



AutoTrac RowSense



オペレータマニュアル

AutoTrac RowSense

OMPFP16748 F2 版 (JAPANESE)

John Deere Ag Management Solutions
(このマニュアルの旧版 : OMPFP11679)
PRINTED IN U.S.A.



概要

序文

このマニュアルをよく読んで、システムの正しい操作方法を習得してください。これを守らないと、けがをしたり装置が損傷したりするおそれがあります。このマニュアルと機械上の安全標示ラベルは、他の言語でも入手可能です。(注文するには、John Deere 取扱店にお問い合わせください)。

このマニュアルはシステムの常備部品と見なし、システムを売却する場合は一緒に引き渡してください。

このマニュアルでは、メートル法、および対応するヤード・ポンド法の両方で測定値を記載しています。正しい交換部品と留め具のみを使用してください。メートル表記またはインチ表記の留め具には、特定のメートル表記またはインチ表記のレンチが必要になる場合があります。

右側か左側かは、機械の前進方向に向かった状態で決まります。

保証は、このマニュアルで説明されているように装置の操作とメンテナンスを実行しているお客様に対して、John Deere サポートプログラムの一部として提供されます。GreenStar ハードウェアの保証については、お客様が取扱店から受け取った保証証明書で説明しています。

この保証は、保証期間内に欠陥が確認された John Deere 製品について John Deere 社が支援することを保証しています。状況によっては、John Deere は、製品が保証期間を過ぎていても頻繁にお客様に無料で現場改善を提供しています。システムが間違っ使用された場合、または工場出荷時の本来の仕様を超えて性能を変更するために改造された場合、この保証は無効となり、現場改善も拒否されます。

KR43067,00000A2-40-10NOV08-1/1

目次

	ページ		ページ
安全		GS3 CommandCenter : アダプティブカーブ	
安全情報の確認	5-1	作動原理	60-1
シグナルワードの確認	5-1	誘導パターン	60-1
安全上の注意事項の順守	5-1	アダプティブカーブトラックの新規作成	60-2
安全メンテナンスの慣行	5-2	直線進路の記録または障害物の迂回	60-3
電子部品とブラケットの安全な取り扱い	5-2	RowFinder	60-4
ガイダンスシステムの安全な操作	5-3		
シートベルトの適切な着用	5-3	GS3 CommandCenter : AB カーブ	
収穫装置に近づかない	5-3	作動原理	65-1
『誘導マニュアル』を読む	5-3	AB カーブトラックの新規作成	65-1
		直線進路の記録または障害物の迂回	65-2
再開ボタン		GS3 CommandCenter : サークルトラック	
再開ボタンのセットアップ	10-1	作動原理	70-1
		サークルトラックの新規作成	70-1
AutoTrac RowSense		円走行の方法	70-1
概要	15-1	緯度/経度による方法	70-1
		診断	
2012 年式以降のシステムのセットアップと較正		診断画面	75-1
AutoTrac RowSense のセットアップ	20-1		
Row Guidance オフセットのセットアップ	20-2	畝センサーの清掃	
畝へのエントリのセットアップ	20-2	畝センサーの清掃	80-1
畝センサーの較正手順	20-3		
2011 年式以前のシステムのセットアップと較正		仕様	
AutoTrac RowSense のセットアップ	25-1	EC 適合宣言	85-1
畝センサーの較正手順	25-1		
Row Guidance オフセットのセットアップ	25-2		
システムの有効化			
ディスプレイと表示灯	30-1		
畝センサーの起動	30-2		
2600、2630 ディスプレイ : ストレートトラック			
ストレートトラック	35-1		
2600、2630 ディスプレイ : アダプティブカーブ			
アダプティブカーブ	40-1		
アダプティブカーブのセットアップ	40-2		
RowFinder	40-4		
2600、2630 ディスプレイ : AB カーブ			
AB カーブ	45-1		
2600、2630 ディスプレイ : サークルトラック			
サークルトラックのセットアップ	50-1		
GS3 CommandCenter : ストレートトラック			
作動原理	55-1		
新規ストレートトラックの作成	55-1		
方法 : A+B、A+Auto B、および A+方位	55-2		

本文書は翻訳版です。このマニュアルに掲載の全ての情報、画像、仕様は、発行時の情報に基づいています。予告なしに変更されることがあります。

COPYRIGHT © 2012
John Deere GmbH & Co. KG Mannheim Regional Center
Zentralfunktionen
All rights reserved.
A John Deere ILLUSTRATION™ Manual

安全

安全情報の確認

これは安全警告マークです。機械上、またはマニュアル内にこのマークのある場所では、けがをしないように注意してください。

推奨されている注意事項と安全操作の慣行に従ってください。



T81389—UN—2&JUN13

DX,ALERT-40-29SEP98-1/1

シグナルワードの確認

シグナルワード「危険」、「警告」、「注意」は安全警告マークと共に使用されます。「危険」は最も重大な危険要素を示します。

「危険」または「警告」安全標示ラベルは、特定の危険要素の近くにありま。一般注意事項は「注意」安全標示ラベルに記載されています。「注意」はこのマニュアルに記載されている安全上の注意事項への注意も促しています。

 **危険**

 **警告**

 **注意**

TS187—40—20JUN12

DX,SIGNAL-40-03MAR93-1/1

安全上の注意事項の順守

機械上の安全標示ラベルと当マニュアルに記載されているすべての安全上の注意事項を注意深く読んでください。安全標示ラベルを良好な状態に保ってください。安全標示ラベルが足りない場合は補充し、状態の悪いラベルは交換してください。新しい装置部品や修理部品に、最新の安全標示ラベルが付けられているか確認してください。交換用の安全標示ラベルは担当の John Deere 取扱店から入手できます。

販売業者から供給される部品については、このオペレータマニュアルに転記されていない追加の安全情報が存在する可能性があります。

適切な機械の操作方法とコントロールの使用法を習得してください。説明なしで他の人に操作させないでください。

機械を適切な作動状態に保ってください。許可なく機械



TS201—UN—15APR13

を改造すると、機能や安全性を損なう可能性があり、機械寿命に影響を及ぼすことがあります。

このマニュアルに不明な点があり、サポートが必要な場合は、John Deere 取扱店までご連絡ください。

DX,READ-40-16JUN09-1/1

安全メンテナンスの慣行

作業を開始する前に、整備の手順を確認してください。
作業域を清潔で乾いた状態に保ってください。

機械が動いている間は、絶対に潤滑、整備、調整を行わないでください。手足や衣類が、動力で駆動される部品に接触しないようにしてください。すべての電源および操作スイッチをオフにして圧力を下げます。装置を地面に降ろし、エンジンを停止します。キーを取り外し、機械が冷めるまで待ちます。

整備作業で持ち上げる必要のある機械部品をしっかりと固定してください。

すべての部品を良好な状態、および正しく取り付けられた状態に保ってください。破損は速やかに修理してください。摩耗、または破損している部品は交換してください。堆積したグリース、オイル、ごみなどは取り除いてください。

自走式装置では、電気システムの調整や機械の溶接作業を開始する前に、バッテリーアースケーブル (-) をバッテリーから取り外してしてください。

被牽引インプルメントでは、電気システム部品の整備や機械の溶接を開始する前に、トラクターからワイヤハーネスを取り外します。



TS218—UN—23AUG88

DX,SERV-40-17FEB99-1/1

電子部品とブラケットの安全な取り扱い

装置への電子部品の取り付けまたは取り外し中に落下すると、大けがをすることがあります。取り付け位置に容易に近づけるように、はしごや作業台を使用してください。安全で強固な足場と手掛りを使用してください。濡れたり凍ったりした状態での部品の取り付け、取り外しは避けてください。

RTK 基地局をタワーその他の高架構造物に設置したり、整備する場合は、認可された昇降器具を使用してください。

インプルメントに使用する測位受信機のマストを設置したり、整備する場合は、適切なつり上げ方法を使用して適切な保護具を着用してください。マストは重いので、取扱いは容易ではありません。地上または整備用作業台か



TS249—UN—23AUG88

ら近づけない取り付け位置での作業は、2 人で行ってください。

DX,WW,RECEIVER-40-24AUG10-1/1

ガイダンスシステムの安全な操作

ガイダンスシステムを道路で使用しないでください。道路に入る前にガイダンスシステムを必ずオフ（無効）にしてください。道路輸送中はガイダンスシステムをオン（起動）にしないでください。

ガイダンスシステムは、オペレーターが圃場作業をより効果的に実行できるように支援するためのものです。オペレーターは作業機の進路に対して常に責任があります。

ガイダンスシステムには、車両ステアリングを自動化するアプリケーションが組み込まれています。これには AutoTrac、iGuide、iTEC Pro、ATU、RowSense などがあります。

オペレータや周りの人がけがしないための注意事項：

- 車両が動いているときは絶対に乗り降りしないでください。
- 機械、インプラメント、およびガイダンスシステムが正しく設定されていることを確認してください。iTEC Pro を使用する場合は、正確な境界が定義されていることを確認してください。
- 周囲の環境に常に警戒し、注意を払ってください。
- 必要に応じてステアリングホイールを制御して、圃場の危険要素、周りの人、装置、その他の障害物を選避してください。
- 視界が悪く、作業機を操作したり、作業機の進路にいる人や障害物を識別することが難しい場合は、操作を停止してください。
- 車両速度を選択するときは、圃場条件、視界、車両構成を考慮してください。

JS56696,0000970-40-10MAY11-1/1

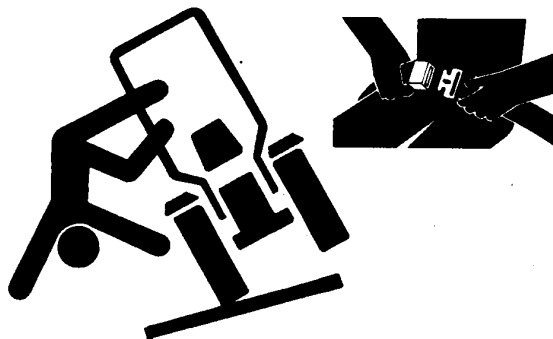
シートベルトの適切な着用

転倒防止構造（roll-over protective structure、ROPS）またはキャビンを使用する場合はシートベルトを着用して転倒などの事故によるけがをできるだけ防いでください。

ROPS またはキャビンを使用しないで運転する場合にはシートベルトは着用しないでください。

シートベルトの取り付け金具、バックル、ベルト、引き込み部に損傷の見られる場合は、シートベルト全体を交換してください。

シートベルトと取り付け金具は少なくとも年に1回点検してください。金具の緩みや、ベルトの傷み（切れ、ほつれ、過剰または異常な擦り切れ、変色、摩耗など）の兆候に注意してください。各機械に対して認可されている交換部品のみを使用してください。John Deere 取扱店にお問い合わせください。



TS205—UN—23AUG88

DX,ROPS1-40-27NOV12-1/1

収穫装置に近づかない

カッターバー、オーガ、リール、およびフィードロールは機能上完全にシールドすることはできません。操作中はこれらの可動部に近づかないでください。機械の整備または詰まりの除去を行う前に、必ずメインクラッチを切り、エンジンを停止し、キーを抜き取ってください。



ES 118 704

ES118704—UN—21MAR95

FX,CUT-40-21DEC90-1/1

『誘導マニュアル』を読む

Parallel Tracking または AutoTrac™ の操作を開始する前に、『誘導マニュアル』をよく読んで、安全で適切な操作に必要な部品や手順を理解してください。

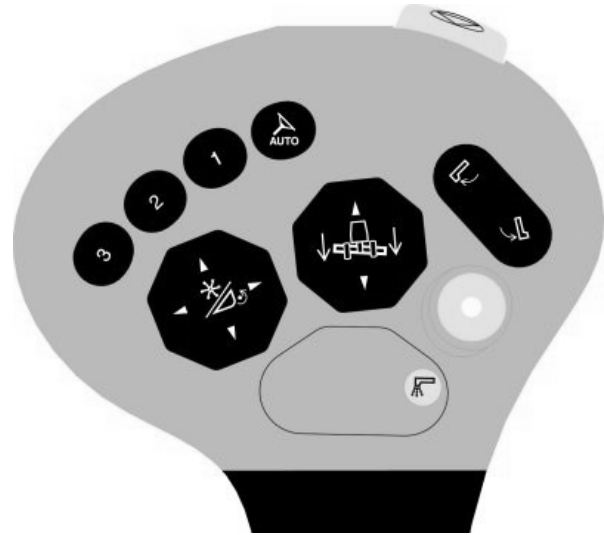
『誘導マニュアル』は、Parallel Tracking と AutoTrac 誘導システム用途向けのマニュアルです。

OUC6050,0000F2C-40-03APR08-1/1

再開ボタン

再開ボタンのセットアップ

AutoTrac を装備しているコンバインを RowSense 付きコーンヘッドに接続すると、マルチファンクションコントロールレバーの起動ボタン 2、3 は、ヘッダー下降ボタンおよび AutoTrac 再開ボタンとして自動的に機能します。2012 年式以降のコンバインでは、自動ボタンを使って AutoTrac を作動させることができます。また、作物がフィーラーに接触すると、畝センサーが作動します。(詳しくは、「システムの有効化」セクションの「畝エントリの設定」を参照してください)。



