

AutoTrac RowSense



KASUTUSJUHEND AutoTrac RowSense

OMPFP21080 VÄLJAANNE F2 (ESTONIAN)

John Deere Ag Management Solutions
(See teatmik asendab OMPFP11679)
PRINTED IN U.S.A.



Sissejuhatus

Eessõna

LUGEGE KÄESOLEV KASUTUSJUHEND

tähelepanelikult läbi, et õppida süsteemi õigesti kasutama. Muidu võite ennast vigastada või põhjustada masina kahjustuse. See kasutusjuhend ning ohutusmärgid teie masinal võivad olla saadaval ka muudes keeltes. (Nende tellimiseks pöörduge John Deere'i esindaja poole.)

SEDA KASUTUSJUHENDIT TULEB lugeda teie süsteemi lahutamatuks osaks ning see peab olema süsteemiga kaasas, kui te selle edasi müüte.

MÕÕDUD on selles juhendis antud nii meetermõõdustikus kui ka USA-s kasutusel olevas mõõdustikus. Kasutage ainult sobivaid varuosi ja kinnitusdetalle. Meeter- ja tollmõõdustikus kinnitusdetailid võivad vajada erinevaid meeter- või tollmõõdustikus mutrivõtmeid.

PAREM JA VASAK külg lähtuvad masina edasiliikumise suunast.

GARANTII on osa John Deere'i klienditoest neile, kes kasutavad ja hooldavad masinat selles juhendis esitatud nõuete järgi. GreenStari tarkvara garantiitingimused on märgitud garantiitunnistusel, mille annab volitatud esindaja.

See garantii kindlustab, et John Deere toetab oma tooteid defektide ilmnemisel garantiiperioodi jooksul. Mõningatel juhtudel pakub John Deere ka täiendusi põllul, tihti kliendi jaoks tasuta ja seda isegi siis, kui toote garantiiperiood on lõppenud. Kui süsteemi on kasutatud valesti või seda on jõudluse muutmiseks tehase tehnilistes andmetes esitatud väärtusi ületades muudetud, kaotab garantii kehtivuse ja võidakse keelata modifikatsioonide lisamine.

KR43067.00000A2 -21-10NOV08-1/1

Sisukord

Lehekülg

Lehekülg

Ohutus

Tundke hoiatusmäärke	5-1
Tundke hoiatusõnu	5-1
Järgige ohutusjuhiseid	5-1
Hooldage ohutult	5-2
Käsitsege elektroonilisi komponente ja krosnsteine ohutult	5-2
Kasutage navigeerimissüsteemi turvaliselt	5-3
Kasutage turvavööd õigesti	5-3
Hoidke heedritest eemale	5-3
Lugege roolimisabi juhendit	5-3

Taastusnupp

Jätkamisnupu seadistamine	10-1
---------------------------------	------

AutoTrac RowSense

Ülevaade	15-1
----------------	------

2012. mudeliaasta ja uuemate masinate süsteemi seadistamine ja kalibreerimine

Süsteemi AutoTrac RowSense seadistamine	20-1
Reajuhiku nihke seadistamine	20-1
Reasisestuse seadistamine	20-2
Reaadurite kaliibrimine	20-3

2011. mudeliaasta ja vanemate masinate süsteemi seadistamine ja kalibreerimine

Süsteemi AutoTrac RowSense seadistamine	25-1
Reaadurite kalibreerimine	25-1
Reajuhiku nihke seadistamine	25-2

Süsteemi lubamine

Ekraanid ja märgutuled	30-1
Reaadurite rakendamine	30-2

2600 ja 2630 ekraanid – sirge rada

Sirge rada	35-1
------------------	------

2600 ja 2630 ekraanid – kohanduvad kurvid

Kohanduvad kurvid	40-1
Kohanduvate kurvide seadistamine	40-2
Realeidja	40-3

2600 ja 2630 ekraanid – AB-köverad

AB-köverad	45-1
------------------	------

2600 ja 2630 ekraanid – ringikujuline rada

Ringikujulise raja seadistamine	50-1
---------------------------------------	------

GS3 CommandCenter – sirge rada

Tööpõhimõte	55-1
Uue sirge raja loomine	55-1
Meetodid A + B, A + Auto B ja A + Suund	55-2

GS3 CommandCenter – kohanduvad kõverad

Tööpõhimõte	60-1
Navigeerimisskeemid	60-1
Uue kohanduvate kurvidega raja loomine	60-2
Sirge teeosa või ümber takistuste navigeerimise salvestamine	60-4
Realeidja	60-4

GS3 CommandCenter – AB-köverad

Tööpõhimõte	65-1
Uue AB-köveraga raja loomine	65-1
Sirge teeosa või ümber takistuste navigeerimise salvestamine	65-2

GS3 CommandCenter – ringikujuline rada

Tööpõhimõte	70-1
Uue ringiraja loomine	70-1
Ringjoonel sõitmise meetod	70-1
Laiuse/pikkuse meetod	70-1

Diagnostika

Diagnostikakuvad	75-1
------------------------	------

Reaadurite puhastamine

Reaadurite puhastamine	80-1
------------------------------	------

Tehnilised andmed

EÜ vastavusdeklaratsioon	85-1
--------------------------------	------

Algupärane juhend. Selles kasutusjuhendis sisalduv kogu informatsioon, joonised ja tehnilised andmed põhinevad väljaandmise hetke kõige värskemal informatsioonil. Muudatuste tegemiseks jäetakse endale õigus neist eelnevalt teatamata.

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

Ohutus

Tundke hoiatusmärke

See märk hoiatab ohust. Nähes seda märki oma masinal või käesolevas juhendis, olge tähelepanelik võimaliku vigastusohu suhtes.

Järgige soovitatud ettevaatusabinõusid ja turvalisi töövõtteid.



T81388 —UN—28JUN13

DX,ALERT -21-29SEP98-1/1

Tundke hoiatussõnu

Hoiatusmärki täiendatakse sõnadega OHT, HOIATUS või ETTEVAATUST. OHT tähistab kõige kõrgema ohuastmega kohti või piirkondi.

Hoiatusmärgid OHT või HOIATUS asuvad spetsiifiliste ohukohtade läheduses. Hoiatusmärgid ETTEVAATUST sisaldavad üldisi ettevaatusabinõusid. ETTEVAATUST osutab ohutusjuhiste ka käesolevas juhendis.



TS187 —21—30SEP88

DX,SIGNAL -21-03MAR93-1/1

Järgige ohutusjuhiseid

Lugege hoolikalt kõiki käesolevas juhendis sisalduvaid ohutusjuhiseid, samuti kõiki masinal olevaid hoiatussilti. Hoidke hoiatussildid heas seisukorras. Asendage puuduvad või kahjustatud sildid. Jälgige, et uued koostud ja varuosad oleksid varustatud kehtivate hoiatussiltidega. Varuhoiatussilti saab John Deere esindajalt.

Teistelt tarnijatelt saadud varuosade ja komponentide kohta võib olla täiendavat ohutusinformatsiooni, mida ei ole antud kasutusjuhendis välja toodud.

Tutvuge masina käsitlemisega ja selle juhtimisseadistega kasutamisega. Ärge lubage kellelgi ilma instrueerimiseta töötada.

Hoidke masin töökorras. Lubamatud muudatused masina juures võivad kahjustada selle tööd ja/või ohutust ning mõjutada masina kasutust.



Kui selle juhendi mõni osa ei ole Teile arusaadav ja Te vajate abi, pöörduge John Deere esindaja poole.

TS201 —UN—15APR13

DX,READ -21-16JUN09-1/1

Hooldage ohutult

Enne töö alustamist tutvuge vastava hooldusprotseduuriga. Hoidke töökoht puhas ja kuiv.

Kunagi ei tohi määrada, hooldada ega reguleerida liikuvat masinat. Hoidke käed, jalad ja riided liikuvatest ajamiosadest eemal. Rõhu langetamiseks lülitage kogu toide välja ja käituge juhtimisseadiseid. Langetage töömasin maapinnale. Jätke mootor seisma. Eemaldage pealüliti võti. Laske masinal jahtuda.

Toestage kindlalt kõik masinaosad, mis hoolduseks üles tuleb tõsta.

Hoidke kõik osad heas seisukorras ja nõuetekohaselt paigaldatuna. Kõrvaldage kahjustused kohe. Asendage kulunud või purunenud osad. Eemaldage määrde, õli või prahi kogumid.

Liikurmasinatel ühendage enne elektrisüsteemide reguleerimist või masina keevitamist lahti aku massijuhe (-).

Haakeriistadel katkestage enne elektrisüsteemi komponentide hooldamist või masina keevitamist elektriline ühendus traktoriga.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -21-17FEB99-1/1

Käsitsege elektroonilisi komponente ja krosnsteine ohutult

Seadmetele kinnitatavate elektrooniliste komponentide paigaldamise ajal kukkumine võib põhjustada tõsiseid vigastusi. Kasutage kinnituskohale kergesti ligipääsemiseks redelit või platvormi. Kasutage tugevat ja turvalist jalgealust ning käepidemeid. Ärge paigaldage ega eemaldage komponente märgades või jäistes tingimustes.

RTK baasjaama paigaldamiseks või hooldamiseks tornis või mõnes muus kõrges kohas kasutage litsenseeritud ronijat.

Seadmel kasutatava GPS vastuvõtja antenni paigaldamiseks või hooldamiseks kasutage õigeid tõstetehnikaid ning kasutage sobivaid kaitsevahendeid. Antenn on raske ja seda on ebamugav käsitseda. Kui



kinnituskohata ei pääse maapinnalt või hooldusplatvormilt, läheb vaja kahte inimest.

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -21-24AUG10-1/1

Kasutage navigeerimissüsteemi turvaliselt

Ärge kasutage navigeerimissüsteeme sõiduteedel. Enne sõiduteele sõitmist tuleb navigeerimissüsteemid alati välja lülitada (keelata). Ärge üritage lülitada navigeerimissüsteemi sisse (aktiveerida) sõiduteel transportimise ajal.

Navigeerimissüsteem on mõeldud operaatorile abiks masinate efektiivsemal juhtimisel põllul. Masina teekonna eest vastutab alati juht.

Navigeerimissüsteemid on rakendused, mis automatiseerivad sõiduki roolimist. Sealhulgas, kuid mitte ainult AutoTrac, iGuide, iTEC Pro, ATU ja RowSense.

Juhi ja kõrvalseisjate vigastuste vältimiseks:

- Kunagi ei tohi minna liikuvale sõidukile ega sellelt maha tulla.
- Kontrollige, kas masin, tööseadis ja navigeerimissüsteem on õigesti seadistatud. Kontrollige, kas iTEC Pro kasutades on piirid täpselt määratletud.
- Olge valvas ning jälgige ümbrust.
- Kui on vaja vältida ohte põllul, kõrvalisi isikuid, seadmeid või muid takistusi, võtke juhtimine üle.
- Lõpetage masina kasutamine, kui halb nähtavus raskendab masina kasutamist või teel asuvate inimeste ja takistuste märkamist.
- Arvestage sõiduki kiiruse valikul põllutingimusi, nähtavust ja sõiduki konfiguratsiooni.

JS56696,0000970 -21-10MAY11-1/1

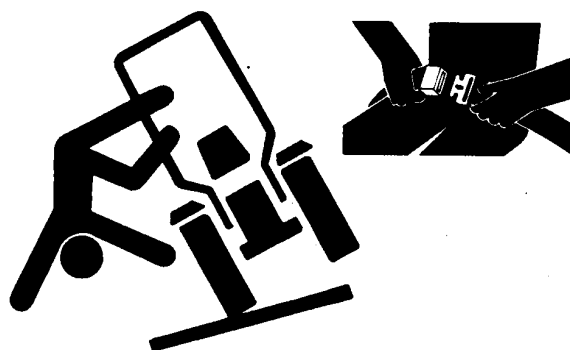
Kasutage turvavööd õigesti

Kaitsetarindi või kabiiniga masinaga töötamisel kasutage turvavööd, et vähendada vigastusohu õnnetusjuhtumi (näiteks masina ümbermineku) korral.

Kaitsetarindi või kabiinita masinaga töötamisel ärge turvavööd kasutage.

Kui kinnitusosad, vööluuk, vöö või inertstõkesti on vigastatud, vahetage kogu turvavöö välja.

Kontrollige turvavööd ja selle kinnituselemente vähemalt kord aastas. Pöörake tähelepanu lõdvenenud kinnituspoltidele ja vöö vigastustele, nagu sisselõiked, narmendus, ülemäärane või ebaloormulik kulumine, värvuse muutus või hõõrdunud kohad. Vahetuse korral



TS205 —UN—23AUG88

kasutage üksnes Teie masina jaoks ette nähtud osi. Pöörduge John Deere esindaja poole.

DX,ROPS1 -21-07JUL99-1/1

Hoidke heeditest eemale

Lõikeaparaati, tigu, hasplit ja söötevaltse ei saa nende funktsiooni tõttu täielikult kinni katta. Hoidke nendest liikuvatest elementidest töö ajal eemale. Enne masina hooldamist või ummistuse kõrvaldamist lahutage alati peasidur, seisake mootor ja eemaldage pealüliti võti.



ES118704 —UN—21MAR95

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

Lugege roolimisabi juhendit

Enne funktsiooni Parallel Tracking või AutoTrac kasutamist lugege roolimisabi juhend korralikult läbi, et mõista kõiki komponente ja toiminguid, mis on vajalikud ohutu ja õige töö tagamiseks.

