

(F) Primary Steering Source: GPS

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

PC13824 —UN—28 JUN11

GreenStar - Diagnostic Readings

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

View **RowSense** **(A)**

(B) Row Sensors Available: Yes

(C) RowSense Activation Available: Yes

(D) AutoTrac License: SF2

(E) Row Offset: 0 (in)

(F) Primary Steering Source: ---

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

(H) Left Sensor Voltage: 0.5

(I) Right Sensor Voltage: 4.5

(J) Calibrate Sensor

(K) **CAL**

(L) Calibration Status: Calibrated

PC13823 —UN—27 JUN11

Relevés de diagnostic année modèle antérieure à 2012

Relevés de diagnostic année modèle 2012

- | | | | |
|----------------------------------|--------------------------------------|--------------------------|---------------------|
| A—Menu déroulant Vue | D—Licence AutoTrac | H—Tension capteur gauche | L—État du calibrage |
| B—Capteurs de rang disponibles | E—Décalage de rang | I—Tension capteur droit | |
| C—Activation RowSense disponible | F—Source de direction principale | J—Calibrer le capteur | |
| | G—Temps de repos de capteurs restant | K—Bouton CAL | |

Capteurs de rang disponibles:

- A — Oui
- B — Non

Activation du guidage sur rangs disponible:

- A — Oui (si l'activation AutoTrac RowSense GS3 est disponible)
- C — Non (si aucune activation AutoTrac RowSense GS3 n'est disponible)

Licence AutoTrac:

- A — Oui (SF1)
- B — Oui (SF2)
- C — Non

Décalage de rang:

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

Source de direction principale:

- A — Aucune

- B — GPS
- C — Capteurs de rang

Temps de repos capteurs restant:

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

Tension capteur gauche

- La tension au repos du capteur doit être inférieure à 2,5 volts.

Tension capteur droit

- La tension au repos du capteur doit être supérieure à 2,5 volts.

Calibrer le capteur

État du calibrage

- Calibré
- Non calibré

BA31779,00001F4 -28-21JUL11-1/1

Nettoyage des capteurs de rang

Nettoyage des capteurs de rang

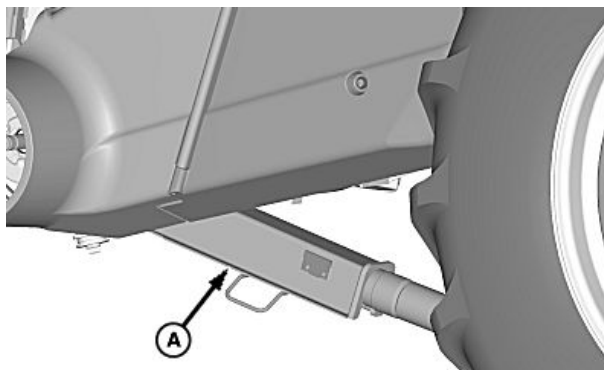
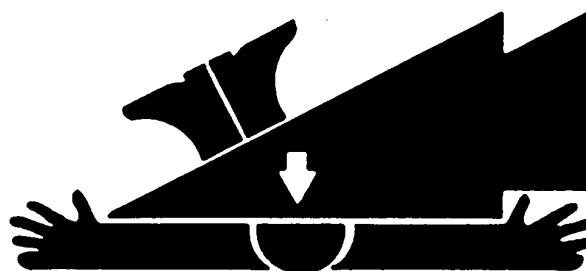
⚠ ATTENTION: ARRÊTER le moteur, serrer le frein de stationnement et retirer la clé de contact.

Relever l'outil frontal et abaisser la butée de sécurité (A) sur la tige du vérin hydraulique.

Il convient de vérifier quotidiennement les capteurs de rang pour voir s'il est nécessaire de les nettoyer. 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. Vérifier que les capteurs bougent librement, sans obstacle.

Une fois par an, vérifier qu'il n'y a pas d'usure excessive sur les bagues et arbres de capteur. Les remplacer selon le besoin.

A—Butée de sécurité



TS686 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

KR43067,00000B3 -28-11NOV08-1/1

Valeurs prescrites

Déclaration de conformité CE

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

La personne mentionnée ci-dessous déclare que

Produit: AutoTrac™ RowSense™

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:

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

Lieu de déclaration: Kaiserslautern, Allemagne

Date de la déclaration: 29 juillet 2011

Unité de production: John Deere Intelligent Solutions Group

Nom: Aaron Senneff

Titre: Engineering Manager, John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