コンバインの再開ボタン

PC13860—UN—13JUL11

BA31779.00001F5-40-08NOV11-1/1

AutoTrac RowSense

概要

AutoTrac RowSense は、次のコンポーネントで構成されています。

- コンバインにインストール済みおよびアクティベーション済みの AutoTrac とステアリングシステムユニット (SSU) にプログラムされたアップグレード済みの AutoTrac RowSense ソフトウェアの統合、AutoTrac SF1 または SF2 アクティベーション。
 - ： 50、60 シリーズコンバインの場合は、Bridge Controller/Gateway のソフトウェア更新プログラムがインストールされている必要があります。
 - ： 2008 年式 S-、W-、T-シリーズ、および 2009 年式 C-シリーズコンバインは、AutoTrac RowSense との互換性を確保するために、LYNX バスを装備している必要があります。
- コンバインにインストール済みおよびアクティベーション済みの AutoTrac とステアリングシステムユニット (SSU) にプログラムされたアップグレード済みの AutoTrac RowSense ソフトウェアの統合、AutoTrac SF1 または SF2 アクティベーション。
- 2012 年式以降のコンバインには、GS3 2630 ディスプレイまたは GreenStar™ 3 CommandCenter が必要です。
- 2011 年式以前のコンバインには、GS2 2600 ディスプレイ、GS3 2630 ディスプレイが必要です。

- GS3 ディスプレイまたは GS3 CommandCenter 用の AutoTrac RowSense GS3 アクティベーション。
- GreenStar 2 ディスプレイ用の AutoTrac Row Sense SF1 または SF2 アクティベーション。
- SF1、SF2、または RTK アクティベーション付きの StarFire レシーバ
- 正規コーンヘッドに取り付けられた 1 対の畝センサー。

AutoTrac RowSense は、既存の追跡パターンおよびほとんどの標準収穫パターンで機能します。AutoTrac は次のモードで機能します。アダプティブカーブ、AB カーブ、サークルトラック、およびストレートトラック。トウモロコシの収穫時、AutoTrac RowSense は、GS2 ディスプレイ、GS3 ディスプレイ、および GS3 CommandCenter に統合された AutoTrac に対して機能が強化されています。いずれかの条に取り付けられている畝センサーは、トウモロコシの茎を検出して畝の場所を認識します。畝センサーからの信号が既存の AutoTrac™ 信号と統合されて、コンバインを畝の上に維持します。畝センサーからの信号がないときは (水路走行中など)、通常の GPS 誘導が適用されます。他の AutoTrac の特性に変わりはありません。畝センサーは、単にコンバイン操舵用の別の位置入力です。すべてのトラッキングモードは、GPS ベースの AutoTrac と同じやり方で設定します。

BA31779,00001F6-40-08NOV11-1/1

2012 年式以降のシステムのセットアップと校正

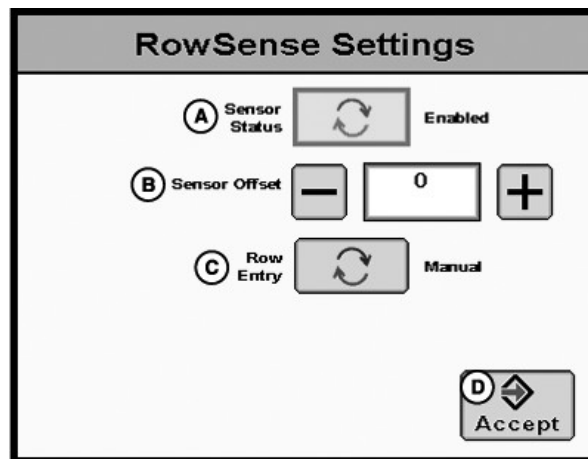
AutoTrac RowSense のセットアップ

注記：この製品を使用する前に、AutoTrac のセットアップに加えて次の手順を完了してください。

1. GS3 ディスプレイで、「メニュー」>>「GREENSTAR 3」ボタン>>「誘導」ソフトキー>>「GUIDANCE SETTINGS (誘導の設定)」タブ>>「ROWSENSE SETTINGS change (ROWSENSE 設定の変更)」ボタンの順に進みます。

GS3 CommandCenter では、「メニュー」>>「GREENSTAR 3」ボタン>>「設定」ソフトキー>>「ROWSENSE SETTINGS (ROWSENSE の設定)」ボタンの順に進みます。

2. トグルボタンを使用して Row Guidance センサーを有効にします。
3. センサーオフセット値が正しいことを確認します (0 は既定値です)。
4. トグルボタンを使用して、「Row Entry (畝へのエントリ)」モードを選択します。
5. 「Accept (承認)」を選択して、「RowSense Settings (RowSense の設定)」を終了します。



校正のセットアップ

A : センサステータス C : 畝へのエントリ方法
B : センサーオフセット (-50 ~ 50) D : 承認

BA31779,000020C-40-17OCT11-1/2

「AutoTrac RowSense」アイコンは、次の場所にあります。

PC10040—UN—04FEB08

- GS3 2630 : 「VIEW (表示)」タブの下の「Guidance (誘導)」ページ
- GreenStar™ 3 CommandCenter : 「Run (実行)」ページ



BA31779,000020C-40-17OCT11-2/2

Row Guidance オフセットのセットアップ

コーンヘッドに入る茎のアライメントを変更するために、オフセットを Row Guidance に追加することができます。

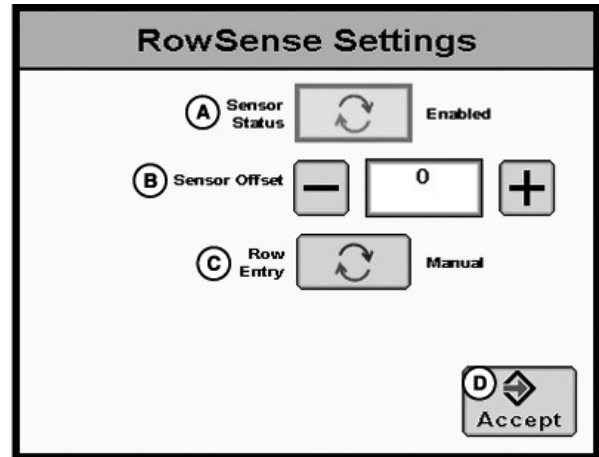
アライメントの変更が必要な場合の例：

- 播種された推定される畝は、コーンヘッドの中間にあり、畝はヘッドによって押されています。オフセットは「間を取る」ために適用できます。これにより、すべての列が傾いていますが、オフセットなしの場合ほどひどく傾いていない状態になります。
- 畝センサーを取り付けた作物ディバイダーが畝と整列していません。修理してセンサーを整列させることができるまで、オフセットを適用して誤整列を補正することができます。

0 未満のオフセット値を入力すると、コンバインが少し左に走行し、0 よりも大きい値を入力すると、コンバインが少し右に走行する可能性があります。既定値は 0 で、範囲は -50 ~ 50 です。

1. GS3 ディスプレイで、「メニュー」>>「GREENSTAR 3」ボタン >>「誘導」ソフトキー>>「GUIDANCE SETTINGS (誘導の設定)」タブ>>「ROWSENSE SETTINGS change (ROWSENSE 設定の変更)」ボタンの順に進みます。

GS3 CommandCenter では、「メニュー」>>「GREENSTAR 3」ボタン>>「設定」ソフトキー>>



- A : センサーステータス C : 畝へのエントリ方法
B : センサーオフセット (-50 ~ 50) D : 承認

「ROWSENSE SETTINGS (ROWSENSE の設定)」ボタンの順に進みます。

2. Row Guidance オフセット (-50 ~ 50) を入力します。既定値は 0 です。
3. 「Accept (承認)」を選択して、「RowSense Settings (RowSense の設定)」を終了します。

BA31779,000020D-40-08NOV11-1/1

畝へのエントリのセットアップ

1. GS3 ディスプレイで、「メニュー」>>「GREENSTAR 3」ボタン >>「誘導」ソフトキー>>「GUIDANCE SETTINGS (誘導の設定)」タブ>>「ROWSENSE SETTINGS change (ROWSENSE 設定の変更)」ボタンの順に進みます。

GS3 CommandCenter ディスプレイでは、「メニュー」>>「GREENSTAR 3」ボタン>>「SETTINGS (設定)」ソフトキー>>「ROWSENSE SETTINGS (ROWSENSE の設定)」ボタンの順に進みます。

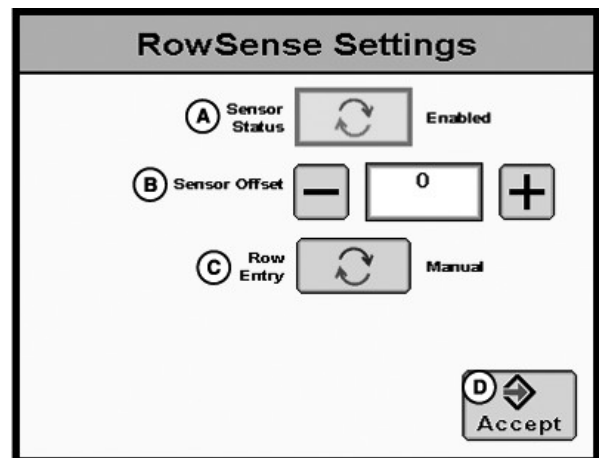
2. トグルボタンを使用して、「Row Entry (畝へのエントリ)」モードを選択します。
3. 「Accept (承認)」を選択して、「RowSense Settings (RowSense の設定)」を終了します。

手動：

1. コンバインを畝の中に運転します。
2. 再開ボタンを初めて押してヘッドを下げます。
3. 再開ボタンをもう一度押して、誘導と畝センサーを起動します。

GPS：

1. コンバインを畝の中に運転します。
2. 再開ボタンを初めて押し、ヘッドを下げた誘導を起動します。



- A : センサーステータス C : 畝へのエントリ
B : センサーオフセット (-50 ~ 50) D : 承認

3. 再開ボタンをもう一度押して、畝センサーを起動します。

注記： 自動ボタンを押すと、AutoTrac が起動します。作物がフィーラーに接触すると、畝センサーが作動します。

BA31779,000020E-40-08NOV11-1/1

畝センサーの校正手順

システムを取り付けた場合、またはシステムを修理した後
にこの手順を実行します。畝センサーを取り付けて、静止
ストップに当てて位置決めする必要があります。

1. 校正の準備

畝センサーがセンサー自体を静止位置に保持するスプリ
ングと一緒に取り付けられていることを確認します。
ヘッダーを上げて、畝センサーが地面に接触していない
ことを確認します。コンバインは動いてはいけません。

2. 「メニュー」>>「GREENSTAR 3」ボタン>>

「DIAGNOSTICS (診断)」ソフトキー>>ドロップダウン
メニューの「Select RowSense (RowSense の選択)」の
順に進みます。

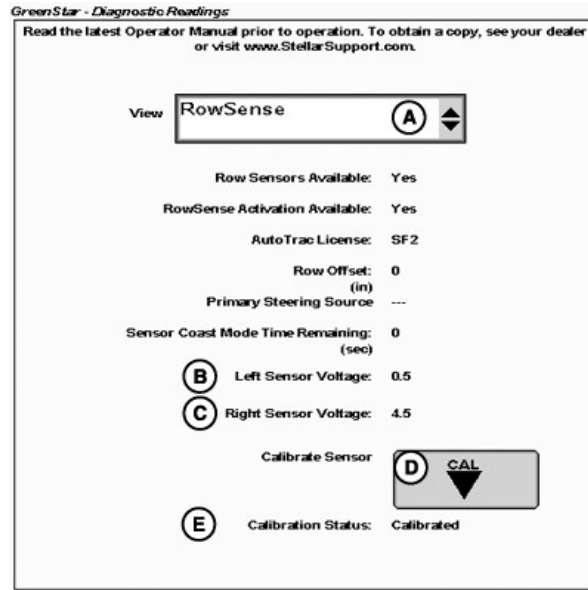
3. センサーの静止時電圧を校正します。

「CAL (校正)」ボタンを押して、センサー静止時電圧を
SSU メモリに保存します。

注記： 校正ボタンが表示されるには、センサーが有効に
なっている必要があります。

注記： GS3 2630 と GreenStar™ 3 CommandCenter で
は、左右のセンサー電圧が表示されます。右センサー
の静止時電圧は 2.5 V よりも大きい必要があります。
左センサーの静止時電圧は 2.5 V 未満である必要があ
ります。

4. 校正が終了したら、「RowSense Diagnostic Readings (RowSense 診断結果)」ページを終了します。



校正のセットアップ

- A : 「View (表示)」ドロップダウン
D : 「CAL (校正)」ボタン
B : 「Left Sensor Voltage (左センサー電圧)」
E : 「Calibration Status (校正ステータス)」
C : 「Right Sensor Voltage (右センサー電圧)」