Roolimisabi juhend kehtib Parallel Tracking ja AutoTrac roolimisabisüsteemide rakendustele.

OUC6050,0000F2C -21-03APR08-1/1

Taastusnupp

Jätkamisnupu seadistamine

Mitmeotstarbelisel hooval paiknevaid aktiveerimisnuppe 2 ja 3 saab selle süsteemi korral automaatselt kasutada heedri langetamise ja süsteemi AutoTrac jätkamisnuppuks, kui süsteemiga AutoTrac varustatud kombain on ühendatud maisiheedriga, millel on süsteem RowSense. 2012. aasta mudelite ja uuemate kombainide korral võib automaatsnuppu kasutada AutoTraci rakendamiseks; reaandurid aktiveeruvad siis, kui vili läheb tundlate vastu. (Üksikasjalikuma lisateabe saamiseks lugege peatüki Süsteemi lubamine jaotist Reasisestuse seadistamine.)



Kombaini jätkamisnupp

PC13860—UN—13JUL11

BA31779,00001F5 -21-08NOV11-1/1

AutoTrac RowSense

Ülevaade

Süsteem AutoTrac RowSense koosneb järgmistest komponentidest.

- Integreeritud süsteem AutoTrac, mis on kombaini installitud ja aktiveeritud ning millel on tarkvarauuendus AutoTrac RowSense, mis on programmeeritud juhtimissüsteemi seadmesse (SSU); AutoTrac SF1 või aktiveeritud SF2.
 - 50- ja 60-seeria kombainide korral tuleb installida Bridge Controlleri / Gateway tarkvarauuendus.
 - 2008. aasta S-, W- ja T-seeria mudelitele ning 2009. aasta C-seeria kombainidele tuleb installida LYNX-i siin, et need ühilduks süsteemiga AutoTrac RowSense.
- Kombaini installitud ja aktiveeritud integreeritud AutoTrac, millel on tarkvarauuendus AutoTrac RowSense, mis on programmeeritud juhtimissüsteemi seadmesse (SSU); AutoTrac SF1 või aktiveeritud SF2.
- 2012. aasta mudelitel ja uuematel kombainidel peab olema ekraan GS3 2630 või GreenStar™ 3 CommandCenter.
- 2011. aasta mudelitel ja vanematel kombainidel peab olema ekraan GS2 2600 või GS3 2630.
- Ekraani GS3 või GS3 CommandCenter jaoks aktiveeritud süsteem AutoTrac RowSense GS3.

- Ekraani GreenStar 2 jaoks aktiveeritud süsteem AutoTrac RowSense SF1 või SF2.
- Vastuvõtja StarFire, millel on aktiveeritud SF1, SF2 või RTK.
- Üks paar reaandureid, mis on paigaldatud sobivale maisiheedrile.

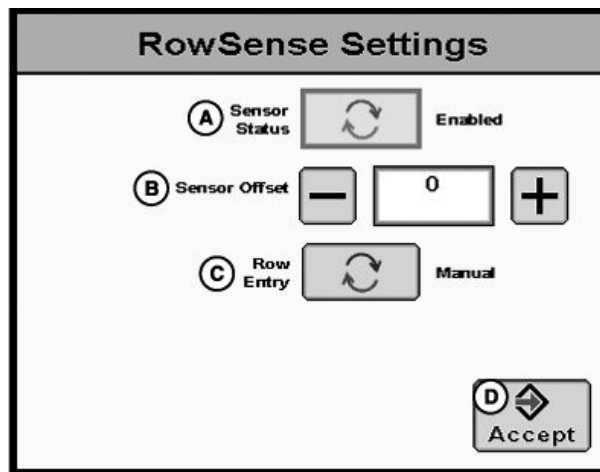
AutoTrac RowSense töötab kõigi olemasolevate seiresüsteemidega ja enamiku standardsete koristussüsteemidega. AutoTrac töötab järgmistes režiimides. Kohanduvad kurvid, AB-kõverad, ringikujuline rada ja sirge rada. AutoTrac RowSense täiendab ekraani GS2, GS3 ja GS3 CommandCenter integreeritud süsteemi AutoTrac maisiteo ajal. Reale paigaldatud andurid tuvastavad rea asukoha maisivarte abil. Reaanduritelt saadud signaalid ühendatakse süsteemi AutoTrac olemasolevate signaalidega, tänu millele püsib kombain õiges reas. Harilik GPS-juhtimine rakendub juhul, kui reaandurid ei edastada signaali (näiteks veest läbisõidu korral). Enamik teisi süsteemi AutoTrac funktsioone jääb samaks. Reaandurid on lihtsalt lisaviis asukoha määramiseks kombaini juhtimisel. Kõik seirerežiimid toimivad samal viisil kui GPS-põhise süsteemi AutoTrac korral.

BA31779.00001F6 -21-08NOV11-1/1

Süsteemi AutoTrac RowSense seadistamine

MÄRKUS: Enne toote kasutamist tuleb süsteemi AutoTrac seadistamiseks sooritada kindlasti järgmised lisatoimingud.

1. Ekraanil GS3 avage MENÜÜ >> vajutage nuppu GREENSTAR 3 >> vajutage klahvi NAVIGEERI >> valige vahekaart NAVIGATSIOONISÄTTED >> vajutage muutmisnuppu ROWSENSE'I SÄTTED.
2. Reajuhiku andurite lubamiseks kasutage lülitisnuppu.
3. Veenduge, et anduri nihke väärtus oleks õige (0 on vaikeväärtus).
4. Reasisestusrežiimi valimiseks kasutage lülitisnuppu.
5. Süsteemi RowSense sätetest väljumiseks valige nupp Nõustu.



Kalibreerimise seadistamine

A—Anduri olek
B—Anduri nihe (–50 kuni 50)
C—Reasisestuse meetod
D—Nõustu

BA31779,000020C -21-17OCT11-1/2

Ikoon AutoTrac RowSense paikneb järgmistes asukohtades.

- GS3 2630 – navigatsioonikuva vahekaardil VAADE.
- GreenStar™ 3 CommandCenter – tööaknas.

PC10040 —UN—04FEB08



BA31779,000020C -21-17OCT11-2/2

Reajuhiku nihke seadistamine

Nihke saab reas navigeerimisele lisada, et muuta maisiheedrisse sisenevate varte joondust.

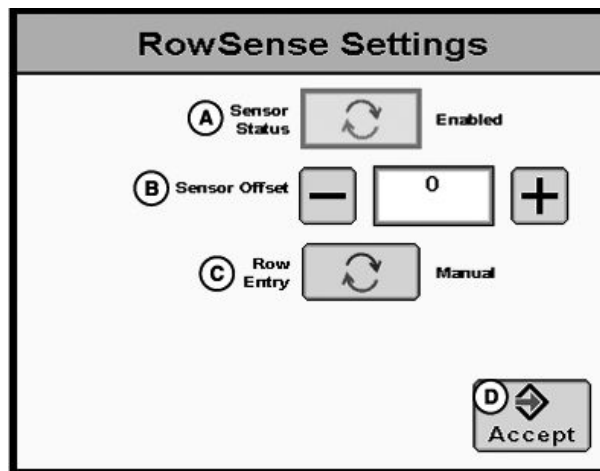
Joonduse vahetamine võib olla vajalik järgmistel juhtudel.

- Külvatud oletatav rida on maisiheeli keskel ja heeder on read segi paisanud. Nihet võib rakendada "vahe jagamiseks", nii et read oleksid endiselt kaldus, kuid mitte nii palju kui nihke puudumise korral.
- Reaanduritega põllujaotid ei ole reaga joondatud. Nihet võib rakendada vale joonduse korvamiseks, kuni andurid on võimalik ära parandada.

0-st väiksema nihkeväärtuse määramise korral võib kombain kalduda sõidu ajal natuke vasakule; 0-st suurema nihkeväärtuse määramise korral jällegi veidi paremale. Vaikeväärtus on 0 ja seda saab muuta vahemikus –50 kuni 50.

1. Ekraanil GS3 avage MENÜÜ >> vajutage nuppu GREENSTAR 3 >> vajutage klahvi NAVIGEERI >> valige vahekaart NAVIGATSIOONISÄTTED >> vajutage muutmisnuppu ROWSENSE'I SÄTTED.

Ekraanil GS3 CommandCenter avage MENÜÜ >> vajutage nuppu GREENSTAR 3 >> vajutage klahvi SÄTTED >> vajutage nuppu ROWSENSE'I SÄTTED.



A—Anduri olek
B—Anduri nihe (–50 kuni 50)
C—Reasisestuse meetod
D—Nõustu

2. Sisestage reajuhiku nihe (–50 kuni 50). Vaikeväärtus on 0.
3. Süsteemi RowSense sätetest väljumiseks valige nupp Nõustu.

BA31779,000020D -21-08NOV11-1/1

Reasisestuse seadistamine

1. Ekraanil GS3 avage MENÜÜ >> vajutage nuppu GREENSTAR 3 >> vajutage klahvi NAVIGEERI >> valige vahekaart NAVIGATSIOONISÄTTED >> vajutage muutmisnuppu ROWSENSE'I SÄTTED.

Ekraanil GS3 CommandCenter avage MENÜÜ >> vajutage nuppu GREENSTAR 3 >> vajutage klahvi SÄTTED >> vajutage nuppu ROWSENSE'I SÄTTED.

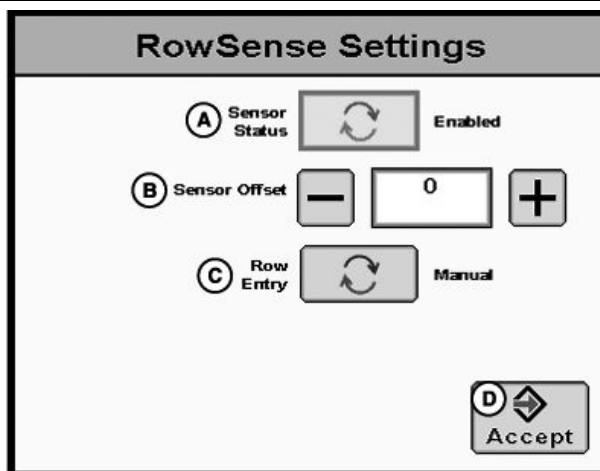
2. Reasisestusrežiimi valimiseks kasutage lülitusnuppu.
3. Süsteemi RowSense sätetest väljumiseks valige nupp Nõustu.

Käitsi seadistamine

1. Sõitke kombainiga ritta.
2. Heedri langetamiseks vajutage jätkamisnuppu esimest korda.
3. Navigeerimise ja reaandurite aktiveerimiseks vajutage jätkamisnuppu teist korda.

GPS

1. Sõitke kombainiga ritta.
2. Navigeerimise ja reaandurite aktiveerimiseks vajutage jätkamisnuppu esimest korda.
3. Reaandurite aktiveerimiseks vajutage jätkamisnuppu teist korda.



A—Anduri olek

B—Anduri nihe (–50 kuni 50)

C—Reasisestus

D—Nõustu

MÄRKUS: Süsteem AutoTrac rakendub automaatnupu vajutamisel. Reaandurid rakenduvad vilja kokkupuutel tundlatega.

PC13820—UN—14JUN11

BA31779,000020E -21-08NOV11-1/1

Reaandurite kalibrimine

See toiming sooritatakse süsteemi paigaldamisel või pärast süsteemi parandamist. Reaandurid tuleb paigaldada ja asetada vastu puhkeasendi piirikuid.

1. Kalibrimiseks ettevalmistamine

Veenduge, et vedrud hoiaksid reaandureid puhkeasendis. Tõstke heeder üles, et reaandurid ei puutuks maapinnaga kokku. Kombain ei tohi samal ajal liikuda.

2. Avage MENÜÜ >> vajutage nuppu GREENSTAR 3 >> vajutage klahvi DIAGNOSTIKA >> valige rippmenüüst suvand RowSense.

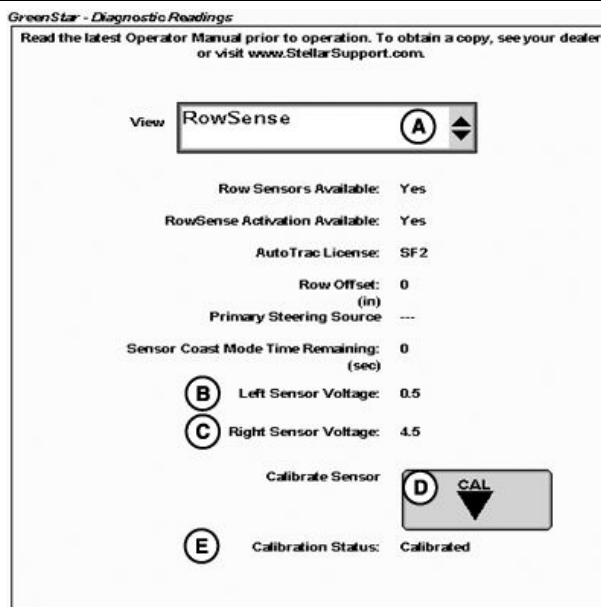
3. Kalibreerige anduri puhkeasendi pinged.

Anduri puhkeasendi pingete salvestamiseks süsteemi juhtseadme mällu vajutage kalibrimisnuppu.