BA31779,000024E -28-05AUG11-1/1

Index

	Page		Page
A		Capteurs de rang	
Activation.....	15-1	Alignement des tiges.....	20-2, 25-2
Activer Recherche de passage.....	40-3, 60-4	Calibrage.....	20-4
Alignement		Durée de blocage.....	10-1
Guidage sur rangs.....	20-2, 25-2	Étalonnage.....	25-1
Alignement des tiges		Nettoyage.....	80-1
Capteurs de rang.....	20-2, 25-2	Perte de rang.....	35-3
		Tensions.....	20-4, 25-1
B		Compatibilité.....	15-1
Bouton 2		Configuration	
Bouton de rappel.....	10-1	Bouton de rappel.....	10-1
Bouton 3		Passage rectiligne.....	35-2
Bouton de rappel.....	10-1	Configuration requise.....	15-1
Bouton de rappel		Courbes AB	
Bouton 2.....	10-1	Bouton Écartement de passage.....	45-2
Bouton 3.....	10-1	Bouton Enreg./Arrêt.....	45-2
Configuration.....	10-1	Bouton Nombre de segments.....	45-2
Mode d'entrée de rang.....	10-1	Bouton Nouv.....	45-2
Mode de guidage sur rangs.....	10-1	Bouton Pause.....	45-2
Bouton Définir A		Bouton Suppr.....	45-2
Passage rectiligne.....	35-2	Lat point A.....	45-2
Bouton Définir B		Lon point A.....	45-2
Passage rectiligne.....	35-2	Menu déroulant Courbe AB actuelle.....	45-2
Bouton Écartement de passage		Courbes adaptatives	
Courbes AB.....	45-2	Enregistrement manuel.....	40-2
Passage circulaire.....	50-2	Mode AutoTrac.....	40-2
Passage rectiligne.....	35-2	Mode documentation.....	40-2
Bouton Enreg./Arrêt		D	
Courbes AB.....	45-2	Décalages	
Bouton Nombre de segments		Guidage sur rangs.....	20-2, 25-2
Courbes AB.....	45-2	Dépannage	
Bouton Nouv		Écran de diagnostics.....	75-1
Courbes AB.....	45-2	Désactiver Recherche de passage.....	40-3, 60-4
Passage circulaire.....	50-2	Diagnostics.....	75-1
Passage rectiligne.....	35-2	Diviseurs de récolte.....	20-2, 25-2
Bouton Pause		Durée de blocage.....	10-1
Courbes AB.....	45-2	E	
Bouton Suppr		Écran Déf Pass 0	
Courbes AB.....	45-2	Passage rectiligne.....	35-2
Passage circulaire.....	50-2	Enregistrement manuel	
Passage rectiligne.....	35-2	Courbes adaptatives.....	40-2
C		Étalonnage	
Calibrage		Capteurs de rang.....	25-1
Capteurs de rang.....	20-4	État des capteurs activé/désactivé.....	10-1
Diagnostics.....	75-1	G	
Cap		GPS	
Passage rectiligne.....	35-2	Capteur de rang.....	30-1
Capteur de rang		Guidage sur rangs	
Bouton d'état.....	10-1	Alignement.....	20-2, 25-2
Fonctionnant avec GPS.....	30-1	Configuration du décalage.....	20-2, 25-2
Icône.....	30-1	Diagnostics.....	75-1
Installé.....	30-1		
Perte de signal.....	30-1		

Suite voir page suivante

	Page		Page
I		Bouton Écartement de passage.....	35-2
Icône		Bouton Nouv	35-2
Capteur de rang	30-1	Bouton Suppr	35-2
Installé		Cap	35-2
Capteur de rang	30-1	Lat point A.....	35-2
L		Lon point A.....	35-2
Lat point A		Menu déroulant Méthode	35-2
Courbes AB.....	45-2	Menu déroulant Passage 0 actuel	35-2
Passage circulaire.....	50-2	Perte de rang	35-3
Passage rectiligne.....	35-2	Perte de signal	
Lon point A		Capteur de rang	30-1
Courbes AB.....	45-2	Perte du signal des capteurs de rang	35-3
Passage circulaire.....	50-2	Poignée multifonctions	10-1
Passage rectiligne.....	35-2	R	
M		Rang au jugé	20-2, 25-2
Maintenance		Recherche de passage	
Nettoyage des capteurs de rang	80-1	Activer	40-3, 60-4
Menu déroulant Cercle actuel		Désactivation	40-3
Passage circulaire.....	50-2	Désactiver	60-4
Menu déroulant Courbe AB actuelle		S	
Courbes AB.....	45-2	SSU	10-1
Menu déroulant Méthode		T	
Passage circulaire.....	50-2	Tensions	
Passage rectiligne.....	35-2	Capteurs de rang	20-4, 25-1
Menu déroulant Passage 0 actuel		V	
Passage rectiligne.....	35-2	Valeur de décalage.....	15-1
Mise en marche du système.....	10-1	Virage en bout de parcelle.....	30-2
Mode AutoTrac			
Courbes adaptatives	40-2		
Mode d'entrée de rang			
Bouton de rappel.....	10-1		
Mode de guidage sur rangs			
Bouton de rappel.....	10-1		
Mode documentation			
Courbes adaptatives	40-2		
N			
Nettoyage			
Capteurs de rang	80-1		
P			
Passage circulaire			
Bouton Écartement de passage.....	50-2		
Bouton Nouv	50-2		
Bouton Suppr	50-2		
Lat point A.....	50-2		
Lon point A.....	50-2		
Menu déroulant Cercle actuel	50-2		
Menu déroulant Méthode	50-2		
Passage rectiligne			
Bouton Définir A.....	35-2		
Bouton Définir B.....	35-2		

Documentation d'entretien John Deere

Documentation technique

Il est possible de se procurer de la documentation technique auprès de John Deere. Cette documentation est disponible sur support papier ou électronique (CD-ROM, par exemple). Les commandes peuvent être adressées directement au concessionnaire John Deere. Il est également possible d'appeler le **1-800-522-7448** et de payer par carte de crédit ou d'aller à <http://www.JohnDeere.com> et d'utiliser le service en ligne. Tenir à disposition les informations suivantes: le numéro de modèle, le numéro de série et le nom du produit concerné.