BA31779,000020F-40-08NOV11-1/1

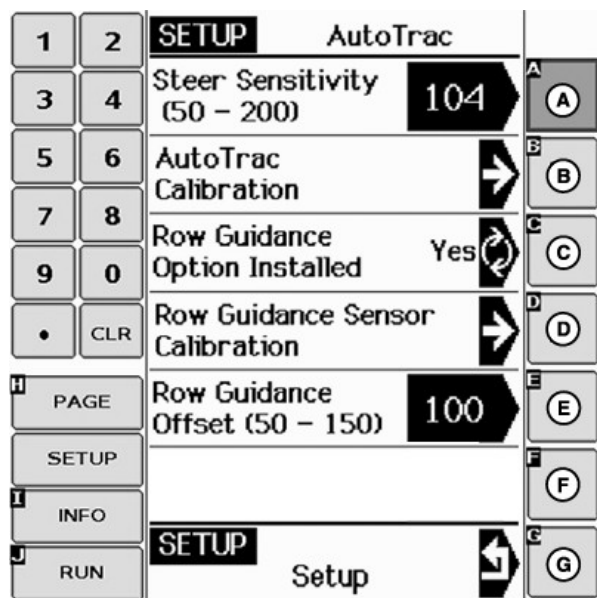
2011 年式以前のシステムのセットアップと校正

AutoTrac RowSense のセットアップ

注記：この製品を使用する前に、AutoTrac のセットアップに加えて次の手順を完了してください。

1. GS2 ディスプレイで、Original GreenStar ディスプレイ >> 「SETUP (セットアップ)」 >> 「AUTOTRAC」の順に移動します。
2. 「Row Guidance Option Installed (Row Guidance オプション装備)」および「Row Guidance Option Enabled (Row Guidance オプション有効)」に「YES (はい)」を選択します。
3. Row Guidance センサーを校正します。
4. Row Guidance オフセット値が正しいことを確認します (100 は既定値です)。

A : ステアリング感度 (50 ~ 200) E : Row Guidance オフセット (50 ~ 150)
 B : AutoTrac の校正 ~ 150)
 C : Row Guidance オプション装備 F : 不使用
 D : Row Guidance センサーの校正 G : リターン



校正のセットアップ

KR43067,00000FA-40-13NOV08-1/1

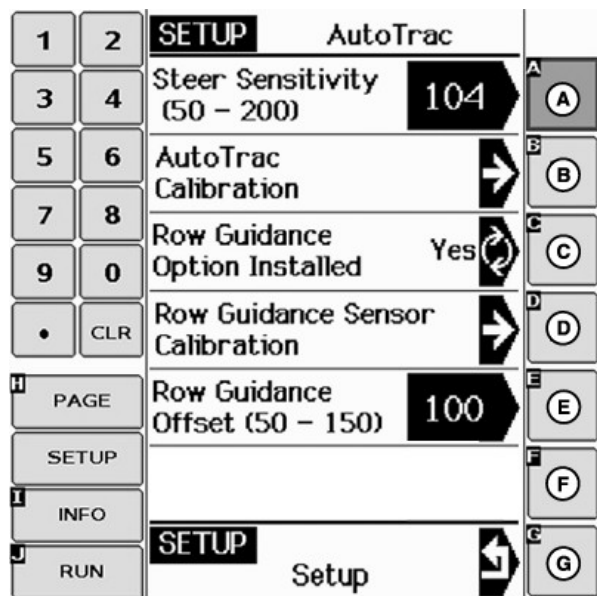
畝センサーの校正手順

システムを取り付けた場合、またはシステムを修理した後、この手順を実行します。畝センサーを取り付けて、静止ストップに当てて位置決めする必要があります。

1. 校正の準備

畝センサーがセンサー自体を静止位置に保持するスプリングと一緒に取り付けられていることを確認します。ヘッダーを上げて、畝センサーが地面に接触していないことを確認します。コンバインは動いてはいけません。

A : ステアリング感度 (50 ~ 200) E : Row Guidance オフセット (50 ~ 150)
 B : AutoTrac の校正 ~ 150)
 C : Row Guidance オプション装備 F : 不使用
 D : Row Guidance センサーの校正 G : リターン



AutoTrac のセットアップ

KR43067,0000123-40-17NOV08-1/2

次のページへ

2. Original GreenStar モニタの「SETUP (セットアップ)」ボタンを押します。AutoTrac で指定された文字のボタンを押します。

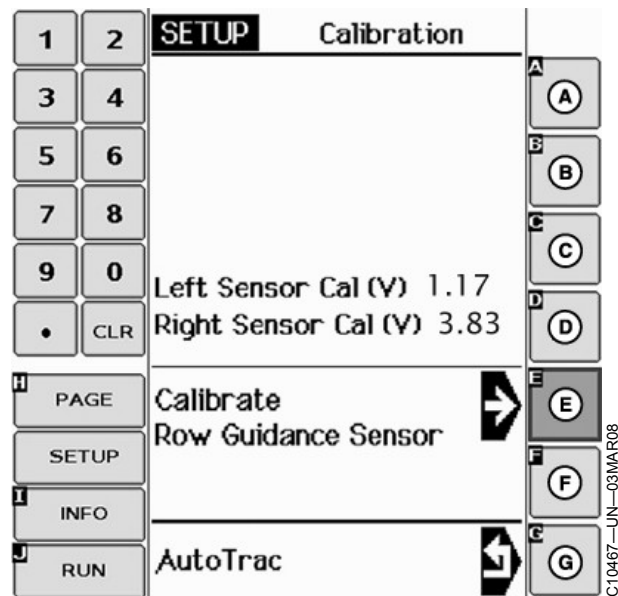
3. センサーの静止時電圧を較正します。

Row Guidance センサー較正ボタン (E) を押して、センサー静止時電圧を SSU メモリに保存します。

注記：GSD 画面に左センサーと右センサーの電圧が表示されます。右センサーの静止時電圧は 2.5 V よりも大きい必要があります。左センサーの静止時電圧は 2.5 V 未満である必要があります。

4. 較正が終了したら、畝センサー較正モードを終了します。

- A : 不使用
B : 不使用
C : Left Sensor Cal (V) 1.17 (左センサー較正電圧 1.17 V)
D : Right Sensor Cal (V) 3.83 (右センサー較正電圧 3.83 V)
E : Row Guidance センサーの較正
F : 不使用
G : リターン



較正のセットアップ

KR43067,0000123-40-17NOV08-2/2

Row Guidance オフセットのセットアップ

コーンヘッドに入る茎のアライメントを変更するために、オフセットを Row Guidance に追加することができます。

アライメントの変更が必要な場合の例：

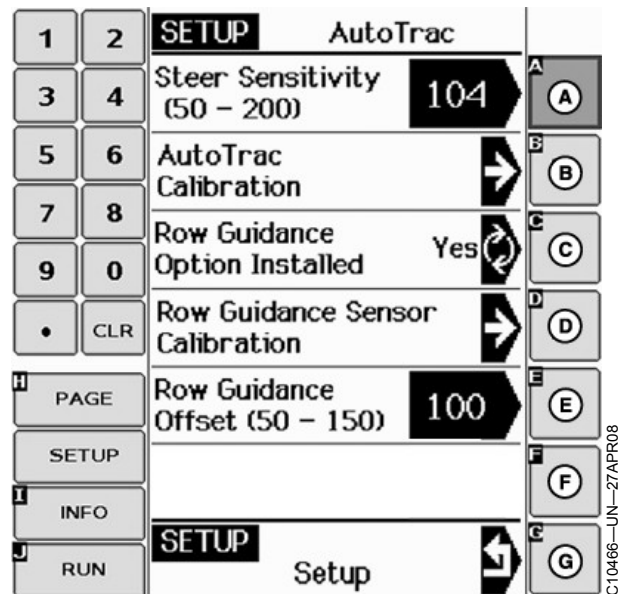
- 播種された推定される畝は、コーンヘッドの中間にあり、畝はヘッドによって押されています。オフセットは「間を取る」ために適用できます。これにより、すべての列が傾いていますが、オフセットなしの場合ほどひどく傾いていない状態になります。
- 畝センサーを取り付けた作物ディバイダーが畝と整列していません。修理を実施して物理的にセンサーを整列させることができるまで、オフセットを適用して誤整列を補正することができます。

100 未満のオフセット値を入力すると、コンバインが少し左に走行し、100 よりも大きい値を入力すると、コンバインは少し右に走行する可能性があります。既定値は 100 で、範囲は -50 ~ 150 です。

1. Original GreenStar モニタの「SETUP (セットアップ)」ボタンを押します。AutoTrac で指定された文字のボタンを押します。

2. 畝誘導オフセット (50 ~ 150) を入力します。既定値は 100 です。

3. セットアップを終了します。



Row Guidance オフセットのセットアップ

- A : ステアリング感度 (50 ~ 200) E : Row Guidance オフセット (50 ~ 150)
B : AutoTrac の較正
C : Row Guidance オプション 装備 F : 不使用
D : Row Guidance センサーの較正 G : リターン

KR43067,00000D6-40-12NOV08-1/1

システムの有効化

ディスプレイと表示灯

AutoTrac RowSense の使用時は、画面に次のアイコンが表示されます。GS3 2630 では、「SENSOR STATUS (センサーステータス)」ボタンを有効に切り替えたときに畝センサーを利用できることを示すアイコンが「Guidance View (誘導表示)」タブの下地図上に表示されます。GreenStar™ 3では、「CommandCenter」アイコンが「Run (実行)」ページに表示されます。各アイコンは、その時点でコンバインに何が起きているかを示します。

畝センサーでコンバインが制御されているときは、アイコンが白から色付き (緑) のアニメーションに変わります。

PC10042C—UN—04FEB08



システム取り付け済み (灰色の背景色)

PC10042—UN—04FEB08



システムアクティブ、畝センサーと GPS 両方で作動中 (緑の背景色)

PC10042A—UN—04FEB08



GPS 消失、畝センサーデータのみで作動中 (黄の背景色)

PC10042B—UN—04FEB08



畝センサー信号消失、GPS のみで作動中 (オレンジの背景色)

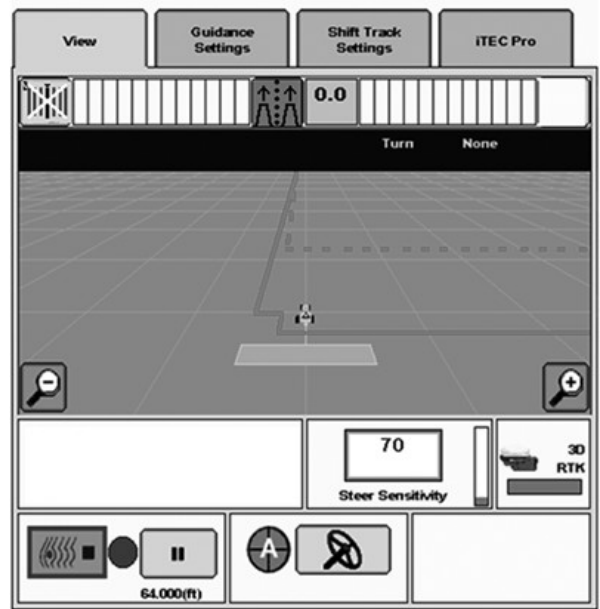
BA31779,0000224-40-08JUL11-1/1

畝センサーの起動

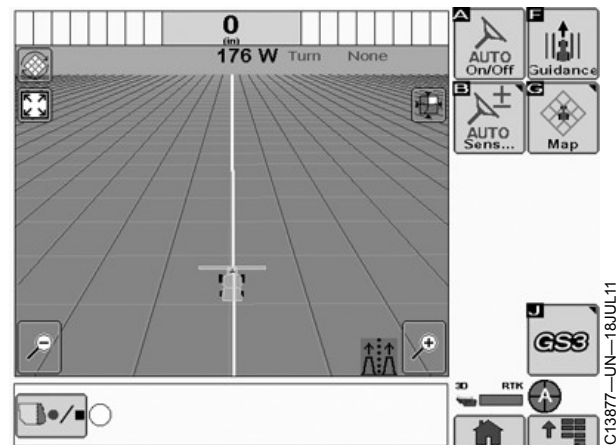
畝センサーが畝位置を決定できるときは常に、畝センサーでコンバインが誘導されます。AutoTrac RowSense アイコンが緑に変わって動きを示すことにより、畝センサーでコンバインが誘導されていることがわかります。

最初の走行パス (AB ラインまたは最初に記録されたカーブトラック走行パス) が設定された後、コンバインがトラックの間隔の半分以上にあり、畝に対して許容される角度にあるときは、再開ボタンを押すことができます。畝センサーが作動すると、すぐに畝センサーによりコンバインが誘導されます。

枕地旋回の実行：枕地旋回は GPS ベースの AutoTrac™ と同じように行われます。オペレータは追従したい進路に整列させます。再開ボタンを押すと、AutoTrac による誘導進路への走行が行われます。畝センサーは畝の位置を検出してそれに追従します。アダプティブカーブ、サークルトラック、AB カーブのライン延長機能を使用すると、隣接する進路の推定を枕地内に延長できます。