MÄRKUS: Andurid peavad kalibrimisnupu nägemiseks olema lubatud.

MÄRKUS: Ekraanil GS3 2630 ja GreenStar™ 3 CommandCenter kuvatakse vasak- ja parempoolse anduri pinged. Parempoolse anduri puhkeasendi pinge peab olema suurem kui 2,5 volti. Vasakpoolse anduri puhkeasendi pinge peab olema väiksem kui 2,5 volti.

4. Kalibrimise lõpp, väljuge süsteemi RowSense diagnostikanäitude kuvalt.



Kalibrimise seadistamine

- A—Vaate rippmenüü
B—Vasakpoolse anduri pinge
C—Parempoolse anduri pinge
D—Kalibrimisnupp
E—Kalibrimise olek

PC13818—UN—17OCT11

BA31779,000020F -21-08NOV11-1/1

Süsteemi AutoTrac RowSense seadistamine

MÄRKUS: Enne toote kasutamist tuleb süsteemi AutoTrac seadistamiseks sooritada kindlasti järgmised lisatoimingud.

- GS2 ekraanil valige Algupärane GreenStari ekraan >> SEADISTUS >> AUTOTRAC
- Valige üksuste Reajuhiku valik on paigaldatud ja Reajuhiku suvand lubatud kõrval JAH.
- Kalibreerige reajuhiku andurid.
- Veenduge, et reajuhiku nihke väärtus on õige (100 on vaikeväärtus).

A—Juhtimistundlikkus (50–200)

B—AutoTraci kalibreerimine

C—Reajuhiku lisavalik on paigaldatud

D—Reajuhiku anduri kalibreerimine

E—Reajuhiku nihe (50–150)

F—Vaba

G—Tagasi

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
1	PAGE			F
2	SETUP			G
3	INFO			
4	RUN	SETUP	Setup	

Kalibreerimise seadistamine

KR43067,00000FA -21-13NOV08-1/1

PC10466—UN—27APR08

Reaandurite kalibreerimine

See toiming sooritatakse süsteemi paigaldamisel või pärast süsteemi parandamist. Reaandurid tuleb paigaldada ja asetada vastu puhkeasendi piirikuid.

- Kalibreerimiseks ettevalmistamine

Veenduge, et reaandurid on paigaldatud ja vedrud hoiavad neid jõudeasendis. Tõstke heeder üles ja veenduge, et reaandurid ei puuduta maapinda. Kombain ei tohi samal ajal liikuda.

A—Juhtimistundlikkus (50–200)

B—AutoTraci kalibreerimine

C—Reajuhiku lisavalik on paigaldatud

D—Reajuhiku anduri kalibreerimine

E—Reajuhiku nihe (50–150)

F—Vaba

G—Tagasi

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
1	PAGE			F
2	SETUP			G
3	INFO			
4	RUN	SETUP	Setup	

AutoTraci seadistus

KR43067,0000123 -21-17NOV08-1/2

Jätkub järgmisel leheküljel

PC10466—UN—27APR08

- Vajutage algupärasel GreenStari ekraanil nuppu SEADISTUS. Vajutage AutoTraci näidatud tähennuppu.

- Kalibreerige anduri jõudeasendi pinged.

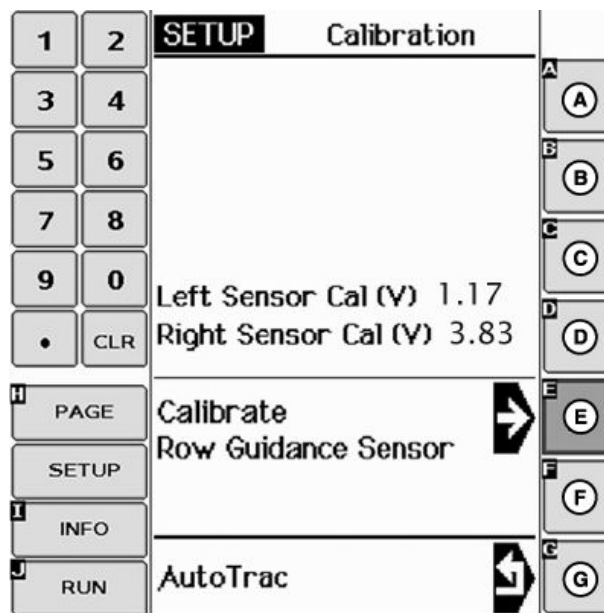
Vajutage reajuhiku anduri kalibreerimisnuppu (E), et salvestada anduri jõudeasendi pinged SSU mälli.

MÄRKUS: GSD ekraan näitab nüüd vasaku ja parema anduri pingeid. Parempoolse anduri puhkeasendi pinge peab olema suurem kui 2,5 volti. Vasakpoolse anduri puhkeasendi pinge peab olema väiksem kui 2,5 volti.

- Kalibreerimise lõpp, väljuge reaanduri kalibreerimise režiimist.

A—Vaba
B—Vaba
C—Vasaku anduri kalibreerimine (V): 1,17
D—Parema anduri kalibreerimine (V): 3,83

E—Reajuhiku anduri kalibreerimine
F—Vaba
G—Tagasi



Kalibreerimise seadistamine

KR43067,0000123 -21-17NOV08-2/2

PC10467 —UN—03MAR08

Reajuhiku nihke seadistamine

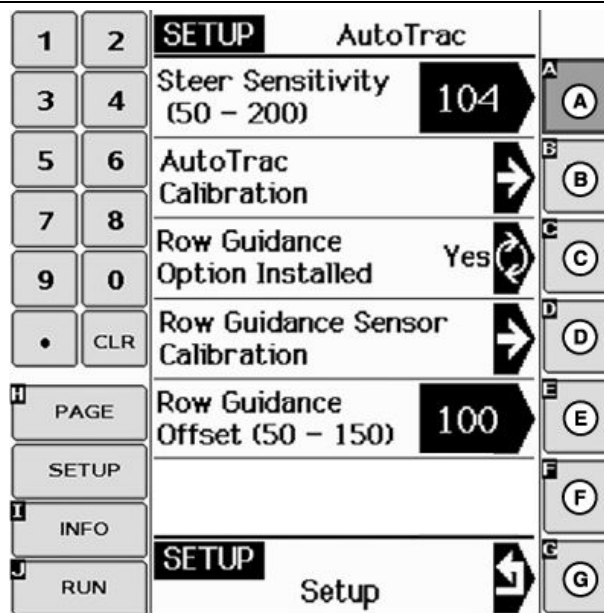
Nihke saab reas navigeerimisele lisada, et muuta maisiheedrisse sisenevate varte joondust.

Joonduse vahetamine võib olla vajalik järgmistel juhtudel.

- Külvatud oletatav rida on maisiheedri keskel ja heeder on read segi paisanud. Nihet võib rakendada "vahe jagamiseks", nii et read oleksid endiselt kaldus, kuid mitte nii palju kui nihke puudumise korral.
- Reaanduritega põllujaotid ei ole reaga joondatud. Kuni andurite füüsilise joondamiseni võite vale joonduse korrigeerimiseks rakendada nihet.

100-st väiksema nihkeväärtuse määramise korral võib kombain kalduda sõidu ajal natuke vasakule; 100-st suurema nihkeväärtuse määramise korral jällegi veidi paremale. Vaikeväärtus on 100 ja seda saab muuta vahemikus 50 kuni 150.

- Vajutage algupärasel GREENSTARI ekraanil nuppu SEADISTUS. Vajutage AutoTraci näidatud tähennuppu.
- Sisestage reajuhiku nihe (50-150). Vaikeväärtus on 100.
- Seadistuse lõpp.



Reajuhiku nihke seadistamine

A—Juhtimistundlikkus (50–200)
B—AutoTraci kalibreerimine
C—Reajuhiku lisavalik on paigaldatud
D—Reajuhiku anduri kalibreerimine

E—Reajuhiku nihe (50–150)
F—Vaba
G—Tagasi

KR43067,00000D6 -21-12NOV08-1/1

PC10466 —UN—27APR08

Süsteemi lubamine

Ekraanid ja märgutuled

Süsteemi AutoTrac RowSense kasutamisel näete ekraanil järgmisi ikoone. Ekraani GS3 2630 korral ilmub ikoon NAVIGATSIOONIKUVA vahekaardil olevale kaardile, mis näitab, et reaandurid on saadaval (nupp ANDURI OLEK peab olema lubatud). Ekraani GreenStar™ 3 CommandCenter korral ilmub ikoon tööaknasse. Iga ikoon näitab, mis kombainiga hetkel toimub.

Valge ikoon muutub värviliseks (roheliseks) ja animeerituks, kui reaandurid juhivad sõidukit.

PC10042C —UN—04FEB08



Süsteem on installitud (hall taust)

PC10042 —UN—04FEB08



Süsteem on aktiivne, töötamisel tuginetakse nii reaandurile kui ka GPS-ile (roheline taust)

PC10042A —UN—04FEB08



GPS-i signaal on kadunud, töötamisel tuginetakse ainult reaanduri andmetele (kollane taust)

PC10042B —UN—04FEB08



Reaanduri signaal on kadunud, töötamisel tuginetakse ainult GPS-ile (oranž taust)

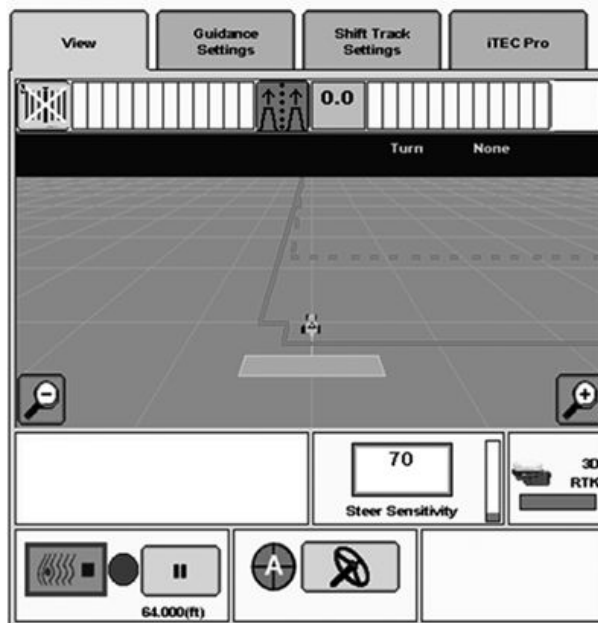
BA31779,0000224 -21-08JUL11-1/1

Reaandurite rakendamine

Reaandurid juhivad kombaini, kui neil õnnestub rea asukoht tuvastada. Ioon AutoTrac RowSense muutub roheliseks ja näitab liikumist, andes juhile märku, et reaandurid juhivad kombaini.

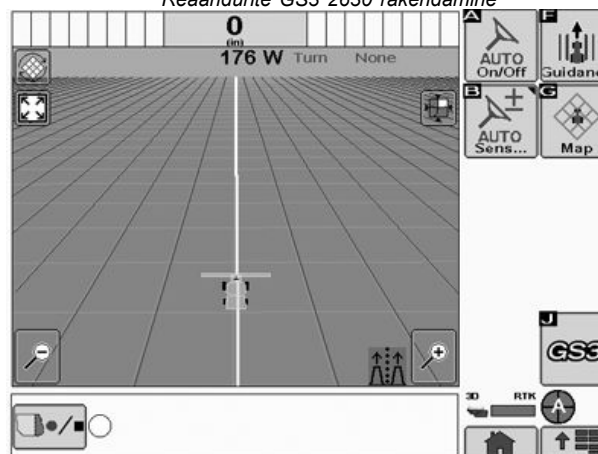
Pärast algusraja (punktist A punkti B või algse salvestatud kurvilise raja) määramist saab jätkamisnuppu vajutada, kui kombain on pooles rajavahes ja ridade suhtes vajaliku nurga all. Reaandurid juhivad kombaini nii pea, kui kokkupuude tuvastatakse.

Põlluotsal pööramine Põlluotsal pööramine käib samamoodi nagu GPS-i põhise süsteemi AutoTrac korral. Juht joondub soovitud rajaga. Jätkamisnupu vajutamisel juhib süsteem AutoTrac sõiduki navigatsioonirajale. Reaandurid tuvastavad seejärel rea asukoha ja järgivad seda. Kohanduvate kurvide, ringikujulise raja ja AB-kõverate joone pikendamise funktsiooniga saab külgnevaid raja projektsioone pikendada ka põlluotstele.