La documentation suivante est disponible:

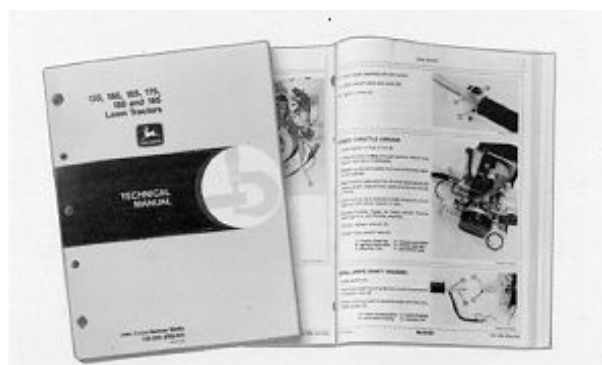
- **CATALOGUES PIÈCES.** Ils fournissent la liste des pièces détachées disponibles pour la machine, avec des vues éclatées permettant d'identifier facilement les pièces correctes. Ils sont également utiles pour les opérations de pose et dépose.
- **LIVRETS D'ENTRETIEN.** Ils contiennent les informations concernant la sécurité, le fonctionnement et l'entretien de la machine. Ces livrets ainsi que les autocollants de sécurité apposés sur la machine sont disponibles dans diverses langues.
- **CASSETTES VIDÉO.** Elles illustrent les principaux points concernant la sécurité, le fonctionnement et l'entretien. Ces cassettes vidéo sont disponibles dans différents formats et langues.
- **MANUELS TECHNIQUES.** Ils fournissent les informations concernant l'entretien de la machine. Celles-ci comprennent les spécifications, les illustrations se rapportant aux procédures de pose et de dépose, les schémas hydrauliques et de câblage. Pour certains produits, les manuels techniques décrivant la réparation et le diagnostic sont disponibles séparément. Il en est de même pour les manuels techniques composant dans lesquels sont traités des composants tels que les moteurs.
- **MANUELS "NOTIONS TECHNIQUES DE BASE".** Ils contiennent des informations de base qui ne sont pas spécifiques au fabricant:
 - Les séries "Agriculture de Base" couvrent les technologies utilisées dans l'agriculture et l'élevage. Des sujets tels que les ordinateurs, l'internet et l'agriculture de précision y sont traités.
 - Les séries "Gestion d'Entreprises Agricoles" passent en revue les problèmes "concrets" et proposent des solutions pratiques dans les domaines aussi variés que le marketing, le financement, le choix et la compatibilité des équipements.
 - Les manuels "Notions techniques de base" décrivent les méthodes de remise en état et d'entretien du matériel agricole.
 - Les manuels "Notions d'utilisation des machines" indiquent les possibilités offertes par la machine et les réglages à effectuer, ainsi que les méthodes



TS189 —UN—17JAN89



TS191 —UN—02DEC88



TS224 —UN—17JAN89



TS1663 —UN—10OCT97

permettant d'améliorer les performances et d'éliminer les tâches inutiles dans les champs. DX,SERVLIT -28-31JUL03-1/1

John Deere vous aide à faire votre travail

John Deere est toujours là où il le faut

LA SATISFACTION DE NOTRE CLIENTÈLE est une de nos préoccupations principales.

Nos concessionnaires s'efforcent d'offrir un service après-vente rapide et efficace et de fournir les pièces dans les meilleurs délais:

—Nous disposons d'un stock de pièces de rechange important pour que les machines soient toujours en état de fonctionner.

—Nos mécaniciens suivent régulièrement des stages et nous disposons des outils de réparation et de diagnostic pour l'entretien des machines.



TS201 — UN — 23AUG88

QUE FAIRE EN CAS DE PROBLÈME

Personne n'est plus qualifié que le concessionnaire pour résoudre dans les plus brefs délais toutes les difficultés qui pourraient se présenter sur la machine.

1. Réunir les informations suivantes:

—Modèle de la machine et numéro de série

—Date d'achat

—Nature du problème

2. Exposer le problème au service après-vente du concessionnaire.

3. Si cela ne donne rien, prendre contact avec le directeur de la concession pour demander son assistance.

4. En cas de problèmes répétés que le concessionnaire ne peut résoudre, lui demander de s'adresser à John Deere pour l'aider à résoudre le problème. Ou contacter le centre d'assistance clients Ag au 1-866-99DEERE (866-993-3373) ou envoyer un courrier électronique à www.deere.com/en_US/ag/contactus/.

DX,IBC,2 -28-01MAR06-1/1