畝センサーの起動 GS3 2630



畝センサーの起動 GS3 CommandCenter

BA31779.0000470-40-22MAY12-1/1

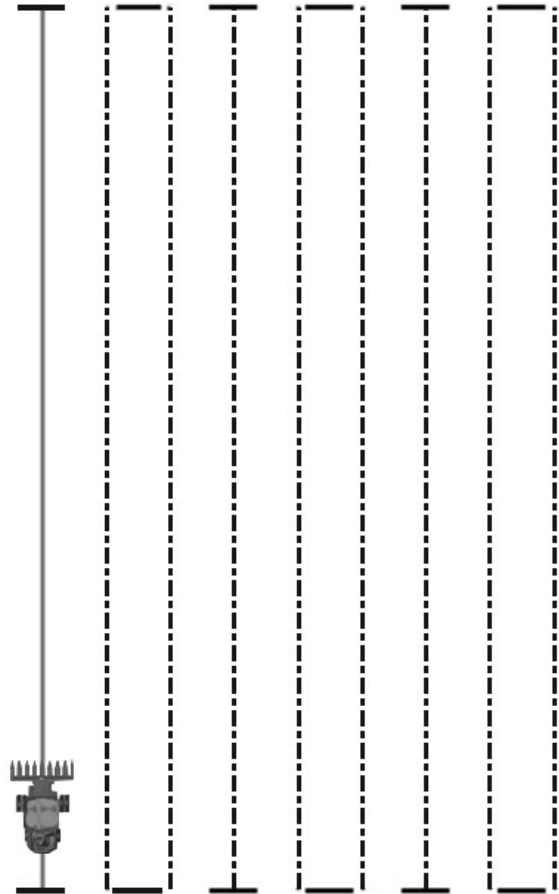
2600、2630 ディスプレイ : ストレートトラック

ストレートトラック

「Straight Track (ストレートトラック)」は、畝がまっすぐで、約 1 m (3-1/4 ft) 以上変化しない場合に使用してください。ストレートトラックではすべてのラインを最初の進路から推定します。

圃場が比較的まっすぐで方位が変わらない場合は、隣接する進路上の畝に入ることができるため、ストレートトラックを使用することをお勧めします。圃場が AutoTrac で播種されている場合、畝へのエントリでの性能が向上します。畝が水路内で欠落している間も性能が向上します。

ストレートトラックのときは、GPS ラインは自動的に再センタリングされます。これにより、GPS 進路はトウモロコシの畝と正しく整列します。**この機能は、アダプティブカーブでは使用できません。**



PC10390—JN—07JAN08

ストレートトラック

[次のページへ](#)

BA31779,0000201-40-08NOV11-1/4

「メニュー」>>「GREENSTAR」ボタン>>「誘導」ソフトキー>>「GUIDANCE SETTINGS (誘導の設定)」タブ

PC8663—UN—29APR15

「TRACKING MODE (トラッキングモード)」ドロップダウンメニューから「STRAIGHT TRACK (ストレートトラック)」を選択します。「VIEW (表示)」タブを選択します。

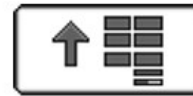
注記：収穫していないときは記録を一時停止します。

開始する前に

1. 「View (表示)」ページのレシーバアイコンを確認して、SF1、SF2、または RTK 信号が存在することを確認します。
2. トラックの間隔が正しいことを確認します。トラックの間隔が正しくない場合は、「GUIDANCE (誘導)」タブでトラックの間隔を変更します。

「Set Track 0 (トラック 0 の設定)」を選択します。

PC8673—UN—14OCT07



「メニュー」ボタン

PC12685—UN—29APR15



「GREENSTAR 3」ボタン

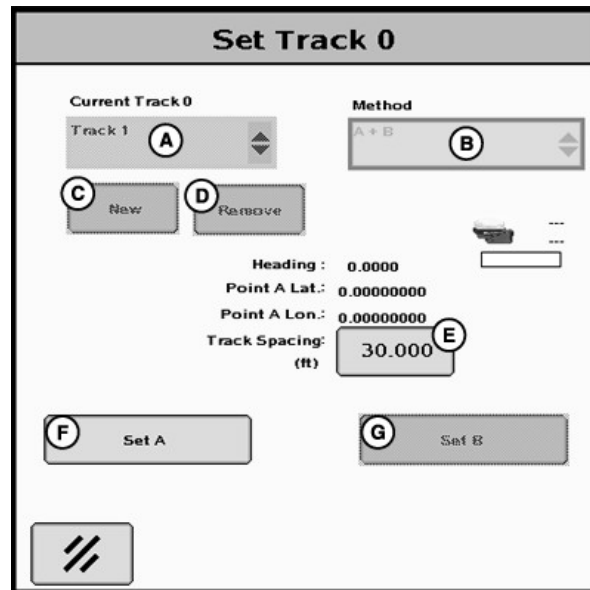


「誘導」ソフトキー

BA31779,0000201-40-08NOV11-2/4

1. 「Current Track 0 (現在のトラック 0)」ドロップダウンメニューからトラック名を選択します。名前が存在しない場合は、「New (新規作成)」ボタンを選択して新しいトラックを作成します。
 2. 「Method (方法)」ドロップダウンボックスからトラックの方法 (A + B) を選択します。
 3. トラックの始点まで走行して、「SET A (A の設定)」ボタンを選択します。
 4. トラックの終点まで走行して、「SET B (B の設定)」ボタンを選択します。
- 圃場全体で推定されるラインが作成されます。
5. 再開ボタンを押して、AutoTrac RowSense を実行します。

- A: 「Current Track 0 (現在のトラック 0)」ドロップダウンメニュー
 B: 「Method (方法)」ドロップダウンメニュー
 C: 「New (新規作成)」ボタン
 D: 「Remove (削除)」ボタン
 E: 「Track Spacing (トラックの間隔)」ボタン
 F: 「Set A (A の設定)」ボタン
 G: 「Set B (B の設定)」ボタン



「Set Track 0 (トラック 0 の設定)」

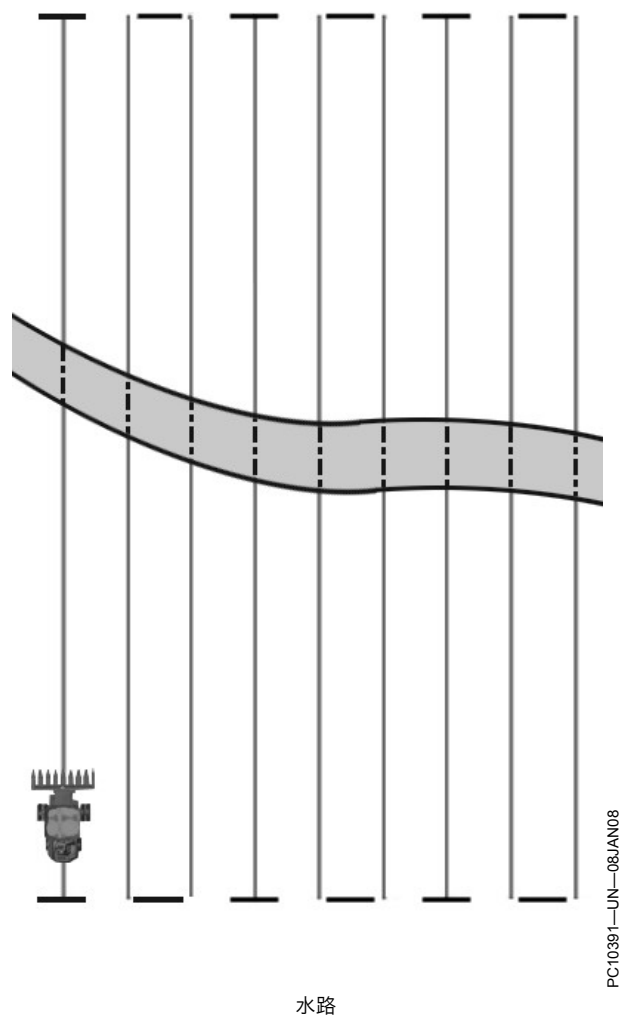
次のページへ

BA31779,0000201-40-08NOV11-3/4

PC10708—UN—24OCT07

敵の欠落：水路内にトウモロコシの敵はありません。ストレートトラックと AB カーブではトラックが再センタリングされるため、水路の反対側に正しい敵があることがわかります。

注記：GPS データ信号と敵センサーデータ信号の両方が失われた場合、システムは GPS 信号が復元されるまで作動しません。



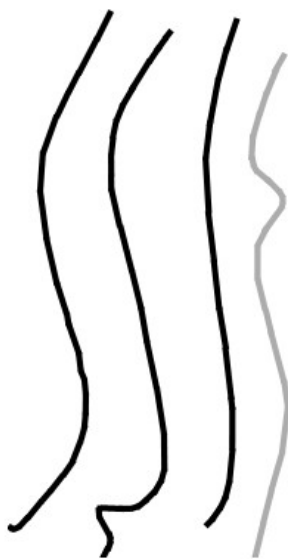
水路

PC10391—UN—08JAN08

BA31779,0000201-40-08NOV11-4/4

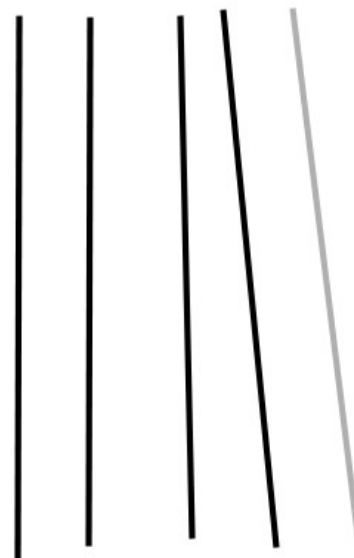
2600、2630 ディスプレイ : アダプティブカーブ

アダプティブカーブ



PC10399—UN—04FEB08

圃場を走行中の進路変更



PC10400—UN—04FEB08

圃場での方位変更

アダプティブカーブはすべての圃場で使用できますが、圃場を走行中に進路が変わったり、方位が大幅に変わったり、カーブが U 形の場合に強くお勧めします。アダプティブカーブには、トグルボタンで RowFinder を選択できるようにする追加機能があります。センサーが畝の上にある限り、畝センサーを使用してコンバインを操舵できます。カーブトラックの記録が ON である必要があります。これによって最初の走行パスが確立され、直線の延長が可能になります。

アダプティブカーブによって隣接する走行パスが推測されるだけですが、さまざまなカーブ形状を処理する利点があり、潜在的な推定畝誤差が圃場全体で累積されることはありません。

複数のコンバインが圃場にある場合、アダプティブカーブでは走行パスをスキップできません。このシナリオのアダプティブカーブは、他のコンバインのトラックの間隔がそれ自体に追加される場合のみ機能します。たとえば、12 条ヘッドが 30 inch の畝上の 8 条ヘッドに追従して、同じ圃場で収穫している場合、それぞれは 20 条 (50 feet) のトラックの間隔を必要とします。

圃場全体で進路が頻繁に変わる場合は、アダプティブカーブの使用をお勧めします。アダプティブカーブは、その次の進路のみを推定します。



PC11000—UN—04FEB08

カーブは U 字形です。

KR43067,00000AE-40-10NOV08-1/1

アダプティブカーブのセットアップ

PC8663—UN—29APR15

「メニュー」>>「GREENSTAR」ボタン>>「誘導」ソフトキー>>「GUIDANCE SETTINGS (誘導の設定)」タブ

「Tracking Mode (トラッキングモード)」ドロップダウンメニューから「Adaptive Curves (アダプティブカーブ)」を選択します。「VIEW (表示)」タブを選択します。

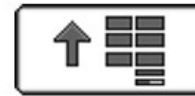
開始する前に

1. 「View (表示)」ページのレシーバアイコンを確認して、SF1、SF2、または RTK 信号が存在することを確認します。
2. トラックの間隔が正しいことを確認します。トラックの間隔が正しくない場合は、「GUIDANCE (誘導)」タブでトラックの間隔を変更します。
1. 「Record (記録)」ボタンを選択し、記録を開始します。
2. 圃場で進路を走行します。最初の進路を走行した後、次の進路の推定のみが作成されます。
3. 再開ボタンを押して、AutoTrac RowSense を実行します。

AutoTrac モードのときは、ステアリングホイールを回したときに記録が停止します。ドキュメントモードのときは、ヘッダーを上昇させたときに記録が停止します。

AutoTrac モード：隣接する走行パスのみについて畝へのエントリを向上させたい場合は、アダプティブ記録を AutoTrac に結び付けます。これは、圃場が比較的まっすぐで極端なカーブがなく、(手動操舵や GPS の損失により) AutoTrac が解除されることがめったない場合にのみお勧めします。

ドキュメントモード：アダプティブカーブをドキュメントに結び付けます。これにより、オペレータは操作中にステアリングホイールをつかんで進路の記録を続けることができます。次の走行パスでラインの延長を利用できますが、畝の端でヘッドのピックアップに遅れがあるため、これら



「メニュー」ボタン

PC12685—UN—29APR15



「GREENSTAR 3」ボタン

PC8673—UN—14OCT07



「誘導」ソフトキー

は畝へのエントリではあまり役に立ちません。性能は、畝の欠落区間では不十分になります。

手動記録：アダプティブ記録を手動記録に結びつけることができます。このモードは、オペレータが畝の端で停止ボタンを連続して押さない限りラインの延長には使用できません。オペレータが記録の停止を怠ると、カーブ推定が正しくないなどの問題が発生する可能性があります。例：負荷を軽減するために畝から離れて、一時停止を押さなかった場合、進路が記録されます。隣接する進路の走行時に、推定ラインがオフになっているため、コンバインは畝から少し外れます。