PC15049 —UN—22MAY12

Reaandurite GS3 2630 rakendamine



PC13877 —UN—18JUL11

Reaandurite GS3 CommandCenter rakendamine

BA31779,0000470 -21-22MAY12-1/1

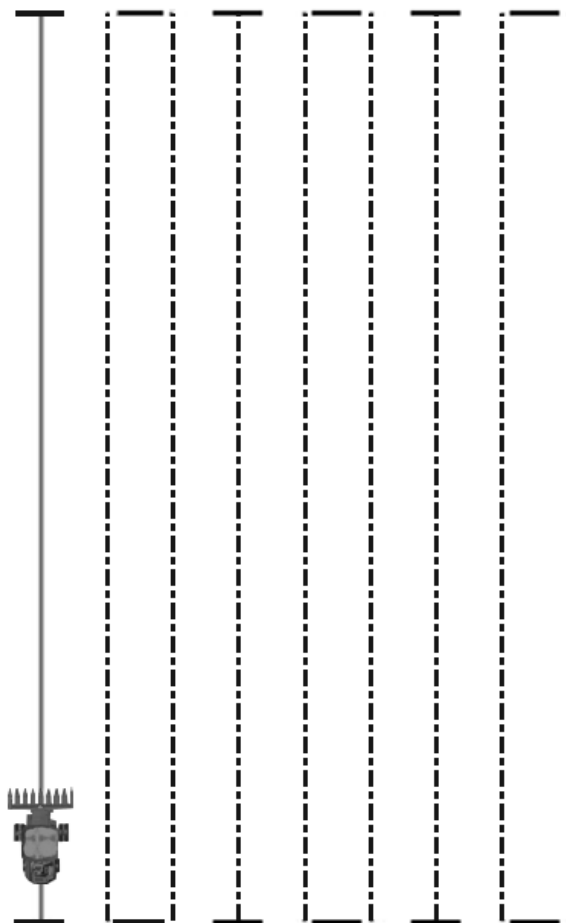
2600 ja 2630 ekraanid – sirge rada

Sirge rada

Sirget rada tuleb kasutada, kui vaod on sirged ja ei varieeru rohkem kui ligikaudu 1 m (3 1/4 ft) ulatuses. Sirge rada projitseerib kõik jooned esimese raja alusel.

Kui põld on suhteliselt sirge ja suund ei muutu, siis soovitame kasutada sirget rada, sest see võimaldab reale sisenemist kõrval asuvatel töökäikudel. Reale sisenemise jõudlust saab parandada põllu külvmisel AutoTraciga. Jõudlus paraneb ka rea väljalangemisel läbi vee sõites.

Sirge raja korral tsentreeritakse GPS-joon automaatselt. Nii tagatakse GPS-i raja õige joondus maisiridadega. **See funktsioon pole saadaval kohanduvates kurvides.**



Sirge rada

Jätkub järgmisel leheküljel

BA31779,0000201 -21-08NOV11-1/4

PC10390 —UN—07JAN08

MENÜÜ >> GREENSTARi nupp >> ROOLIMISABI klahv
>> vahekaart ROOLIMISABI SÄTTED

Valige JÄRGIMISREŽII rippmenüüst SIRGE RAJA suvand. Valige vahekaart VAADE.

MÄRKUS: Peatage salvestamine, kui koristust ei toimu.

Enne alustamist

1. Vaadake leheküljel Vaade olevat vastuvõtja ikooni ja veenduge, et SF1, SF2 või RTK signaal on olemas.
2. Veenduge, et rajavahe on õige. Kui rajavahe pole õige, siis muutke rajavahet vahekaardil ROOLIMISABI.

Valige MÄÄRA RADA 0.

PC8663 —UN—29APR15



Nupp MENÜÜ

PC12685 —UN—29APR15



Nupp GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



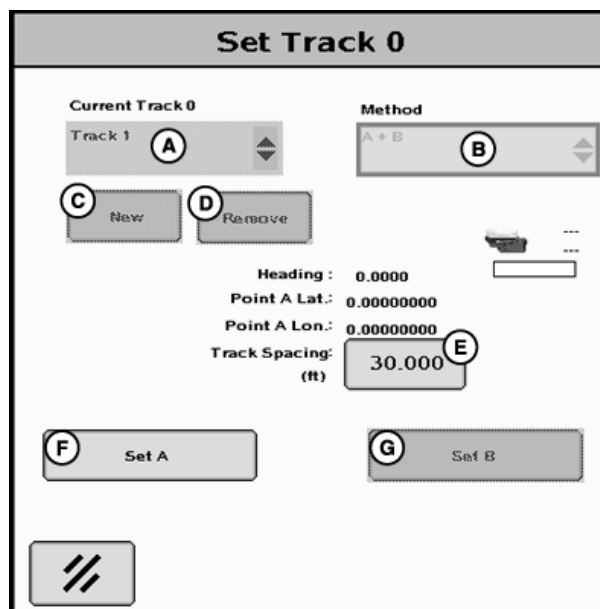
Klahv ROOLIMISABI

BA31779,0000201 -21-08NOV11-2/4

1. Valige PRAEGUSE 0-RAJA rippmenüüst raja nimi. Kui nimi puudub, siis vajutage nuppu UUS ja andke uus nimi.
2. Valige rajameetod (A + B) rippmenüüst MEETOD.
3. Sõitke raja algusesse ja valige nupp SEADISTA A.
4. Sõitke raja lõppu ja valige nupp SEADISTA B.
Luuakse põldu läbiv joon.
5. AutoTrac RowSense'i käivitamiseks vajutage jätkamisnuppu.

A—Menüü Praegune 0-rada
B—Meetodi rippmenüü
C—Nupp Uus
D—Eemaldamise nupp

E—Rajavahe nupp
F—A-punkti määramisnupp
G—B-punkti määramisnupp



Määra rada 0

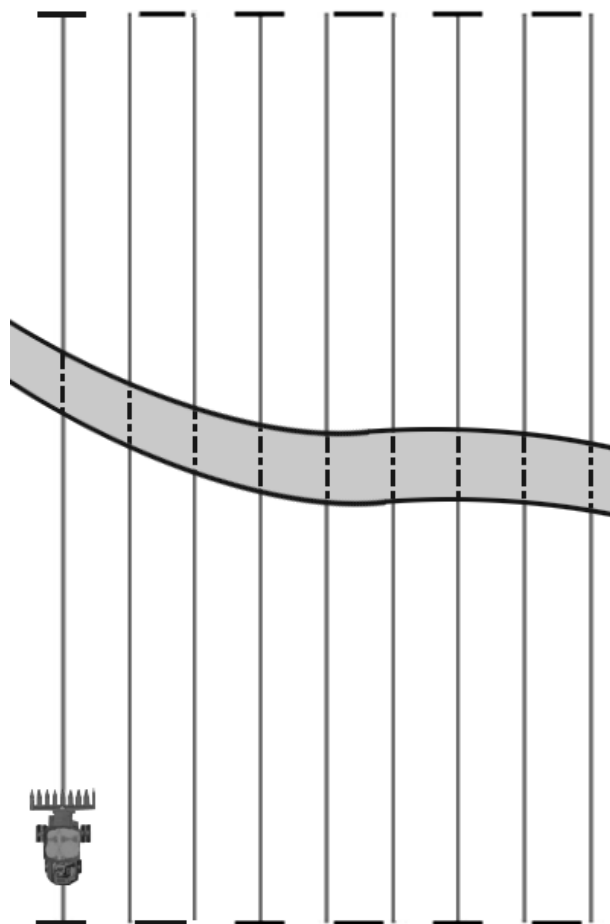
Jätub järgmisel leheküljel

BA31779,0000201 -21-08NOV11-3/4

PC10708 —UN—24OCT07

Raja väljalangemine – vees pole maisirida. Kuna sirge rada ja AB-kõverad tsentreerivad raja, siis on suurem tõenäosus, et leitakse veekogu kõrvalt õige rada.

MÄRKUS: Kui GPS ja reaanduri andmesignaali kaovad, siis ei aktiveeru süsteem enne GPS-signaali taastumist.



Vesi

PC10391 —UN—08JAN08

BA31779,0000201 -21-08NOV11-4/4

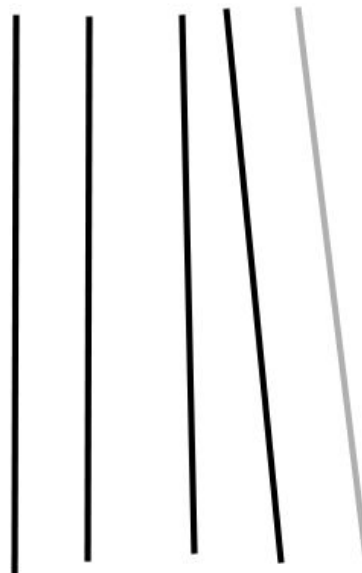
2600 ja 2630 ekraanid – kohanduvad kurvid

Kohanduvad kurvid



Töökäigu muudatused põldu läbides

PC10399 —UN—04FEB08



Suund muutub põllul olles

PC10400 —UN—04FEB08

Kohanduvaid kurve saab kasutada kõigil põldudel, aga nende kasutamist soovitatakse tungivalt juhul, kui rada põllu läbimisel muutub, suund muutub märkimisväärselt või kurv on tagasipöördega. Kohanduvatel kurvidel on lisafunktsioon, mis võimaldab rajaleidja valimist lülitisnupuga. Reaandureid saab real olles kasutada kombaini roolimiseks. Kurvilise raja salvestamine peab olema sisse lülitatud. Nii luuakse esimene töökäik ja võimaldatakse kasutada sirge joone pikendusi.

Kohanduvad kurvid projitseeritakse naaberkäikudele, kuid need võimaldavad erineva kujuga kõverate haldamist ning prognoositud ridade võimalikud vead ei kuhju kogu põllu lõikes.

Kui põllul on mitu kombaini, siis kohanduvad kurvid ei võimalda töökäiku vahele jätta. Kohanduvad kurvid võivad sellises olukorras toimida vaid siis, kui lisatakse teis(t)e kombaini(de) rajavahe. Nt kui põllul koos saaki koristades järgneb 12-realine heeder 8-realisele heedrile 30-tollistel ridadel, vajavad mõlemad 20-realist rajavahet (50 ft).

Kui töökäik muutub põllul sageli, siis on soovitatav kasutada kohanduvaid kurve. Kohanduvad kurvid projitseeritakse ainult järgmisele rajale.



Kurvid on U-kujulised

PC11000 —UN—04FEB08

KR43067,00000AE -21-10NOV08-1/1

Kohanduvate kurvide seadistamine

MENÜÜ >> GREENSTARi nupp >> ROOLIMISABI klahv
>> vahekaart ROOLIMISABI SÄTTED

Valige JÄRGIMISREŽIIMI rippmenüüst valik
KOHANDUVAD KURVID. Valige vahekaart VAADE.

Enne alustamist

1. Vaadake leheküljel Vaade olevat vastuvõtja ikooni ja veenduge, et SF1, SF2 või RTK signaal on olemas.
2. Veenduge, et rajavahe on õige. Kui rajavahe pole õige, siis muutke rajavahet vahekaardil ROOLIMISABI.
1. Valige salvestamise alustamiseks salvestusnupp.
2. Sõitke rada läbi kogu põllu. Pärast esimese raja läbimist luuakse vaid järgmine rada.
3. AutoTrac RowSense'i käivitamiseks vajutage jätkamisnuppu.

AutoTraci režiimi kasutades lülitub salvestamine välja rooli keeramisel. Dokumentatsioonirežiimi kasutades lülitub salvestamine välja heedri tõstmisel.

AutoTraci režiim – kui juht soovib reale paremat sisenemist vaid naaberrea jaoks, siis tuleb kohanduv salvestamine siduda AutoTraciga. Seda on soovitatav kasutada vaid siis, kui põld on suhteliselt sirge ja ilma suurte kurvideta ning AutoTraci väljalülitamise tõenäosus on väga väike (käsitsi roolimine või GPS-i kadumine).

Dokumentatsioonirežiim – siduge kohanduvad kurvid dokumentatsiooniga. See võimaldab juhil töö ajal roolist haarata ja jätkata töökäigu salvestamist. Joonepikendused on saadaval järgmise töökäigu jaoks, kuid need pole kuigi kasulikud reale sisenemiseks, sest heedri liigutamisel ridade lõpus on viivitus. Jõudlus on ridade väljalangemise ajal marginaalne.

PC8663 —UN—29APR15



Nupp MENÜÜ

PC12685 —UN—29APR15



Nupp GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Klahv ROOLIMISABI

Käsitsi salvestamine – juht saab kohanduva salvestamise siduda käsitsi salvestamisega. See režiim ei võimalda joonepikendusi, v.a kui juht vajutab rea lõpus pidevalt stoppnuppu. Kui juht unustab salvestamise välja lülitada, siis see võib põhjustada probleeme, nagu kurvide vale projitseerimine. Näide. Kui juht väljub realt mahalaadimiseks ja pausinuppu ei vajuta, siis tee salvestatakse. Kui juht sõidab naaberrajal, tõmmatakse kombaini rajalt veidi kõrvale, sest projitseeritud joon on veidi nihkes.

Jätkub järgmisel leheküljel

BA31779,0000472 -21-24MAY12-1/2

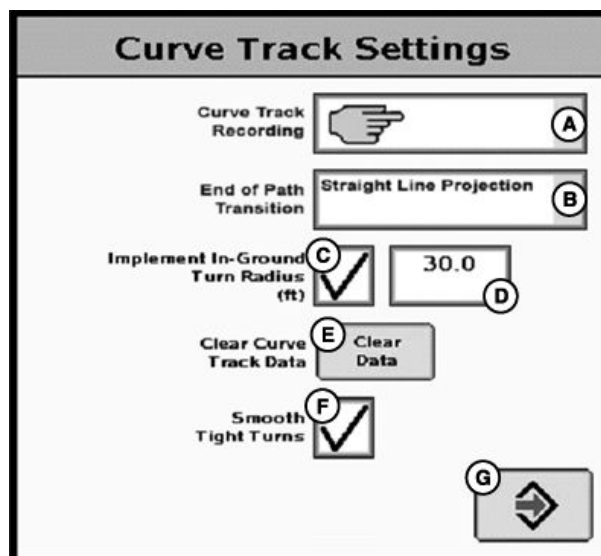
Vajutage: MENÜÜ >> nupp GREENSTAR >> klahv ROOLIMISABI >> vahekaart ROOLIMISABI SÄTTED >> nupp KURVILISE RAJA SÄTTED >> rippmenüü KURVILISE RAJA SALVESTAMINE (A).