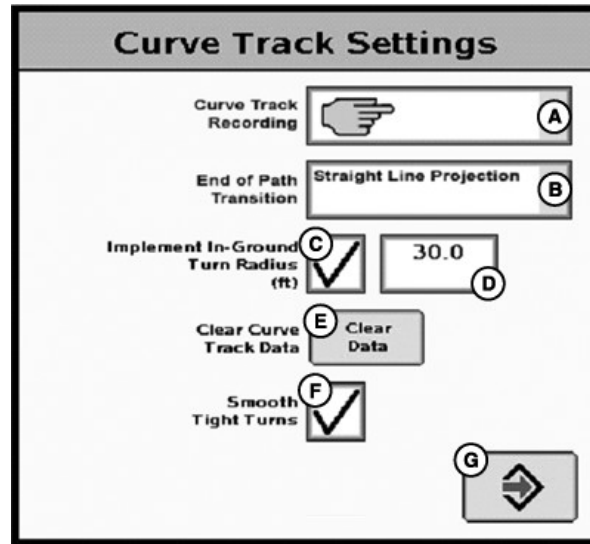
次のページへ

BA31779,0000472-40-24MAY12-1/2

操作 : 「メニュー」>> 「GREENSTAR」ボタン>> 「誘導」ソフトキー>> 「GUIDANCE SETTINGS (誘導の設定)」タブ> 「CURVE TRACK SETTINGS (カーブトラックの設定)」ボタン>> 「CURVE TRACK RECORDING (カーブトラックの記録)」ドロップダウンメニュー (A)。

表示されているアダプティブカーブモードは、ドロップダウンメニューを使って必要なモードを選択することにより、上に示すように画面上で変更できます。

- AutoTrac
- ドキュメント
- 手動



- A : 「Curve Track Recording (カーブトラックの記録)」ボタン
 B : 「End of Path Transition (進路遷移の終了)」
 C : 「Implement In-Ground Turn Radius (装置地表旋回半径)」チェックボックス
 D : 「Implement In-Ground Turn Radius (装置地表旋回半径)」入力ボックス
 E : 「Clear Data (データ消去)」ボタン
 F : 「Smooth Tight Turns (急旋回のスムージング)」チェックボックス
 G : 「Accept (承認)」ボタン

BA31779,0000472-40-24MAY12-2/2

RowFinder

PC15050—UN—22MAY12

アダプティブカーブで操作中に 2 走行パス以上離れている畝を見つけるときに、RowFinder を使用できます。アダプティブカーブモードで枕地に接近しているときに、「RowFinder」ボタンを選択して RowFinder を有効にします。これにより、車両位置と方位が記録されます。

注記：「RowFinder」ボタンを最初に押して有効にしたら 3 分以内に AutoTrac を解除しなかった場合、記録された位置と方位は破棄されます。

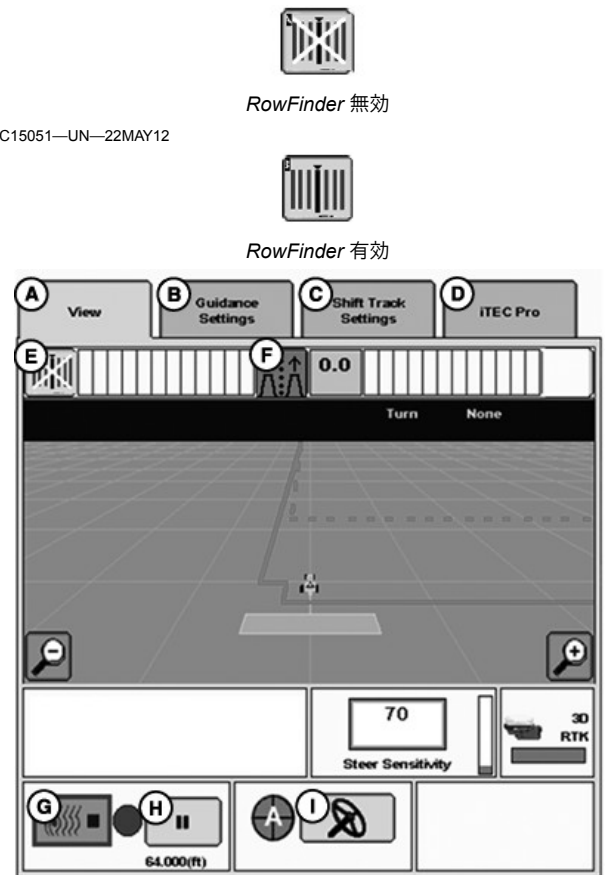
畝の端で、記録がオフになっていることを確認してください。ディスプレイは平行な畝を推定します。

枕地で必要な畝に向かって進みます。畝に入り、「RowFinder」ボタンを選択して RowFinder を無効にします。これにより、システムはアダプティブカーブモードに戻ります。

収穫を開始する前に記録がオンになっていることを確認してください。再開ボタンを押します。AutoTrac は畝に沿ってコンバインを誘導し、新しい最初の進路が記録されます。

- | | |
|---------------------------------------|-------------------------|
| A: 「View (表示)」 | F: 「RowSense ステータス」アイコン |
| B: 誘導の設定 | G: 「記録」ボタン |
| C: 「Shift Track Settings (トラック変更の設定)」 | H: 「一時停止」ボタン |
| D: 「iTec Pro」 | I: 「操舵 ON/OFF」ボタン |
| E: 「RowFinder」ボタン | |

PC15051—UN—22MAY12



PC15157—UN—24MAY12

BA31779,0000471-40-24MAY12-1/1

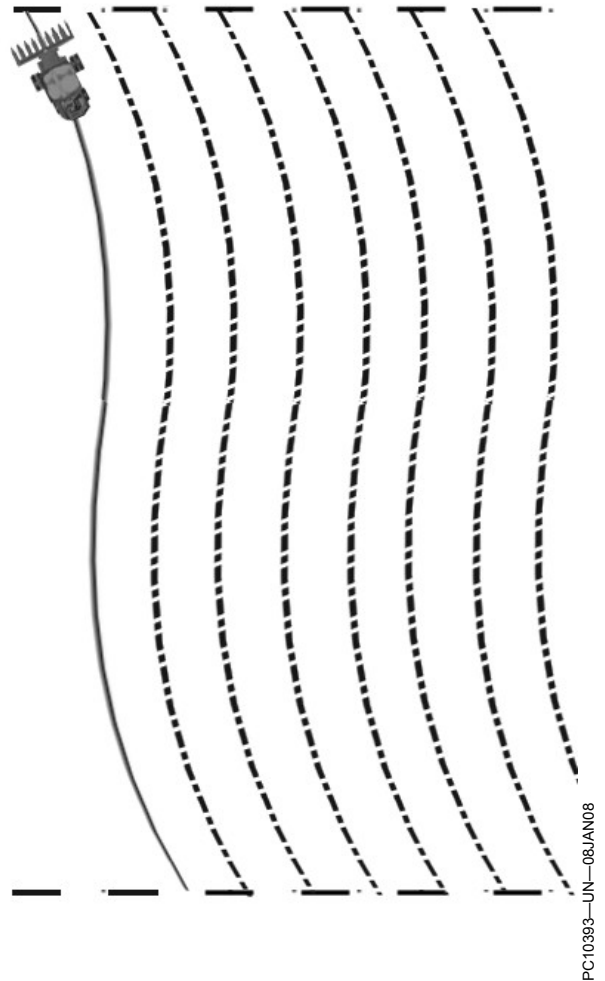
2600、2630 ディスプレイ : AB カーブ

AB カーブ

圃場全体に連続するカーブがある場合に、AB カーブの使用をお勧めします。これにより、隣接する進路上の畝へのエントリが可能になります。圃場が AutoTrac で播種されている場合、性能が向上します。AB カーブでは、畝が欠落している間の性能も向上します。

AB カーブには圃場全体のカーブトラックを平行線として推定するという利点がありますが、カーブの形状は各走行パスで同じです。

AB カーブの場合、GPS カーブは自動的に再センタリングされます。これにより、GPS 進路はトゥモロコシの畝と正しく整列します。**この機能は、アダプティブカーブでは使用できません。**



AB カーブではすべてのラインを最初の走行パスから推定します。

次のページへ

BA31779.0000203-40-08NOV11-1/3

「メニュー」>>「GREENSTAR」ボタン>>「誘導」ソフトキー>>「GUIDANCE SETTINGS (誘導の設定)」タブ

PC8663—UN—29APR15

注記： 収穫していないときは記録を一時停止してください。

1. 「Tracking Mode (トラッキングモード)」ドロップダウンメニューから「AB CURVES (AB カーブ)」を選択します。「VIEW (表示)」タブを選択します。
2. 「View (表示)」タブのレシーバアイコンを確認して、SF1、SF2、または RTK 信号が存在することを確認します。
3. 「AB CURVES (AB カーブの設定)」ボタンを選択します。
4. トラックの間隔が正しいことを確認します。トラックの間隔が正しくない場合は、「GUIDANCE (誘導)」タブでトラックの間隔を変更します。

PC12685—UN—29APR15



「メニュー」ボタン



「GREENSTAR 3」ボタン

PC8673—UN—14OCT07

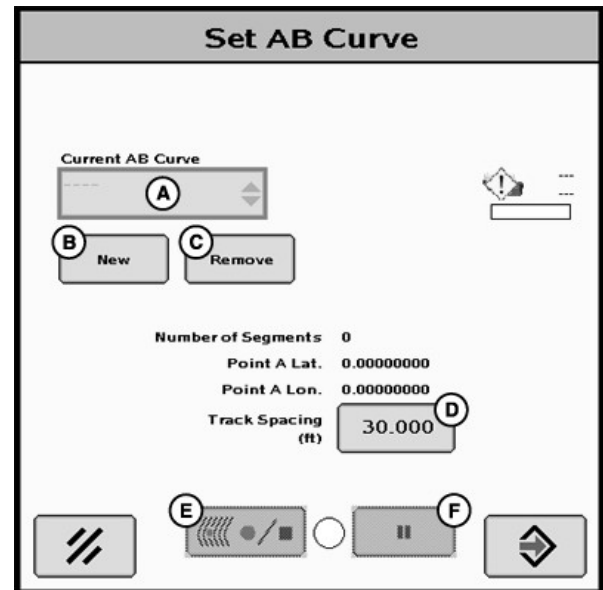


「誘導」ソフトキー

BA31779,0000203-40-08NOV11-3/3

5. 「Current AB Curve (現在の AB カーブ)」ドロップダウンメニューから AB カーブ名を選択します。名前が存在しない場合は、「New (新規作成)」ボタンを選択して新しいトラックを作成します。
6. 最初の走行パスの開始時に記録ボタンを選択します。
7. 最初の走行パスの最後に承認ボタンを選択します。カーブは圃場全体について推定されます。
8. 再開ボタンを押して、AutoTrac RowSense を実行します。

A : 「Current AB Curve (現在の AB カーブ)」ドロップダウンメニュー
 B : 「New (新規作成)」ボタン
 C : 「Remove (削除)」ボタン
 D : 「Track Spacing (トラックの間隔)」ボタン
 E : 「記録 / 停止」ボタン
 F : 「一時停止」ボタン



PC10709—UN—25OCT07

BA31779,0000203-40-08NOV11-3/3

2600、2630ディスプレイ：サークルトラック

サークルトラックのセットアップ

サークルトラックは、作物がセンターピボット圃場に播種されている場合にお勧めします。

収穫する畝が円の場合、サークルトラックを使用してください。これにより、GPS 曲率からの入力を畝センサーに適用できます。

「メニュー」>>「GREENSTAR」ボタン>>「誘導」ソフトウェア>>「GUIDANCE SETTINGS (誘導の設定)」タブ

1. 「TRACKING MODE (トラッキングモード)」ドロップダウンメニューから「CIRCLE TRACK (サークルトラック)」を選択します。「VIEW (表示)」タブを選択します。
2. 「VIEW (表示)」タブのレシーバアイコンを確認して、SF1、SF2、または RTK 信号が存在することを確認します。
3. 「SET CIRCLE (サークルの設定)」ボタンを選択します。
4. トラックの間隔が正しいことを確認します。トラックの間隔が正しくない場合は、「GUIDANCE (誘導)」タブでトラックの間隔を変更します。



PC8663—UN—29APR15



「メニュー」ボタン

PC12685—UN—29APR15



「GREENSTAR 3」ボタン

PC8673—UN—14OCT07



「誘導」ソフトウェア

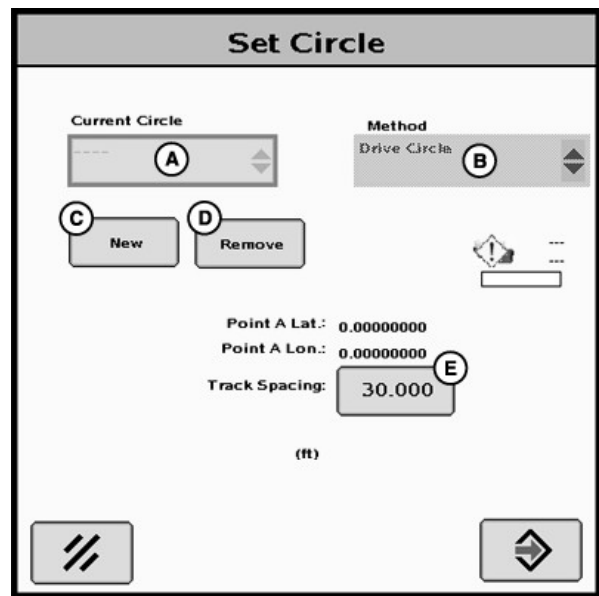
次のページへ

BA31779,0000204-40-08NOV11-1/2

PC10853—UN—31JAN08

5. サークル名を「CURRENT CIRCLE (現在のサークル)」ドロップダウンメニューから選択します。名前が存在しない場合は、「New (新規作成)」ボタンを選択して新しいトラックを作成します。
6. 「METHOD (方法)」ドロップダウンメニューから走行方法を選択します。
7. 最初の走行パスを走行中に記録ボタンを選択します。
8. 最初のサークルを走行した後、承認ボタンを選択します。円が圃場内で推定されます。
9. 再開ボタンを押して、AutoTrac RowSense を実行します。