Loendis toodud kohanduvate kurvide režiime saab muuta eeltoodud kuvadel, kui kasutate rippmenüüd soovitud režiimi valimiseks.

- AutoTrac
- Dokumentatsioon
- Kasutusjuhend

A—Kurvilise raja salvestamine
B—Rajalõpu üleminek
C—Märkeruut Pöörderaadius
maapinnal asuva
tööseadisega
D—Sisestusväli Pöörderaadius
maapinnal asuva
tööseadisega

E—Andmete kustutusnupp
F—Märkeruut Sujuvad järsud
pöörded
G—Kinnitussnupp



PC15156 —UN—24MAY12

BA31779,0000472 -21-24MAY12-2/2

Realeidja

Realeidjat võib kasutada kohanduvate kurvide režiimis või rea leidmiseks, mis asub kahe või enama töökäigu kaugusel. Kui lähenete kohanduvate kurvide režiimis olles põlluotsale, siis rajaleidja lubamiseks vajutage rajaleidja nuppu. Tänu sellele salvestatakse sõiduki asukoht ja suund.

MÄRKUS: Salvestatud asukoht ja suund hüljatakse, kui AutoTraci ei lülitata välja 3 minuti jooksul alates rajaleidja aktiveerimisnupu vajutamisest

Rea lõpus veenduge, et salvestamine oleks välja lülitatud. Ekraanil kuvatakse paralleelsed read.

Põlluotsal jätkake liikumist soovitud rea suunas. Sisenege reale ja rajaleidja väljalülitamiseks vajutage rajaleidja nuppu. Süsteem lülitub taaskord kohanduvate kurvide režiimi.

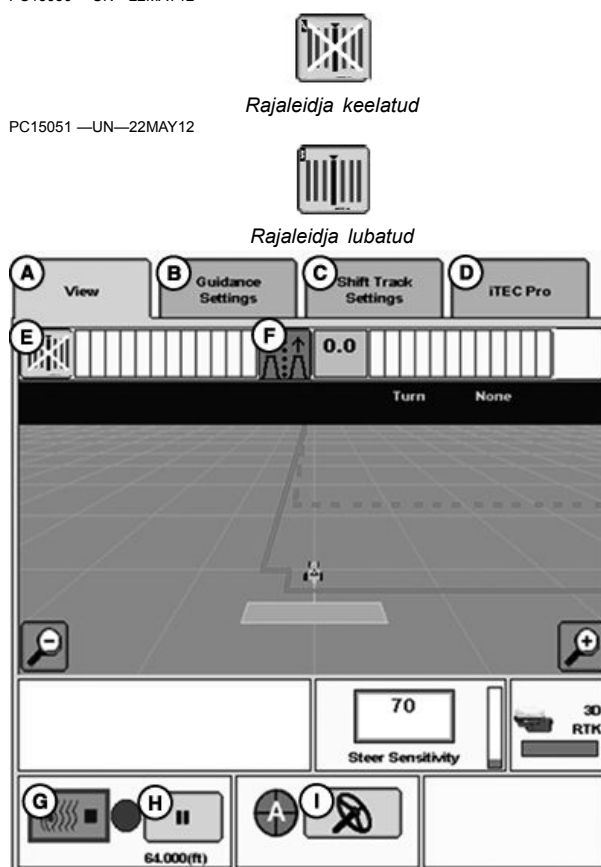
Enne koristamise alustamist veenduge, et salvestamine oleks sisse lülitatud. **Vajutage jätkamisnuppu.** Süsteem AutoTrac juhib kombaini seejärel rea juurde ja salvestatakse uus esimene tee.

A—Vaade
B—Navigatsioonisätted
C—Rajanihke seaded
D—iTec Pro
E—Rajaleidja nupp

F—RowSense'i olekunupp
G—Salvestamisnupp
H—Pausinupp
I—Rool sisse/välja nupp

PC15050 —UN—22MAY12

PC15051 —UN—22MAY12



PC15157 —UN—24MAY12

BA31779,0000471 -21-24MAY12-1/1

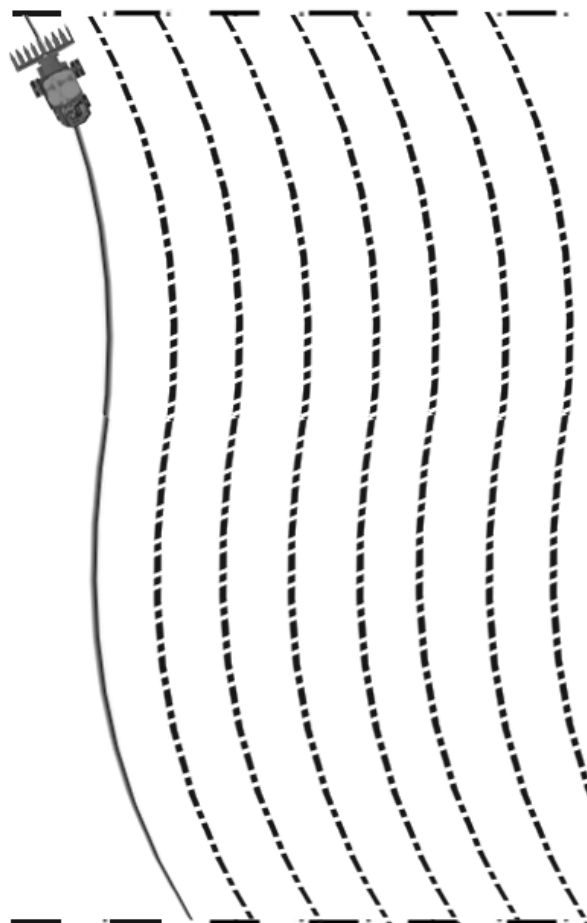
2600 ja 2630 ekraanid – AB-kõverad

AB-kõverad

AB-kõverate kasutamist soovitatakse juhul, kui põldu läbib pidev kurv. See võimaldab reale sisenemist kõrvutistel radadel. Kui põld külvati AutoTraci abil, siis on jõudlus parem. AB-kõveratel on ka parem jõudlus rea väljalangemisel.

AB-kõverad projitseerivad kõvera raja põllul paralleelsete joontena, mille kõvera kuju on igal läbimisel sama.

AB-kõveraid kasutades tsentreeritakse GPS-kurv automaatselt. Nii tagatakse GPS-i raja õige joondus maisiridadega. **See funktsioon pole saadaval kohanduvates kurvides.**



AB-kõverad projitseerib kõik jooned esimese töökäigu põhjal

Jätkub järgmisel leheküljel

BA31779,0000203 -21-08NOV11-1/3

PC10393 —UN—08JAN08

MENÜÜ >> GREENSTARi nupp >> ROOLIMISABI klahv
>> vahekaart ROOLIMISABI SÄTTED

MÄRKUS: Kui saagikoristust ei toimu, siis peatage salvestamine.

1. Valige AB-KÕVERAD rippmenüüst JÄRGIMISREŽIIM. Valige vahekaart VAADE.
2. Vaadake vahekaardil VAADE olevat vastuvõtja ikooni ja veenduge, et SF1, SF2 või RTK signaal on olemas.
3. Valige nupp AB-kõverad.
4. Veenduge, et rajavahe on õige. Kui rajavahe pole õige, siis muutke rajavahet vahekaardil ROOLIMISABI.

PC8663 —UN—29APR15



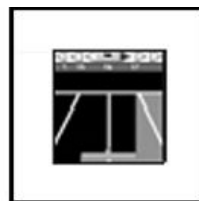
Nupp MENÜÜ

PC12685 —UN—29APR15



Nupp GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



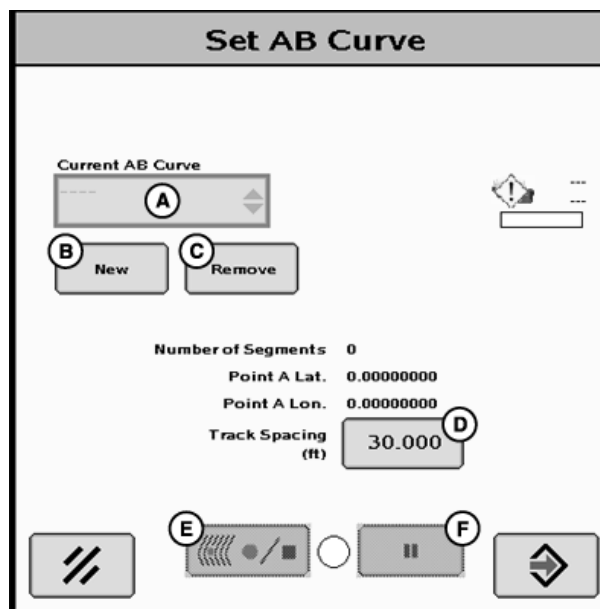
Klahv ROOLIMISABI

BA31779,0000203 -21-08NOV11-2/3

5. Valige AB-kõvera nimi rippmenüüst PRAEGUNE AB-KÕVER. Kui nimi puudub, siis vajutage nuppu UUS ja andke uus nimi.
6. Vajutage salvestamisnuppu esimese töökäigu alguses.
7. Vajutage nõustumisnuppu esimese töökäigu lõpus. Kõverad projitseeritakse üle kogu põllu.
8. AutoTrac RowSense'i käivitamiseks vajutage jätkamisnuppu.

A—Praeguse AB-kõvera
rippmenüü
B—Nupp Uus
C—Eemaldamise nupp

D—Rajavahe nupp
E—Salvestamis-/stoppnupp
F—Pausinupp



PC10709 —UN—25OCT07

BA31779,0000203 -21-08NOV11-3/3

2600 ja 2630 ekraanid – ringikujuline rada

Ringikujulise raja seadistamine

Ringikujulist rada soovitatakse kasutada juhul, kui saak on istutatud põllule ringis.

Ringikujulist rada tuleb kasutada siis, kui saak koristatakse ringikujuliselt. See võimaldab GPS-kõvera sisendit rakendada reaanduritele.

MENÜÜ >> GREENSTARi nupp >> ROOLIMISABI klahv >> vahekaart ROOLIMISABI SÄTTED

1. Valige RINGIKUJULINE RADA rippmenüüst JÄRGIMISREŽIIM. Valige vahekaart VAADE.
2. Vaadake vahekaardil VAADE olevat vastuvõtja ikooni ja veenduge, et SF1, SF2 või RTK signaal on olemas.
3. Vajutage nuppu SEADISTA RING.
4. Veenduge, et rajavahe on õige. Kui rajavahe pole õige, siis muutke rajavahet vahekaardil ROOLIMISABI.



PC8663 —UN—29APR15



Nupp MENÜÜ

PC12685 —UN—29APR15



Nupp GREENSTAR 3

PC8673 —UN—14OCT07



Klahv ROOLIMISABI

Jätkub järgmisel leheküljel

BA31779,0000204 -21-08NOV11-1/2

PC10853 —UN—31JAN08

5. Valige PRAEGUSE RAJA rippmenüüst ringikujulise raja nimi. Kui nimi puudub, siis vajutage nuppu UUS ja andke uus nimi.
6. Valige sõidumeetod rippmenüüst MEETOD.
7. Vajutage salvestamisnuppu esimese töökäigu läbimisel.
8. Vajutage nõustumisnuppu esimese pärast sõitu esimesel ringil. Ring projitseeritakse põllul.
9. AutoTrac RowSense'i käivitamiseks vajutage jätkamisnuppu.

A—Praeguse ringi rippmenüü D—Eemaldamise nupp
 B—Meetodi rippmenüü E—Rajavahe nupp
 C—Nupp Uus

BA31779,0000204 -21-08NOV11-2/2

GS3 CommandCenter – sirge rada

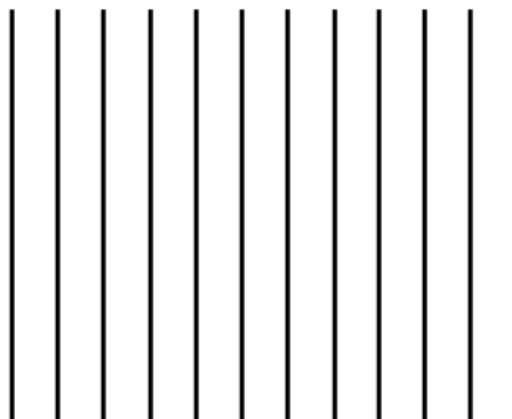
Tööpõhimõte

Sirge raja režiim aitab juhil sõita mööda sirgeid paralleelseid radasid. Esimesena seadistage Rada 0 (referentsrada), kasutades ühte mitmest valikuvõimalusest. Pärast Raja 0 määramist genereeritakse kõik põllu töökäigud. Genereeritud töökäike saab kasutada käsitsi navigeerimise režiimi või süsteemi AutoTrac rakendamisel. Iga töökäik genereeritakse esimesena läbitud töökäigu alusel, et juhtimisvead ei korduks kogu põllu ulatuses.

Töökäigud on algse töökäigu identsed koopiad.