- A : 「Current Circle (現在のサークル)」ドロップダウンメニュー
 B : 「Method (方法)」ドロップダウンメニュー
 C : 「New (新規作成)」ボタン
 D : 「Remove (削除)」ボタン
 E : 「Track Spacing (トラックの間隔)」ボタン



BA31779,0000204-40-08NOV11-2/2

GS3 CommandCenter : ストレートトラック

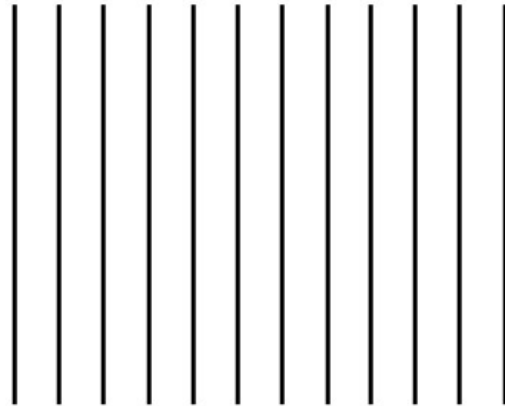
作動原理

ストレートトラックモードは、まっすぐで平行な進路を走行しているときにオペレータを支援します。最初に、複数のオプションのいずれかを使ってトラック 0 (基準進路) をセットアップします。トラック 0 (基準進路) を定義すると、圃場のすべての走行パスが生成されます。生成された走行パスを使用して、手動誘導または AutoTrac を操作できます。各走行パスは、操舵誤差が圃場全体に伝播されないように最初に走行したパスから生成されます。

各走行パスは、最初の走行パスとまったく同じになります。

注記：用語「誘導トラック」と「AB ライン」は相互に置き換え可能です。トラック 0 はオペレータが定義したトラックであり、圃場内のすべての平行走行パスの基準点です。

平行走行パス間の間隔は、セットアップウィザードで入力したトラックの間隔です。



PC9508—JUN—24OCT06

BA31779,0000233-40-21JUL11-1/1

新規ストレートトラックの作成

トラック 0 を定義するには、複数の方法があります。

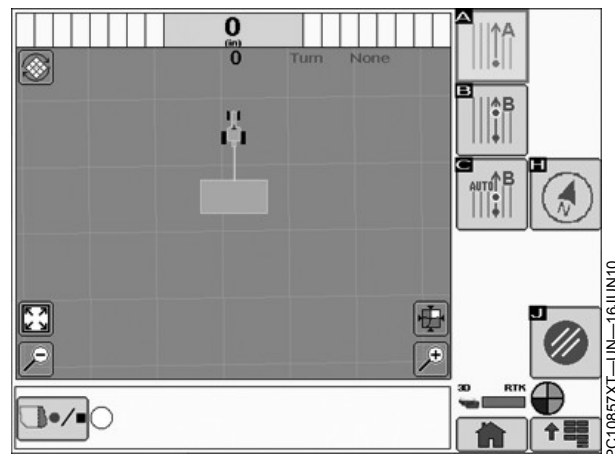
- A + B : 車両でこれらの点間を運転することによってトラック 0 を定義します。
- A + Auto B : 車両で運転することによってトラック 0 を定義します。
- A + 方位 : 車両を A 地点まで運転し、あらかじめ定められた方位値を入力することによってトラック 0 を定義します。

- 緯度 / 経度 : A 地点と B 地点のあらかじめ定められた緯度と経度の座標値を入力することによってトラック 0 を定義します。
- 緯度 / 経度 + 方位 : A 点のあらかじめ定められた経度と緯度の値とあらかじめ定められた方位値を入力することによってトラック 0 を定義します。

注記：トラック 0 は、(播種などの) 操作中に定義することができますが、作成中は使用できないソフトキーがあります。

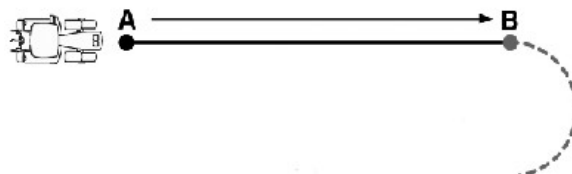
BA31779,0000227-40-13JUL11-1/1

方法 : A+B、A+Auto B、および A+方位



方位

PC10857MT—UN—23APR09



BA31779,0000228-40-14JUL11-1/6

1. 「STRAIGHT TRACK (ストレートトラック)」モードを選択し、セットアップウィザード (SETUP GUIDANCE TRACK (誘導トラックのセットアップ)) の最後のページでトラック名を選択または作成します。

PC13868—UN—14JUL11

注記 : このページは、「誘導のクイックチェンジ」ソフトウェアを使用して表示することもできます。

GreenStar メインページ → 誘導のクイックチェンジ

2. 圃場内の必要な位置まで走行して、A 点を作成します。

PC10857JJ—UN—13APR09



誘導のクイックチェンジ

BA31779,0000228-40-14JUL11-2/6

3. 「A 点の設定」ソフトウェアを選択します。
4. 次の 3 つのオプションのいずれかを使用して、B 点を定義します。

PC10857MU—UN—23APR09



「A 点の設定」ソフトウェア

BA31779,0000228-40-14JUL11-3/6

- B 点を手動で設定するには、圃場内の必要な位置まで走行し、B 点を作成して「B 点の設定」を選択します。最小距離は 3 m (10 feet) です。必要な方位を定義するには、B 点を圃場のはるか遠くの終端で設定することをお勧めします。

PC10857MV—UN—23APR09



「B 点の設定」ソフトウェア

BA31779,0000228-40-14JUL11-4/6

次のページへ

- B 点を自動的に設定するには、「B 点の自動設定」を任意の時点で選択します。車両を A 点から 15 m (45 ft) 走行すると、B 点が自動的に設定されます。この方法では、走行した 15 m (45 ft) から取得した最後の 5 つのデータポイントから B 点を計算し、各ポイントを通して最も適合するラインから方位を決定します。

PC10857MW—UN—23APR09



B 点の自動設定

BA31779,0000228-40-14JUL11-5/6

- 方位を入力して B 点を設定するには、「方位の設定」ソフトキーを選択します。テンキーを使用して必要なライン方位を入力し、「Accept (承認)」を選択して値を保存します。0.000 は北、90.000 は東、180.000 は南、270.000 は西を示します。以上でトラック 0 が定義され、平行なトラックが自動的に作成されます。GreenStar システムを操作するためのセットアップが完了しました。セットアップをキャンセルして「Guidance Setup (誘

PC10857MX—UN—23APR09



「方位」ソフトキー

導セットアップ)」ページに戻るには、「Cancel (キャンセル)」を選択します。

BA31779,0000228-40-14JUL11-6/6

GS3 CommandCenter : アダプティブカーブ

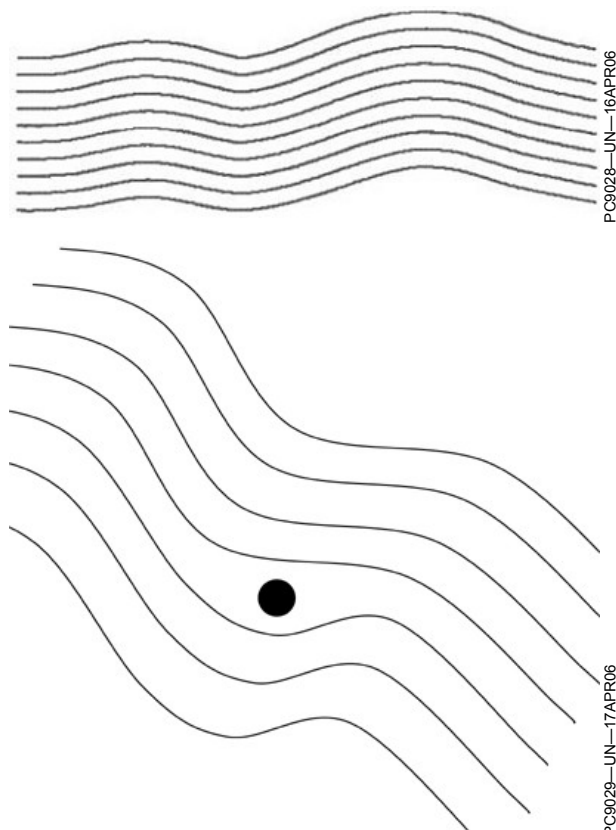
作動原理

アダプティブカーブモードでは、手動走行したカーブ進路を記録できます。最初のカーブ走行パスが記録され、機械を方向転換し、伝播進路が表示されたら、オペレーターは平行トラックを作成するか、または AutoTrac を起動できます。車両は、前に記録された走行パスから離れ、以降の走行パスに沿って誘導されます。各走行パスは、操舵誤差が圃場全体に伝播されないように元の走行パスから生成されます。走行パスは、元の走行パスとまったく同じではありません。走行パスの曲率は、走行パス間の誤差を維持するために変化します。オペレーターは、必要に応じて機械を操舵して伝播進路から離れるだけで、圃場内のどこでもカーブ進路を変更できます。

注記：アダプティブカーブモードでは、走行パスをスキップすることはできません。

以降の進路の凹凸が大きくなるにつれて、進路の曲率が変化します。

アダプティブカーブトラックモードでは、オペレーターはさまざまな圃場パターンに沿って走行し、誘導を受けることができます。



BA31779,0000234-40-21JUL11-1/1

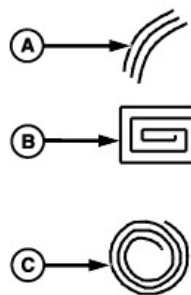
誘導パターン

すべてのラインセグメントの検索方法により、オペレーターはさまざまな圃場パターンに沿って走行し、誘導を受けることができます。

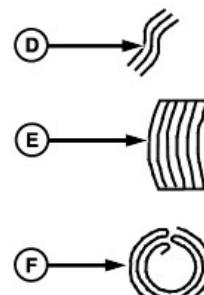
- 単純曲線
- S 字曲線
- 箱形
- レース軌道
- らせん状
- 円

軌道調整操作

曲線軌道の使用中は、軌道調整は推奨されません。トラック変更を行っても、カーブトラックモードに固有の GPS ドリフトは補正されません。



A : 単純なカーブ
B : 箱形
C : らせん状



D : S 字カーブ
E : レーストラック
F : 円

BA31779,0000235-40-21JUL11-1/1

アダプティブカーブトラックの新規作成

PC13868—UN—14JUL11

注記：アダプティブカーブトラックでは、クライアント、農場、圃場のセットアップは不要ですが、1つのグローバルアダプティブカーブトラックだけを保存できます。

1. セットアップウィザード (SETUP GUIDANCE TRACK (誘導トラックのセットアップ)) の最後のページで、アダプティブカーブトラックモードを選択します。

PC10857JJ—UN—13APR09

注記：このページは、「誘導のクイックチェンジ」ソフトキーを使用して表示することもできます。

2. トラックを開始する圃場内の必要な場所まで走行します。

PC10857ND—UN—27APR09



GreenStar メインページ



誘導のクイックチェンジ



記録の開始

BA31779,0000229-40-14JUL11-1/3

3. 記録の開始

PC10857NE—UN—27APR09

注記：繰り返しモードが ON の場合、アダプティブカーブの記録ソフトキーは無効です。新しい進路を記録している場合 (播種など)、「Repeat Mode (繰り返しモード)」をオフにする必要があります。既存の進路上で誘導を受けている場合 (噴霧、収穫など) は、Repeat Mode (繰り返しモード) ボタンをオンにしてください。繰り返しモードは既定で OFF です。

PC10857NF—UN—27APR09



記録の一時停止



記録の停止

記録を手動で開始するには、アダプティブカーブの「記録の開始」ソフトキーを押します。このソフトキーは、選択すると、次のソフトキーに置き換わります。

- 記録の一時停止
- 記録の停止
- キャンセル

注記：機械を通常の圃場パターン以外で運転する場合 (噴霧器や播種機への再充填など)、または圃場の終端で旋回を記録をしたくない場合のみ、記録をオフにする必要があります。

次のページへ

BA31779,0000229-40-14JUL11-2/3

カーブの設定：記録は、「Guidance Settings (誘導の設定)」でこれらのオプションを選択することにより、AutoTrac または曲率に基づいてトリガーすることができます。

- 最初の走行パスを走行します。青の誘導トラックが地図上に表示されます。

注記： 直進走行時、記録された進路はディスプレイの機械アイコンの背後に表示されない場合があります。進路は機械が旋回したときに表示されます。

強調表示された白のナビゲーションラインは、走行パスの終端に達して機械を旋回させるまで表示されません。機械を旋回すると、システムは誘導する進路を決定します。システムは、トラックの間隔の 1/2 から 1-1/2 の範囲内にある平行なラインセグメントを見つけます。予測される進路は、オペレータが操縦できることから表示されます。必要な進路に沿って車両を運転します。