MÄRKUS: Termineid Navigeerimisrada ja AB-joon kasutatakse samas tähenduses. Juht määrab Raja 0 ja see on referentspunktiks, millel põhinevad kõik järgmised paralleelsed töökäigud põllul.

Töökäikude vaheline kaugus on häälestusviisardisse sisestatud rajavahe.



PC9508 – UN – 24OCT06

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

Uue sirge raja loomine

Raja 0 määramiseks on mitmeid meetodeid.

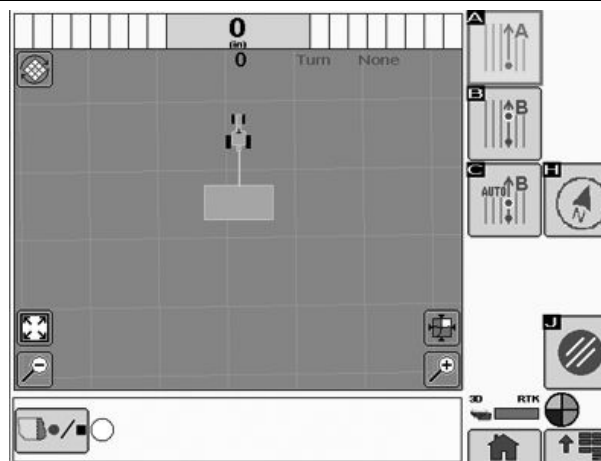
- A + B – Raja 0 määramine toimub seda masinaga läbi sõites.
- A + Auto B – Raja 0 määramine toimub seda masinaga läbi sõites.
- A + Suund – Raja 0 määramine toimub masina juhtimisega punkti A ja eelmääratud Suuna väärtuse sisestamisega.
- Laius/Pikkus – Raja 0 määramine toimub eelmääratud laius- ja pikkuskoordinaadi sisestamisega punkti A ja B jaoks.

- Laius/pikkus + suund – Raja 0 määramine toimub eelmääratud laius- ja pikkuskoordinaadi sisestamisega punkti A ja B jaoks ning eelmääratud suunaväärtuse sisestamisega.

MÄRKUS: Raja 0 võib määrata ka töö käigus (nt istutamise ajal), kuid sellisel juhul ei ole mõned funktsioonid saadaval.

BA31779,0000227 -21-13JUL11-1/1

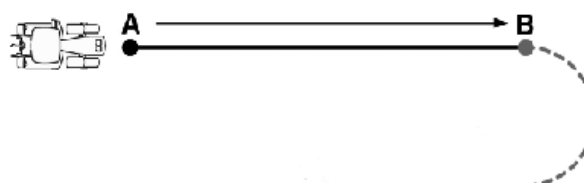
Meetodid A + B, A + Auto B ja A + Suund



PC10857XT —UN—16JUN10

Suund

PC10857MT —UN—23APR09



BA31779,0000228 -21-14JUL11-1/4

1. Valige SIRGE RAJA režiim ja valige või looge seadistusviisardi viimasel lehel raja nimi (navigeerimisraja seadistuses).

MÄRKUS: Sellele lehele pääseb juurde ka klahvi *Navigeer. kiire vahetus* kaudu.

Ekraani GreenStar avakuva -> Navigeer. kiire vahetus

2. Punkti A loomiseks sõitke põllul soovitud kohta.

PC13868 —UN—14JUL11



Ekraani GreenStar avakuva

PC10857JJ —UN—13APR09



Navigeerimise kiire vahetus

BA31779,0000228 -21-14JUL11-2/4

3. Vajutage klahvi MÄÄRA A.

PC10857MU —UN—23APR09



Klahv Määra A

Jätkub järgmisel leheküljel

BA31779,0000228 -21-14JUL11-3/4

4. Kasutades ühte kolmest võimalusest, määrake punkt B.

- Punkti B käsitsi määramiseks sõitke põllul punkti B loomiseks soovitud kohta ja vajutage klahvi MÄÄRA B. Minimaalne kaugus on 3 m (10 jalga). Soovitud suuna määramiseks on soovitatav punkt B määrata põllu kaugeimas otsas.
- Punkti B automaatselt määramiseks valige klahv Määra B automaatselt mis tahes ajal. Punkt B määratakse automaatselt, kui masin sõidab punktist A 15 m (45 jalga) eemale. See meetod arvutab punkti B läbitud 15 m (45 jala) jooksul võetud viimase viie andmepunkti põhjal ja tõmbab läbi punktide kõige paremini sobiva joone, et määrata suund.
- Punkti B määramiseks suuna sisestamise kaudu valige klahv Määra suund. Sisestage joone soovitud suund numbriklaviatuuri kaudu ja vajutage salvestamiseks nuppu Nõustu. 0.000 näitab põhja-, 90.000 ida-, 180.000 lõuna- ja 270.000 läänesuunda. Nüüd on Rada 0 määratud ja paralleelsed rajad luuakse automaatselt. Nüüd on süsteem GreenStar töövalmis.

PC10857MV —UN—23APR09



Klahv Määra B

PC10857MW —UN—23APR09



Klahv Määra B automaatselt

PC10857MX —UN—23APR09



Klahv Suund

Seadistuse tühistamiseks mis tahes ajal ja tagasipöördumiseks navigeerimise seadistamise lehele valige nupp Tühista.

BA31779,0000228 -21-14JUL11-4/4

GS3 CommandCenter – kohanduvad kõverad

Tööpõhimõte

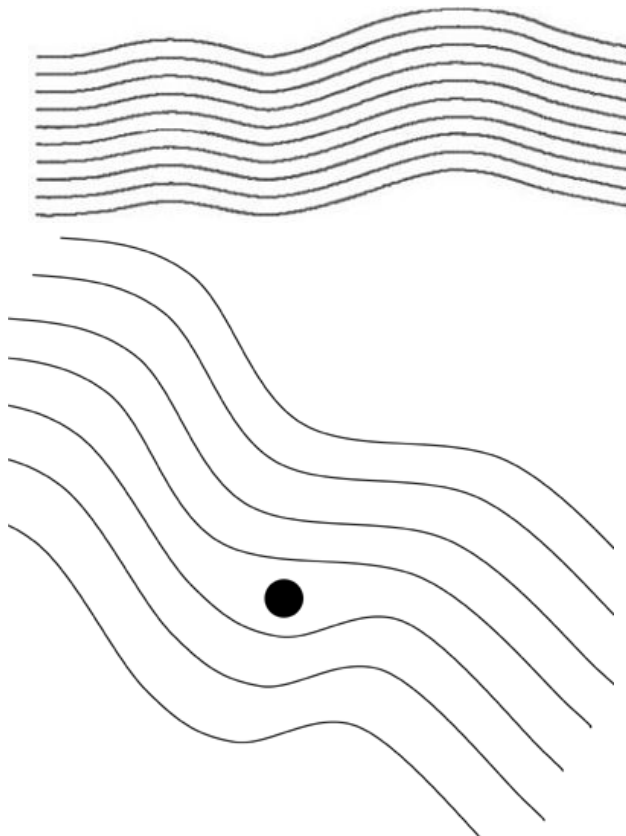
Kohanduvate kurvide režiim võimaldab juhil salvestada käsitsi juhitud kurvilist teed. Pärast esimese kurvilise töökäigu salvestamist ja masina ümber pööramist võib juht genereeritud raja ilmumisel rakendada paralleeljärgimist Parallel Track või aktiveerida süsteemi AutoTrac. Masinat juhitakse järgnevatel töökäikudel eelmise salvestatud töökäigu kohaselt. Iga töökäik genereeritakse esimesena läbitud töökäigu järgi, et juhtimisvead ei korduks kogu põllu ulatuses. Töökäigud ei ole algse töökäigu identsed koopiad. Töökäigu kõverus muutub, et säilitada kahe töökäigu vahelist viga. Vajaduse korral saab juht kurvilist rada põllu suvalises kohas muuta. Selleks tuleb masin lihtsalt genereeritud rajalt kõrvale juhtida.

MÄRKUS: Töökäiku ei ole kohanduvate kurvide režiimis võimalik vahele jätta.

Tee kõverus muutub, kui järgnevad teed on kõveramad või sirgemad.

Kohanduvate kurvide režiim võimaldab juhil sõita ja juhendada eri navigeerimisskeemide järgi.

PC9028 —UN—16APR06



PC9028 —UN—17APR06

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

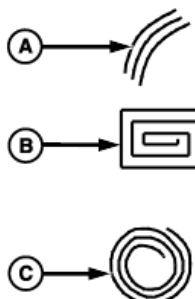
Navigeerimisskeemid

See joone kõigi lõikude otsimise meetod võimaldab operaatoril sõita ning lasta masinat juhtida mitmesuguste navigeerimisskeemide järgi.

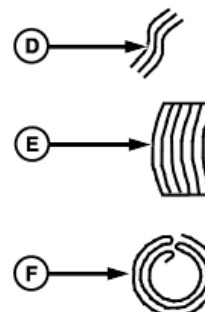
- Tavaline kurv
- S-kurv
- Raamistatud
- Võidusõidurada
- Spiraal
- Ring

Raja nihutamise toiming

Kurvilise raja kasutamisel ei ole soovitatav rada nihutada. Kurvilise raja režiimis ei kompenseeri rada nihutamine GPS-i nihet.



A—Tavaline kurv
B—Raamistatud
C—Spiraal



D—S-kurv
E—Võidusõidurada
F—Ring

PC9032 —UN—17APR06

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

Uue kohanduvate kurvidega raja loomine

MÄRKUS: Kohanduvate kurvidega raja kasutamiseks ei ole tarvis klienti, farmi ega põldu määrata, kuid salvestada saab ainult ühe globaalse kohanduvate kurvidega raja.

1. Valige seadistusviisardi viimaselt lehelt režiim KOHANDUVATE KURVIDEGA RADA (NAVIGEERIMISRAJA SEADISTUSES).

MÄRKUS: Sellele lehele pääseb juurde ka klahvi Navigeer. kiire vahetus kaudu.

2. Sõitke põllul soovitud kohta, et alustada raja läbimist.

PC13868 —UN—14JUL11



Ekraani GreenStar avakuva

PC10857JJ —UN—13APR09



Navigeerimise kiire vahetus

PC10857ND —UN—27APR09



Salvestamise alustamine

Jätkub järgmisel leheküljel

BA31779,0000229 -21-14JUL11-1/2

3. Alustage salvestamist.

MÄRKUS: Kohanduvate kurvide salvestamise klahvi kasutamine on keelatud, kui kordusrežiim on sisse lülitatud. Uute radade salvestamisel (st istutamisel) peab kordusrežiim olema märkimata (välja lülitatud). Juhtimisel mööda olemasolevaid radu (st pritsimisel, saagikoristusel) peab kordusrežiim olema märgitud (sisse lülitatud). Kordusrežiim on vaikimisi välja lülitatud.

Salvestamise alustamiseks käsitsi valige klahv Alusta kohanduvate kurvide salvestamist. Pärast vajutamist asendub see klahv järgmiste klahvidega.

- Salvestamise peatamine
- Salvestuse lõpp
- Tühista

MÄRKUS: Salvestamine tuleb välja lülitada ainult siis, kui masinaga sõidetakse väljaspool tavalist põldu (näiteks pritsi või istuti täitmiseks) või kui te ei soovi põllu lõpus pöördeid salvestada.

Kurvide sätted – salvestamise saab käivitada navigatsioonisätete suvandi AutoTrac või Katvus kaudu

4. Sõitke läbi algne töökäik. Kaardil kuvatakse sinine navigeerimisrada.

MÄRKUS: Otse sõitmisel ei pruugi salvestatud tee olla ekraanil masina ikooni taga nähtav. Tee muutub nähtavaks masina pööramisel.

Valge esiletõstetud navigatsioonijoon ei ilmu enne töökäigu lõppu ega masina ümberpööramist. Pärast masina ümberpööramist määrab süsteem tee, kuhu masin suunata. Süsteem tuvastab lõigu, mis on paralleelne ja jääb poole kuni poolteise raja vahele. Ilmub prognoositud tee, mille järgi juht võib navigeerida. Sõitke mööda soovitud teed.

- Masina pööramisel esimese töökäigu lõpus genereeritakse järgmise töökäigu valge navigeerimisjoon. Valge navigeerimisjoone kuvamiseks võib kuluda mõni sekund.
- Valge navigeerimisjoone kuvamisel kavandatava töökäigu jaoks vajutage masinal asuvat jätkamislülitit (ainult süsteemi AutoTrac korral), et masin sõidaks

PC10857NE —UN—27APR09



Salvestamise peatamine

PC10857NF —UN—27APR09



Salvestuse lõpp

PC13868 —UN—14JUL11



Ekraani GreenStar avakuva

PC10857JF —UN—13APR09



Sätted

PC10857NG —UN—27APR09



Navigatsioonisätted

automaatselt mööda seda töökäiku. Käsitsi navigeerimisel juhtige masinat mööda esiletõstetud valget navigeerimisjoont.

7. Salvestamise lõpetamiseks valige nupp Salvestuse lõpp.

TÄHTIS: Lõpetage salvestamine enne järgmisele põllule sõitmist. Selle tegemata jätmise tõttu võidakse viimase põllu kohanduvate kurvide andmed kustutada enne järgmise põllu kohanduvate kurvide andmete salvestamist.