- 最初の進路の終端で機械を旋回させると、次の進路用の白のナビゲーションラインが生成されます。ナビゲーションラインが表示されるまでに数秒かかることがあります。
- 目的の進路の白のナビゲーションラインが表示され、機械上で再開スイッチ (AutoTrac のみ) を押すと、機械はその進路上で自動的に操舵されます。手動誘導の場合は、強調表示された白のナビゲーションライン上を走行します。
- 圃場を完了したら、「記録の停止」を選択します。

PC13868—UN—14JUL11



GreenStar メインページ

PC10857JF—UN—13APR09



設定

PC10857NG—UN—27APR09



誘導の設定

重要： 次の圃場に入る前に記録を停止します。記録を停止しなかった場合、次の圃場でアダプティブカーブデータを記録する前に最後の圃場のアダプティブカーブデータが削除される可能性があります。

注記： 保存したアダプティブカーブデータは、選択したクライアント、農場、圃場名に割り当てられます。このデータは、ユーザーが消去するまでディスプレイの内蔵メモリに保存され、ディスプレイ間で移動することができます。

BA31779.0000229-40-14JUL11-3/3

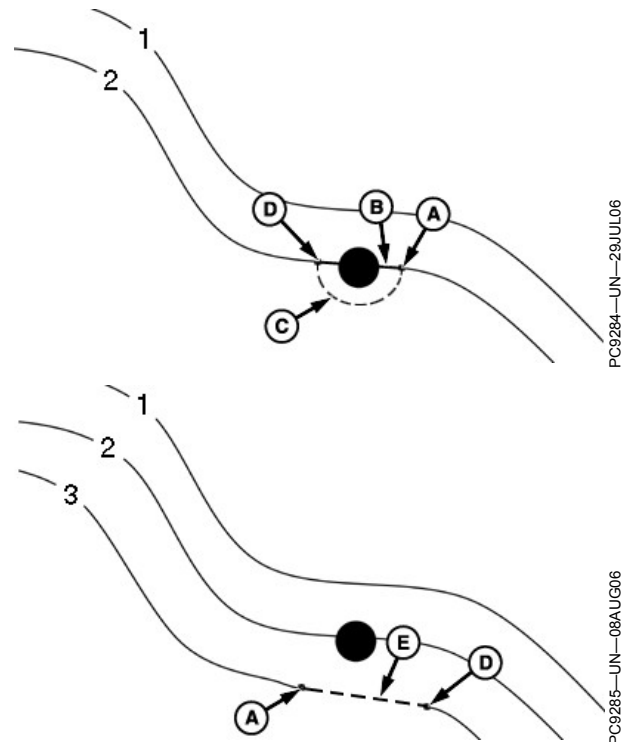
直線進路の記録または障害物の迂回

- 記録の開始
- 「記録の一時停止」を選択して、車両の進路の記録を一時的に停止します。
- 「記録」を選択して、アダプティブカーブの記録を再開します。

記録を一時停止した点と再開した点の間は、直線で接続されます。これは進路に長い直線区間がある場合や、障害物の周りを操舵するときに役立ちます。

注記： 作成できる最長のブリッジセグメント (一時停止から一時停止解除までの間に作成されるラインセグメント) は、最長 0.8 km (0.5 mile) (2,640ft) です。それよりも間隔が大きい場合、ラインセグメントは接続されないため、進路に隙間が発生します。

- | | |
|----------------------------|---------------------------|
| A : 記録が一時停止 | D : 記録の一時停止を解除 |
| B : 2 点をつなぐブリッジセグメントが生成される | E : 進路を A 点と D 点間の直線として記録 |
| C : 一時停止中のトラクターの進路は記録されない | |



BA31779.000022A-40-13JUL11-1/1

RowFinder

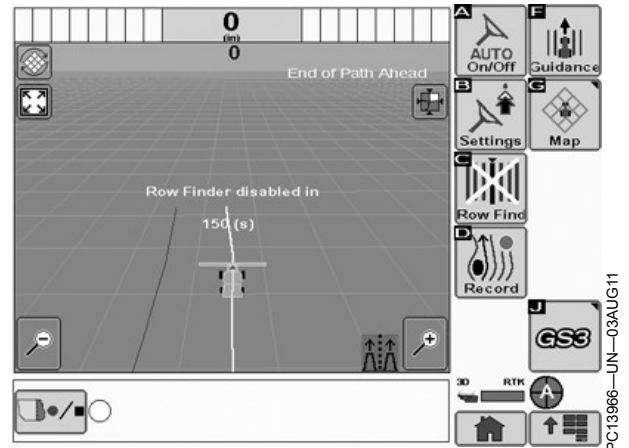
アダプティブカーブで操作中に 2 走行パス以上離れている畝を見つけるときに、RowFinder を使用できます。アダプティブカーブモードで枕地に接近しているときに、「ENABLE ROWFINDER (RowFinder の有効化)」ボタンを選択します。これにより、車両位置と方位が記録されます。

注記：「ENABLE ROWFINDER (RowFinder の有効化)」ボタンを最初を選択してから 3 分以内に AutoTrac を解除しなかった場合、記録された位置と方位は破棄されます。

畝の端で、記録がオフになっていることを確認してください。ディスプレイは平行な畝を推定します。

枕地で必要な畝に向かって進みます。畝に入り、「DISABLE ROWFINDER (RowFinder の無効化)」ボタンを選択します。これにより、システムはアダプティブカーブモードに戻ります。

収穫を開始する前に記録がオンになっていることを確認し



てください。再開ボタンを押します。AutoTrac は畝に沿ってコンバインを誘導し、新しい最初の進路が記録されます。

BA31779,000024D-40-03AUG11-1/1

GS3 CommandCenter : AB カーブ

作動原理

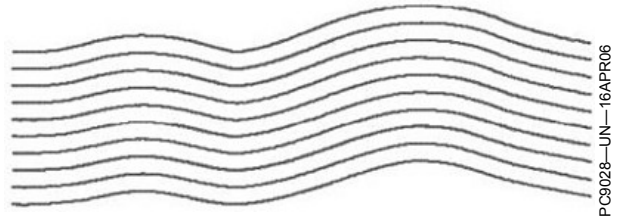
AB カーブモードでは、圃場の端部に終端がある、カーブしている平行走行パスを走行できます。誘導トラックはいずれの方向でもトラックに対して平行になり、元のトラックに基づいて生成されます。これにより、操舵誤差は圃場全体に伝播されません。

トラック 0 は、圃場内の以降の走行パスの基準となる基準トラックです。最初の AB カーブ (トラック 0) が作成されると、4 つのトラックが生成されます。車両が画面に表示された最後の走行パスを走行すると、システムはさらに走行パスを生成し続けます。

注記： AB カーブモードでは、走行パスのスキップ機能を使用できます。

AB カーブ走行パス情報の生成：トラック 0 を記録した後に初期走行パスを生成しているとき、またはさらに走行パスを生成しているときに「Generating AB Curve (AB カーブを生成しています)」メッセージが透視図に表示されます。この間にはどの進路からも追跡できなくなります。

AB カーブ生成の制限：AB カーブが誘導での使用に有効であるためには、初期に記録された AB カーブが 10 feet 以上である必要があります。システムが曲線進路の生成を開始するには、トラック 0 を記録した地点から 400 m (0.25 mile) 以内に車両がある必要があります。車両がこの



限界ぎりぎりにある場合、画面に表示される進路を生成するのに数分かかることがあります。この間は、画面に「Generating AB Curve (AB カーブを生成しています)」と表示されます。

圃場内の複数の AB カーブ：圃場では複数の AB カーブ走行パスを使用できます。圃場の各 AB 曲線を記録し、一意の名前を付ける必要があります。

トラックの番号付け：トラックに番号を付けると、走行パスのスキップが可能になり、走行パスを見つけやすくなります。方向ラベル (N、S、E、W) は、カーブの最初と最後の点間で確定される方位によって定義されます。

以降の進路の凹凸が大きくなるにつれて、進路の曲率が変化します。

BA31779,0000236-40-21JUL11-1/1

AB カーブトラックの新規作成

次の手順に従って、圃場内の以降のカーブ走行パスの基準となる最初の AB カーブ (トラック 0) をセットアップします。

注記： 圃場ごとに複数の AB カーブを記録できます。それぞれ別の名前で記録する必要があります。

1. 「AB CURVE TRACK (AB カーブトラック)」モードを選択し、セットアップウィザード (SETUP GUIDANCE TRACK (誘導トラックのセットアップ)) の最後のページでトラック名を選択または作成します。

注記： このページは、「誘導のクイックチェンジ」ソフトキーを使用して表示することもできます。

2. トラック 0 を開始する圃場内の必要な地点まで走行します。
3. AB カーブの「記録の開始」ソフトキーを押します。このソフトキーは、選択すると、次のソフトキーに置き換わります。
 - 記録の一時停止
 - 記録の停止
 - キャンセル。
4. 最初の走行パスを走行します。青の誘導トラックが地図上に表示されます。

PC13868—UN—14JUL11



GreenStar メインページ

PC10857JJ—UN—13APR09



誘導のクイックチェンジ

注記： 直進走行時、記録された進路はディスプレイの機械アイコンの背後に表示されない場合があります。進路は機械が旋回したときに表示されます。

5. 走行パスの終端で「記録の停止」を押すと、トラックはメモリに保存されます。

注記： 記録中に GPS 信号が途切れた場合は、記録が停止され、その地点までに記録された AB カーブが保存されます。AB カーブが意図したものでない場合は、セットアップウィザードの「SETUP GUIDANCE TRACK (誘導トラックのセットアップ)」ページの「Delete Track (トラックの削除)」ボタンを使用して削除できます。

BA31779,000022B-40-14JUL11-1/1

直線進路の記録または障害物の迂回

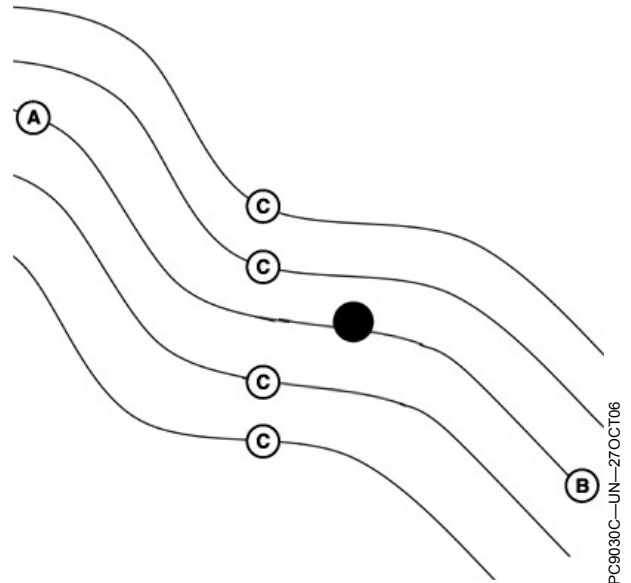
1. AB カーブの記録を開始します
2. 「記録の一時停止」を選択して、車両の進路の記録を一時的に停止します。
3. 「AB カーブの記録」を選択して、AB カーブの記録を再開します。

記録を一時停止した点と再開した点の間は、直線で接続されます。これは進路に長い直線区間がある場合や、障害物の周りを操舵するときに役立ちます。

注記：作成できる最長のブリッジセグメント (一時停止から一時停止解除までの間に作成されるラインセグメント) は、最長 *0.8 km (0.5 mile) (2,640ft)* です。それよりも間隔が大きい場合、ラインセグメントは接続されないため、進路に隙間が発生します。

A : 障害物の前で一時停止
B : 障害物の後で再開

C : トラック 0 から生成された進路



BA31779,000022C-40-13JUL11-1/1

GS3 CommandCenter : サークルトラック

作動原理

サークルトラックは、センターピボット灌漑付きの圃場内で同心円状に走行するときに役立ちます。さまざまな方法を使用して、最初のサークルを作成できます。最初のサークルが定義されたら、圃場の以降のサークルが作成されます。

サークルトラックモードは手動誘導で利用できますが、

サークルトラックモードの AutoTrac には、AutoTrac と Pivot Pro のアクティベーションが必要です。Pivot Pro アクティベーションは北米のみで利用できます。

円中心の緯度および経度の座標値は保存され、フィールド名と関連付けられます。円中心を定義するときに圃場を選択しなかった場合、グローバル円心が保存されます。円中心は将来呼出して活用することができます。

BA31779,0000237-40-21JUL11-1/1

サークルトラックの新規作成

サークルトラックは円の中心点を定義することにより作成されます。中心点を定義するには、次の 2 つの方法があります。

最初に「CIRCLE TRACK (サークルトラック)」モードを選択し、セットアップウィザード (SETUP GUIDANCE TRACK (誘導トラックのセットアップ)) の最後のページでトラック名を選択または作成します。

注記： このページは、「誘導のクイックチェンジ」ソフトウェアキーを使用して表示することもできます。

PC13868—UN—14JUL11



GreenStar メインページ

PC10857JJ—UN—13APR09



BA31779,000022D-40-14JUL11-1/1

円走行の方法

- 円走行：必要な円の 10% 以上を走行してサークルトラックを作成します。最適な円中心の計算と高い精度のトラックを得るために、円の全周を走行することをお勧めします。
- 緯度/経度：ユーザーが定義したサークルの中間でサークルトラックから特定の緯度と経度の点を設定します。