MÄRKUS: Salvestatud kohanduvate kurvide andmed määratakse valitud kliendi, farmi või põllu nimele. Nimetatud andmed salvestatakse ekraani sisemällu, kuni kasutaja need kustutab, ja neid võib ühelt ekraanilt teisele üle kanda.

Sirge teesosa või ümber takistuste navigeerimise salvestamine

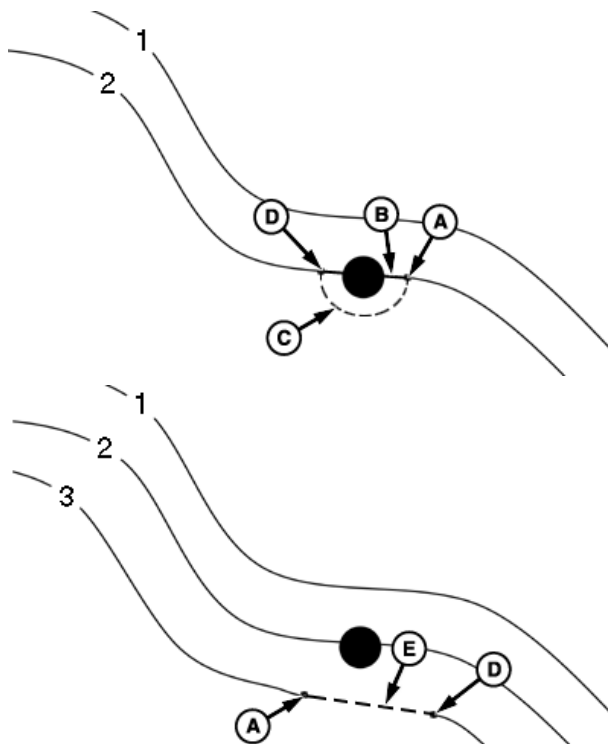
1. Salvestamise alustamine
2. Masina teekonna salvestamise ajutiseks peatamiseks valige nupp Salvestamise peatamine.
3. Kohanduva kurvi salvestamise jätkamiseks valige nupp Salvestamine.

Vahemaa nende kohtade vahel, kus salvestamine PEATATI ja TAASTATI, ühendatakse sirgjoonega. See on abiks pika sirge rajalõigu või takistuste ümber sõitmise korral.

MÄRKUS: Pikim sillalõik (PEATAMISELE ja JÄTKAMISELE vastavate punktide vaheline lõik) saab olla 0,8 km (0,5 miili) (2640 jalga). Suuremate kauguste korral ühenduslõiku ei looda ja teesse jääb lünk.

A—Salvestamine PEATATUD
B—Luuakse kahte punkti ühendav sillalõik
C—Traktori teed ei salvestata pausi ajal

D—PAUSIDETA salvestamine
E—Tee salvestatakse sirgjoonena punktide A ja D vahel.



BA31779,000022A -21-13JUL11-1/1

PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

Realeidja

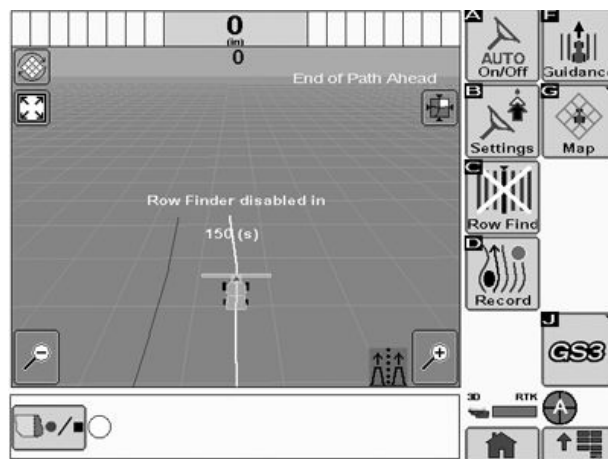
Realeidjat võib kasutada kohanduvate kurvide režiimis või rea leidmiseks, mis asub kahe või enama töökäigu kaugusel. Põlluotsale lähenedes valige kohanduvate kurvide režiimis nupp LUBA REALEIDJA. Tänu sellele salvestatakse sõiduki asukoht ja suund.

MÄRKUS: Salvestatud asukoha ja suunaga ei arvestata, kui süsteem AutoTrac lülitatakse välja 3 minuti jooksul pärast esimest korda nupu LUBA REALEIDJA valimist.

Rea lõpus veenduge, et salvestamine oleks välja lülitatud. Ekraanil kuvatakse paralleelsed read.

Põlluotsal jätkake liikumist soovitud rea suunas. Sisestage rida ja valige nupp KEELA REALEIDJA. Süsteem lülitub taaskord kohanduvate kurvide režiimi.

Enne koristamise alustamist veenduge, et salvestamine oleks sisse lülitatud. **Vajutage jätkamisnuppu.**



Süsteem AutoTrac juhib kombaini seejärel rea juurde ja salvestatakse uus esimene tee.

BA31779,000024D -21-03AUG11-1/1

PC13966 —UN—03AUG11

GS3 CommandCenter – AB-kõverad

Tööpõhimõte

AB-kõverate režiim võimaldab juhtida masinat mööda kõveraid ja paralleelseid käike, mille lõpp-punktid võivad olla põllu mõlemas otsas. Navigeerimisrajad on rajaga paralleelsed mõlemas suunas ja genereeritakse esimesena läbitud töökäigu järgi, et juhtimisvead ei korduks kogu põllu ulatuses.

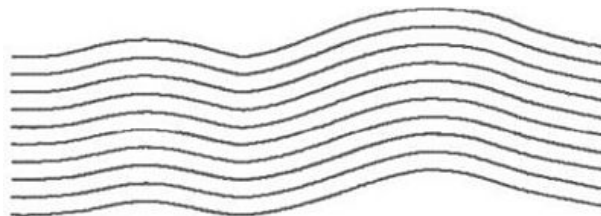
Rada 0 on referentsrada, millel põhinevad kõik järgnevad kõverjoonelised töökäigud kogu põllu ulatuses. Pärast esimese AB-kõvera (Rada 0) loomist genereeritakse 4 rada. Süsteem genereerib töökäike juurde, kui masin läbib viimase ekraanil kuvatud töökäigu.

MÄRKUS: AB-kõverate režiimis on võimalik töökäiku vahele jätta.

AB-kõvera tee andmete genereerimine – perspektiivvaate kuval ilmub tekst "AB-kõvera genereerimine", kui süsteem genereerib pärast Raja 0 salvestamist esialgseid töökäike või lisatöökäike. Sel ajal pole võimalik ühelgi teekonnanosal rajast kõrvale kalduda.

AB-kõvera genereerimise piirangud – selleks et AB-kõverat saaks kasutada navigeerimiseks, peab algne salvestatud AB-kõver olema vähemalt 30 m pikkune. Kõverjooneliste teekondade genereerimiseks ei tohi

PC9028 —UN—16APR06



masin olla Rajast 0 kaugemal kui 400 meetrit (0,25 miili). Kui masin on nimetatud ülaraja kaugusel, võib ekraanil kuvatava tee genereerimiseks kuluda mitu minutit. Sel ajal kuvatakse ekraanil tekst "AB-kõvera genereerimine".

Mitu AB-kõverat põllul – põld võib sisaldada mitut AB-kõveraga teed. Põllu kõik AB-kõverad tuleb salvestada ja unikaalse nimega tähistada.

Radade nummerdamine – rajad nummerdatakse, et võimaldada töökäigu vahelejätmist ja aidata kaasa töökäikude leidmisele. Kõvera esimese ja viimase punkti põhjal määratud suund määratleb suunasildi (N – põhi, S – lõuna, E – ida või W – lääts).

Tee kõverus muutub, kui järgnevad teed on kõveramad või sirgemad.

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

Uue AB-kõveraga raja loomine

Esimese AB-kõvera (Raja 0) loomiseks sooritage järgmised toimingud; sellel põhinevad kõik järgnevad kõverjoonelised töökäigud kogu põllu ulatuses.

MÄRKUS: Ühe põllu kohta võib salvestada mitu AB-kõverat. Need tuleb eraldi nimetada ja salvestada.

1. Valige režiim AB-KÕVERAGA RADA ja valige või looge seadistusviisardi viimasel lehel (NAVIGEERIMISRAJA SEADISTUSES) raja nimi.

MÄRKUS: Sellele lehele pääseb juurde ka klahvi Navigeer. kiire vahetus kaudu.

2. Sõitke põllul soovitud kohta, et alustada rada 0.
3. Valige klahv Alusta AB-kõvera salvestamist. Pärast vajutamist asendub see klahv järgmiste klahvidega.
 - Salvestamise peatamine
 - Salvestuse lõpp
 - Tühista
4. Sõitke läbi algne töökäik. Kaardil kuvatakse sinine navigeerimisrada.

PC13868 —UN—14JUL11



Ekraani GreenStar avakuva

PC10857JJ —UN—13APR09



Navigeerimise kiire vahetus

MÄRKUS: Otse sõitmisel ei pruugi salvestatud tee olla ekraanil masina ikooni taga nähtav. Tee muutub nähtavaks masina pööramisel.

5. Töökäigu lõppedes vajutage nuppu Salvestuse lõpp ja rada salvestatakse mällu.

MÄRKUS: Salvestamine lõpetatakse ja salvestatakse vaid selle hetkeni salvestatud AB-kõver, kui salvestamise ajal kaob GPS-signaal. AB-kõverat on võimalik kustutada HÄALESTUSVIISARDI NAVIGEERIMISRAJA SEADISTAMISE lehel asuva nupu Kustuta rada kaudu, kui juht ei ole sellega rahul.

BA31779,000022B -21-14JUL11-1/1

Sirge teeosa või ümber takistuste navigeerimise salvestamine

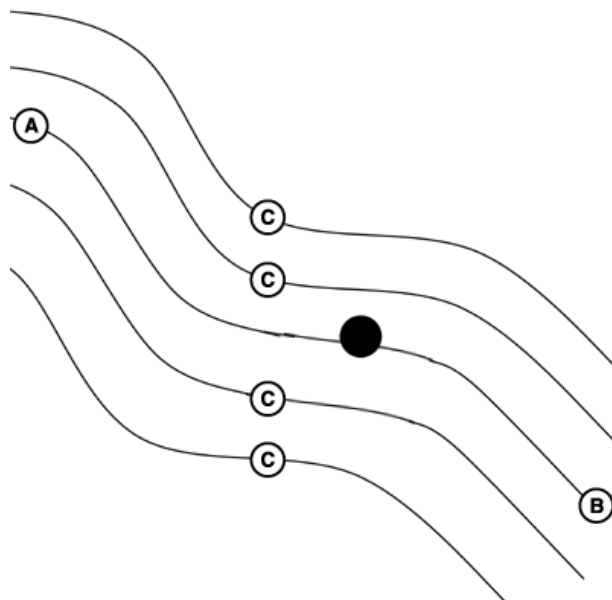
1. AB-kõverate salvestamise alustamine
2. Masina teekonna salvestamise ajutiseks peatamiseks valige nupp Salvestamise peatamine.
3. Sama AB-kõvera salvestamise jätkamiseks valige nupp AB-kõverate salvestamine.

Vahemaa nende kohtade vahel, kus salvestamine PEATATI ja TAASTATI, ühendatakse sirgjoonega. See on abiks pika sirge rajalõigu või takistuste ümber sõitmise korral.

MÄRKUS: Pikim sillalõik (PEATAMISELE ja JÄTKAMISELE vastavate punktide vaheline lõik) saab olla 0,8 km (0,5 miili) (2640 jalga). Suuremate kauguste korral ühenduslõiku ei looda ja teesse jääb lünk.

A—Peatamine enne takistust
B—Jätkamine pärast takistust

C—Raja 0 järgi genereeritud teekonnad



PC9030C—UN—27OCT06

BA31779,000022C -21-13JUL11-1/1

GS3 CommandCenter – ringikujuline rada

Tööpõhimõte

Ringikujuline rada aitab juhil teha masina ja ringvihmutiga põllul kontsentrilisi ringe. Juhid võivad esimese ringi loomiseks rakendada eri meetodeid. Pärast esimese ringi määramist luuakse põllul kõik järgmised ringid.

Ringraja režiimi saab kasutada käsitsi navigeerimisel, kuid süsteemi AutoTrac kasutamiseks ringraja režiimis

tuleb aktiveerida nii AutoTrac kui ka Pivot Pro. Pivot Pro aktiveerimine on võimalik ainult Põhja-Ameerikas.

Ringi tsentri laius- ja pikkuskoordinaadid salvestatakse ning seotakse põllu nimega. Juhul kui põld pole ringi tsentri määramise ajal valitud, salvestatakse globaalsete ringide tsentrid. Ringi tsentreid võib edaspidiseks kasutamiseks taastada.

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

Uue ringraja loomine

Ringrajad luuakse ringi tsentri määramise kaudu. Ringi tsentri määramiseks on kaks võimalust.

Kõigepealt valige režiim RINGIKUJULINE RADA ja valige või looge seadistusviisardi viimasel lehel (NAVIGEERIMISRAJA SEADISTUSES) raja nimi.

MÄRKUS: Sellele lehele pääseb juurde ka klahvi Navigeer. kiire vahetus kaudu.

PC13868 —UN—14JUL11



Ekraani GreenStar avakuva

PC10857JJ —UN—13APR09



BA31779,000022D -21-14JUL11-1/1

Ringjoonel sõitmise meetod

- Ringjoonel sõitmine – loob ringraja, kui masinat juhitakse vähemalt 10 protsendi ulatuses mööda soovitud ringi. Optimaalse ringjoone keskpunkti ja täpsema raja arvutamiseks on soovitatav läbi sõita terve ringjoon.
 - Laius/pikkus – määrab kasutaja loodud ringraja jaoks spetsiaalsed laius- ja pikkuskoordinaadi punktid.
1. Ringikujulise töökäigu loomiseks sõitke põllul soovitud kohta.

2. Valige nupp Alusta ringjoone salvestamist.
3. Sõitke mööda soovitud ringikujulist töökäiku.
4. Valige nupp Lõpeta ringjoone salvestamine. Ringrajad luuakse automaatselt töökäikude vahelise kauguse järgi, mis on määratud seadistusviisardis.

MÄRKUS: Nupp Lõpeta ringjoone salvestamine kuvatakse siis, kui ringist on sõidetud tsentri punktide arvutamiseks piisav osa.

BA31779,000022E -21-13JUL11-1/1

Laiuse/pikkuse meetod

1. Valige nupp Keskpunkti laius- ja pikkuskraad.
2. Sisestage ringi tsentri laius- ja pikkuskoordinaatide väärtused kümnendkraadidena. Sisestusekraanil kuvatakse kõigepealt eelmised põlluga seotud laius- ja pikkuskoordinaatide väärtused.

3. Väärtuste salvestamiseks valige nupp Nõustu. Ringrajad luuakse automaatselt seadistusviisardi kaudu määratud töökäikude vahelise kauguse abil.

MÄRKUS: Masina joondamine ringvihmuti töölaiuse järgi või raja nihutamise funktsiooni tsentreerimistoimingu kasutamine võivad osutada vajalikuks radade joondamiseks masina kohaselt.

BA31779,000022F -21-13JUL11-1/1

Diagnostika

Diagnostikakuvad

MÄRKUS: Võimalikud diagnostikavastused antakse koos lühiselgitusega.

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)

MY12 diagnostika eelnäidud

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

MY12 diagnostikanäidud

A—Vaate rippmenüü

B—Reaandurid on saadaval

C—RowSense'i aktiveerimine on saadaval

D—Süsteemi AutoTrac litsents

E—Rea nihe

F—Peamine juhtimisallikas

G—Anduri vabakäigurežiimi allesjäänud aeg

H—Vasakpoolse anduri pinge

I— Parempoolse anduri pinge

J— Kalibreeri andurit

K—Kalibreerimise nupp

L—Kaliibrimise olek

Reaandurid on saadaval:

- A – jah
- B – ei

Reajuhiku aktiveerimine on saadaval:

- A – jah (juhul kui süsteemi AutoTrac RowSense GS3 on võimalik aktiveerida)
- C – ei (juhul kui süsteemi AutoTrac Rowsense GS3 ei ole võimalik aktiveerida)

Süsteemi AutoTrac litsents:

- A – jah (SF1)
- B – jah (SF2)
- C – ei

Rea nihe

- Praegune rea nihke väärtus, kaugus, mis on mõõdetud (tollides) või (mm).

Peamine juhtimisallikas:

- A – puudub

- B – GPS

- C – reaandurid

Anduri vabakäigurežiimi allesjäänud aeg:

- Pöördloenduse taimer GPS-signaal kadumise korral, mis kuvatakse sekundites.

Vasakpoolse anduri pinge

- Anduri puhkeasendi pinget peab olema väiksem kui 2,5 volti.

Parempoolse anduri pinget

- Anduri puhkeasendi pinget peab olema suurem kui 2,5 volti.

Kalibreeri andurit

Kaliibrimise olek

- Kalibreeritud
- Kalibreerimata

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

Reaandurite puhastamine

Reaandurite puhastamine

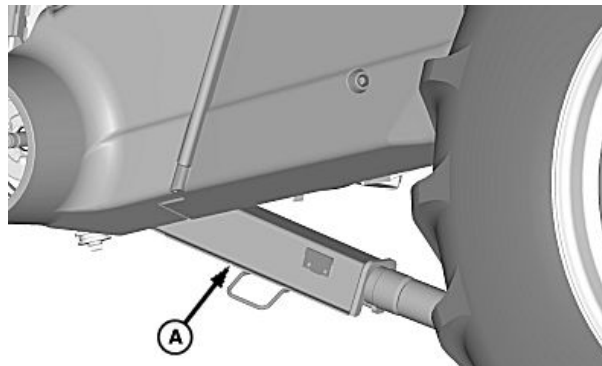
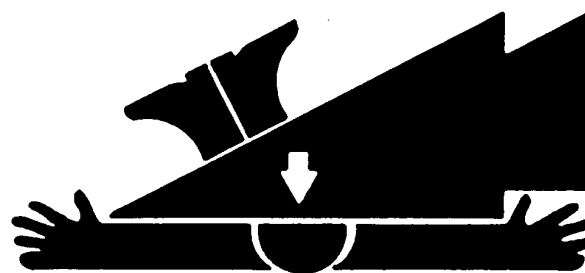
⚠ ETTEVAATUST: Lülitage mootor VÄLJA, rakendage seisupidur ja eemaldage süütevõti.

Tõstke heeder üles ja langetage turvatõkis (A) hüdrosilindri vardale.

Reaandurite puhtust tuleb kontrollida kord päevas. Kui anduritele on kogunenud koristusprahti, võib see takistada vaba liikumist ja häirida süsteemi tööd. Reaandurite puhastamiseks eemaldage anduritelt ja nende ümbrusest koristuspraht. Veenduge, et andurid liiguvad vabalt ja takistamatult.

Kord aastas tuleb kontrollida andurite pukse ja võlle liigse kulumise tuvastamiseks. Vajaduse korral asendage.

A—Turvatõkis



TS696 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

KR43067,00000B3 -21-11NOV08-1/1

Tehnilised andmed

EÜ vastavusdeklaratsioon

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

Allnimetatud isik tõendab järgmist

Toode: AutoTrac™ RowSense™

vastab järgmiste direktiivide kõikidele asjakohastele sätetele ning olulistele nõuetele:

Direktiiv	Number	Tõendamise meetod
Elektromagnetilise ühilduvuse direktiiv	2004/108/EÜ	Isesertifitseerimine vastavalt direktiivi II lisale

Tehnilise toimiku täitmiseks volitatud Euroopa Ühenduses asuva isiku nimi ja aadress:

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

Deklareerimise koht: Kaiserslautern,
Saksamaa

Nimi: Aaron Senneff

Deklareerimise kuupäev: 29. juuli 2011

Ametinimetus: Engineering Manager, John Deere Intelligent
Solutions Group

Tootmisüksus: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



BA31779.000024E -21-05AUG11-1/1

Indeks

Lehekülg	Lehekülg
A	K
A-punkti määramisnupp	Seadistamine 10-1
Sirge rada 35-2	
AB-kõverad	
Nupp Eemalda 45-2	Kalibreerimine
Nupp Uus 45-2	Diagnostika 75-1
Pausinupp 45-2	Reaandurid 25-1
Praeguse AB-kõvera rippmenüü 45-2	Kaliibrimine
Punkti A laiuskraad 45-2	Reaandurid 20-3
Punkti A pikkuskraad 45-2	Keela realeidja 40-3, 60-4
Rajavahe nupp 45-2	Kohanduvad kurvid
Salvestamis-/stoppnupp 45-2	AutoTraci režiim 40-2
Segmentide arvu nupp 45-2	Dokumentatsioonirežiim 40-2
Aktiveerimine 15-1	Käsitsi salvestamine 40-2
Anduri oleku lubamine/keelamine 10-1	Käsitsi salvestamine
AutoTraci režiim	Kohanduvad kurvid 40-2
Kohanduvad kurvid 40-2	
B	L
B-punkti määramisnupp	Luba realeidja 40-3, 60-4
Sirge rada 35-2	
D	M
Diagnostika 75-1	Meetodi rippmenüü
Dokumentatsioonirežiim	Ringikujuline rada 50-2
Kohanduvad kurvid 40-2	Sirge rada 35-2
	Mitmeetotstarbeline hoob 10-1
G	N
GPS	Nihke väärtus 15-1
Reaandur 30-1	Nihked
H	Reajuhik 20-1, 25-2
Hooldus	Nupp 2
Reaandurite puhastamine 80-1	Jätkamisnupp 10-1
I	Nupp 3
Ikoon	Jätkamisnupp 10-1
Reaandur 30-1	Nupp Eemalda
Installitud	AB-kõverad 45-2
Reaandur 30-1	Ringikujuline rada 50-2
J	Sirge rada 35-2
Joondus	Nupp Uus
Reajuhik 20-1, 25-2	AB-kõverad 45-2
Jätkamisnupp	Ringikujuline rada 50-2
Nupp 2 10-1	Sirge rada 35-2
Nupp 3 10-1	Nõuded 15-1
Real navigeerimisrežiim 10-1	
Reasisestusrežiim 10-1	O
	Oletatav rida 20-1, 25-2
	P
	Pausinupp
	AB-kõverad 45-2

Jätkub järgmisel leheküljel

[illegible]

Saadaolev John Deere'i tehniline kirjandus

Tehniline informatsioon

Tehnilist informatsiooni saab osta John Deere'lt. Publikatsioonid on kättesaadavad trükituna või CD-formaadis.

Tellimusi saab teha, kasutades üht järgmistest:

- John Deere'i tehnilise informatsiooni pood:
www.JohnDeere.com/TechInfoStore
- Helistades 1-800-522-7448
- Pöörduge John Deere'i esindaja poole

Võimalik on saada järgmist informatsiooni:

VARUOSADE KATALOOGIS on kirjas teie masinale sobivad varuosad koos lahtivõetud vaatega, mis hõlbustab õige varuosa kindlakstegemist. Samuti on see kasulik lahtivõtmisel ja kokkupanemisel.



TS189 —UN—17JAN89

DX,SERVIT -21-07DEC16-1/4

KASUTUSJUHEDID sisaldavad informatsiooni ohutuse, kasutamise, korrashoiu ja hooldamise kohta.



TS191 —UN—02DEC88

DX,SERVIT -21-07DEC16-2/4

TEHNILISED TEATMIKUD, kus on toodud teie masina hooldamisega seotud informatsioon. Need sisaldavad tehnilisi andmeid, pilte kokkupaneku ja lahtivõtmise kohta, hüdroõli vooluskeeme ja juhtmestiku skeeme. Mõnede toodete kohta on eraldi käsiraamatud remondi ja diagnostika informatsiooniga. Mõnede komponentide kohta, nagu mootorid, on saadaval eraldi tehnilised teatmikud.



TS224 —UN—17JAN89

Jätkub järgmisel leheküljel

DX,SERVIT -21-07DEC16-3/4

HARIDUSLIK ÕPPEKURSUS, mis koosneb viiest kõikehõlmavast raamatuseeriast, milles on detailne põhiinformatsioon, sõltumata tootjast:

- Agricultural Primer seeria käsitleb talupidamise ja karjakasvatuse tehnoloogiaid.
- Farm Business Management seeria käsitleb "päris elust" võetud probleeme ning pakub praktilisi lahendusi turunduse, finantseerimise ja seadmete valiku ning vastavuse tagamise valdkonnas.
- Hooldamise põhialused näitavad, kuidas oma maastikumasinaid remontida ja hooldada.
- Masina kasutamise põhialused selgitavad masina võimalusi ja seadistamist, kuidas masina tootlikkust suurendada ja kuidas vältida mittevajalikke toiminguid põllul.
- Kompaktseadmete põhialused annavad juhised kuni 40 käitusvõlli hobujõuga varustuse remontimiseks ja hoolduseks.



TS1663 —UN—10OCT97

DX,SERVLIT -21-07DEC16-4/4

John Deere'i teenindus hoiab teie masina töökorras

John Deere on Teie teenistuses

KLIENDIRAHULOLU on John Deere jaoks oluline.

Meie esindused pingutavad selle nimel, et varuosad ja teenindus jõuaksid teieni õigeaegselt ja efektiivselt:

–Hooldus ja varuosad teie seadmetele.

–Koolitatud hooldustehnikud ja vajalikud diagnostika ning remondivahendid teie seadmete hooldamiseks.

PROBLEEMILAHENDUSPROTSESS KLIENDIRAHULOLU TAGAMISEKS

John Deere esindaja tagab pühendunult teie seadmele tugiteenuse ja mis tahes probleemi lahendamise.

1. Esindusega ühenduse võtmisel pange valmis järgmine informatsioon:

–Masina mudel ja toote-identifikatsiooninumber

–Ostmise kuupäev

–Probleemi olemus

2. Arutage probleemi esinduse hooldusjuhiga.



3. Kui probleemi ei õnnestu lahendada, selgitage probleemi esinduse juhile ning paluge abi.

4. Kui probleem püsib ja seda esinduses ei suudeta lahendada, siis paluge abi saamiseks esindajal ühendust võtta John Deere'ga. Või võtke ühendust kleinditeeninduskeskusega Ag Customer Assistance Center telefonil 1-866-99DEERE (866-993-3373) või saatke meile e-mail aadressil www.deere.com/en_US/ag/contactus/.

DX,IBC,2 -21-02APR02-1/1

TS201—UN—15APR13