1. 圃場内の希望の位置に走行して、円状の走行パスを走行します。

2. 「円記録の開始」を選択します。

3. 必要な円走行パスを走行します。

4. 「円記録の停止」を選択します。セットアップウィザードで定義したトラックの間隔を使って、サークルトラックが自動的に作成されます。

注記： 「円記録の停止」ボタンは、中心点を計算できるだけの十分な円を走行したときに表示されます。

BA31779,000022E-40-13JUL11-1/1

緯度/経度による方法

1. 中心点の緯度と経度を選択します。

2. 円中心に必要な緯度と経度の値を 10 進法の角度で入力します。入力画面が最初に表示されるときは、圃場に関連付けられた以前の緯度および経度の値が表示されます。

3. 「Accept (承認)」を選択して値を保存します。セットアップウィザードで定義したトラックの間隔を使って、サークルトラックが自動的に作成されます。

注記： 車両をセンターピボットタワーのトラックと整列させるか、中心トラック変更を使用してトラックを機械と整列させることが必要な場合もあります。

BA31779,000022F-40-13JUL11-1/1

診断

診断画面

注記：可能性のある診断結果と簡単な説明が表示されます。

BA31779,00001F4-40-21JUL11-1/2

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—28JUN11

MY12 よりも前の診断結果

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—27JUN11

MY12 の診断結果

- A : 「View (表示)」ドロップダウンメニュー
- B : 「Row Sensors Available (畝センサー使用可能)」
- C : 「RowSense Activation Available (RowSense アクティベーション利用可能)」
- D : 「AutoTrac License (AutoTrac ライセンス)」
- E : 「Row Offset (畝オフセット)」
- F : 「Primary Steering Source (プライマリステアリングソース)」

Row Sensors Available (畝センサー使用可能) :

- A : Yes (はい)
- B : No (いいえ)

Row Guidance アクティベーション利用可能 :

- A : Yes (はい) (AutoTrac RowSense GS3 アクティベーションが利用可能な場合)
- C : No (いいえ) (AutoTrac RowSense GS3 アクティベーションが利用できない場合)

AutoTrac ライセンス :

- A : Yes (はい) (SF1)
- B : Yes (はい) (SF2)
- C : No (いいえ)

畝オフセット :

- 現在の畝オフセット値、測定した間隔 (in) または (mm) 単位

プライマリステアリングソース :

- A : None (なし)

- G : 「Sensor Coast Mode Time Remaining (センサーコーストモード残り時間)」
- H : 「Left Sensor Voltage (左センサー電圧)」
- I : 「Right Sensor Voltage (右センサー電圧)」
- J : 「Calibrate Sensor (センサーの校正)」
- K : 「CAL (校正)」ボタン
- L : 「Calibration Status (校正ステータス)」

- B : GPS

- C : Row sensors (畝センサー)

センサーコーストモード残り時間 :

- GPS 信号が失われたときのカウントダウンタイマー (秒単位)

「Left Sensor Voltage (左センサー電圧)」

- センサーの静止時電圧は 2.5 V 未満である必要があります。

「Right Sensor Voltage (右センサー電圧)」

- センサーの静止時電圧は 2.5 V よりも大きい必要があります。

「Calibrate Sensor (センサーの校正)」

「Calibration Status (校正ステータス)」

- 補正済み
- 未校正

BA31779,00001F4-40-21JUL11-2/2

畝センサーの清掃

畝センサーの清掃

⚠ 注意： エンジンを停止し、パーキングブレーキをかけ、キーを抜いてください。

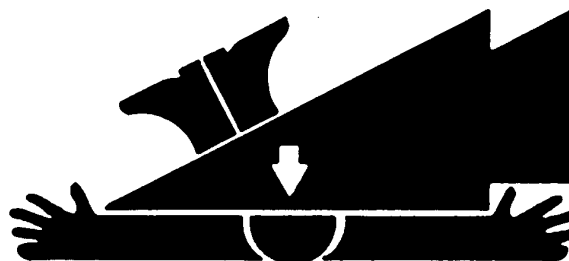
KR43067,00000B3-40-11NOV08-1/2

ヘッダーを上昇させ、安全ストップ (A) を油圧シリンダロッドまで下げます。

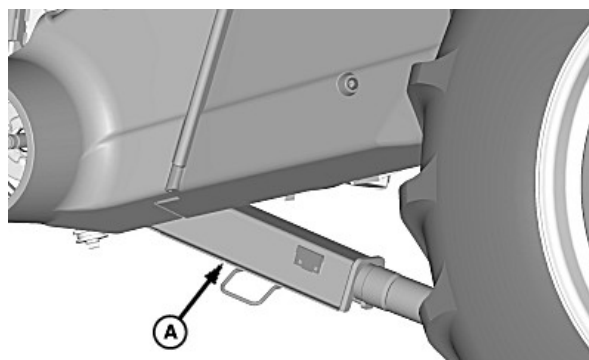
畝センサーは毎日点検して清掃が必要かどうかを確認してください。素材がセンサーに堆積した場合、これによって自由な動きが損なわれ性能に影響があります。畝センサーを清掃するには、センサーとその周辺部からごみを除去します。センサーが障害なしに自由に動くことを確認します。

センサーのブッシングとシャフトに過度の摩耗がないか毎年点検します。必要に応じて交換します。

A： 安全ストップ



TS696—UN—21SEP89



H90891—UN—26FEB08

KR43067,00000B3-40-11NOV08-2/2

仕様

EC 適合宣言

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

下記署名者は以下を宣言します。

製品 : AutoTrac™ RowSense™

この機械は以下の指令と関係するあらゆる規定および基本要件にすべて適合しています。

指令	番号	認定方法
電磁適合性指令	2004/108/EC	自己認定、指令の附属書類 II による

技術文書の編集を許可した欧州共同体に属する人物の氏名および住所：

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

宣言場所 : Kaiserslautern, Germany

宣言日 : July 2011 年 7 月 29 日

製造部門 : John Deere Intelligent Solutions Group

氏名 : Aaron Senneff

役職 : Engineering Manager, John Deere Intelligent Solutions Group

BA31779,000024E-40-05AUG11-1/2

DXCE01—UN—28APR09



BA31779,000024E-40-05AUG11-2/2

索引

	ページ		ページ
A		アダプティブカーブ	
A 点の緯度		AutoTrac モード	40-2
AB カーブ	45-2	ドキュメントモード	40-2
サークルトラック	50-2	手動記録	40-2
ストレートトラック	35-2	お	
A 点の経度		オフセット	
AB カーブ	45-2	Row guidance	20-2, 25-2
サークルトラック	50-2	オフセット値	15-1
ストレートトラック	35-2	さ	
AB カーブ		サークルトラック	
「Current AB Curve (現在の AB カーブ)」ド		「Current Circle (現在のサークル)」ドロップ	
ロップダウンメニュー	45-2	ダウンメニュー	50-2
「New (新規作成)」ボタン	45-2	「Method (方法)」ドロップダウンメニュー	50-2
「Number of Segments (セグメント数)」ボ		「New (新規作成)」ボタン	50-2
タン	45-2	「Remove (削除)」ボタン	50-2
「Remove (削除)」ボタン	45-2	「Track Spacing (トラックの間隔)」ボタン	50-2
「Track Spacing (トラックの間隔)」ボタン	45-2	A 点の緯度	50-2
「一時停止」ボタン	45-2	A 点の経度	50-2
「記録 / 停止」ボタン	45-2	し	
A 点の緯度	45-2	システムの有効化	
A 点の経度	45-2	す	
AutoTrac モード		ストレートトラック	
アダプティブカーブ	40-2	「Current Track 0 (現在のトラック 0)」ド	
G		ロップダウンメニュー	35-2
GPS		「Method (方法)」ドロップダウンメニュー	35-2
畝センサー	30-1	「New (新規作成)」ボタン	35-2
R		「Remove (削除)」ボタン	35-2
Row guidance		「Set A (A の設定)」ボタン	35-2
オフセットのセットアップ	20-2, 25-2	「Set B (B の設定)」ボタン	35-2
診断	75-1	「Track Spacing (トラックの間隔)」ボタン	35-2
整列	20-2, 25-2	A 点の緯度	35-2
Row Guidance モード		A 点の経度	35-2
再開ボタン	10-1	方位	35-2
RowFinder		せ	
無効化	40-4, 60-4	セットアップ	
有効化	40-4, 60-4	ストレートトラック	35-2
RowFinder の無効化	40-4, 60-4	再開ボタン	10-1
RowFinder の有効化	40-4, 60-4	センサーステータス有効 / 無効	10-1
S		あ	
SSU	10-1	アイコン	
あ		畝センサー	30-1

次のページへ

と

ドキュメントモード	
アダプティブカーブ	40-2
トラブルシューティング	
診断画面	75-1

ほ

ホールドオフ時間	10-1
ボタン 2	
再開ボタン	10-1
ボタン 3	
再開ボタン	10-1

ま

マルチファンクションレバー	10-1
---------------------	------

め

メンテナンス	
畝センサーの清掃	80-1

漢字

較正	
診断	75-1
畝センサー	20-3, 25-1
起動	15-1
茎整列	
畝センサー	20-2, 25-2
互換性	15-1
再開ボタン	
Row Guidance モード	10-1
セットアップ	10-1
ボタン 2	10-1

ボタン 3	10-1
畝エントリモード	10-1
作物ディバイダー	20-2, 25-2
取り付け済み	
畝センサー	30-1
手動記録	
アダプティブカーブ	40-2
信号の消失	
畝センサー	30-1
診断	75-1
畝エントリモード	
再開ボタン	10-1
畝センサー	
GPS での操作	30-1
アイコン	30-1
ステータスボタン	10-1
ホールドオフ時間	10-1
較正	20-3, 25-1
茎整列	20-2, 25-2
取り付け済み	30-1
信号の消失	30-1
畝の欠落	35-3
清掃	80-1
電圧	20-3, 25-1
畝センサー信号消失	35-3
畝の欠落	35-3
畝の推測	20-2, 25-2
整列	
Row guidance	20-2, 25-2
清掃	
畝センサー	80-1
電圧	
畝センサー	20-3, 25-1
方位	
ストレートトラック	35-2
枕地旋回	30-2
要件	15-1

利用可能な John Deere 整備関連文書

技術情報

技術情報は、John Deere 社から購入することができます。いくつかの情報は、CD-ROM などの電子メディア、またはプリント形式で入手可能です。また、様々な方法で注文することができます。John Deere 取扱店にお問い合わせください。クレジットカードをご利用の場合は、**1-800-522-7448**までお電話でお問い合わせください。オンライン検索は、<http://www.JohnDeere.com> にアクセスしてください。ご注文の際は、モデル番号、シリアル番号、製品名をご用意ください。

ご利用いただける情報には次のものがあります。

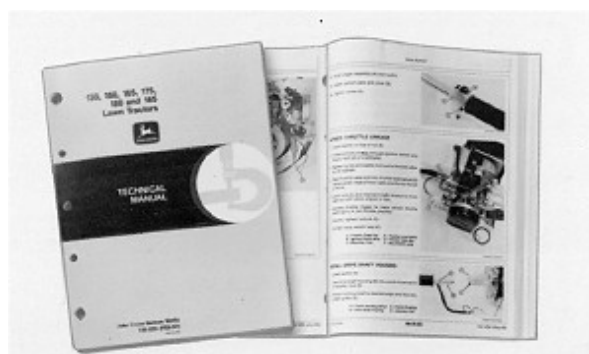
- 正しい部品を識別できるように、部品カタログには、お使いの機械に利用可能な整備部品が分解組立図と共に記載されています。これは組み立て、分解の際にも役立ちます。
- オペレータマニュアルは、安全性、操作、メンテナンス、および整備に関する情報を提供します。これらのマニュアルと機械上の安全標示ラベルは、他の言語でも入手可能です。
- オペレータビデオでは、安全性、操作、メンテナンス、および整備に関する情報の主要部分を参照することができます。これらのビデオは複数の言語および形式でご利用いただけます。
- 技術マニュアルでは、お使いの機械に関する整備情報を概説します。仕様、組み立てと分解手段の図解、油圧オイル回路図、配線図が含まれています。いくつかの製品には、修理、診断情報に関する別のマニュアルがあります。エンジンなどの一部の構成部品に関しては、独立した部品技術マニュアルが用意されています。
- 基本的マニュアルでは、メーカーに関係なく、基本的な情報について詳しく解説しています。
 - ： Agricultural Primer (農業入門) シリーズは、農栽培における技術をカバーし、コンピューター、インターネット、または精密農業などのテーマを扱っています。
 - ： Farm Business Management (農業ビジネス管理) シリーズは、「実世界」の問題を調査し、マーケティング、資金調達、機器の選択、およびコンプライアンスの分野での実践的な解決法を提供します。
 - ： 整備の基礎マニュアルでは、オフロード機器の修理方法とメンテナンス方法を解説しています。
 - ： 機械操作の基礎マニュアルでは、機械能力と調整、機械性能を向上させる方法、不必要な圃場作業をなくす方法について説明します。



TS189—UN—17JAN89



TS191—UN—02DEC88



TS224—UN—17JAN89



TS1663—UN—10OCT97

DX,SERVLIT-40-27NOV12-1/1

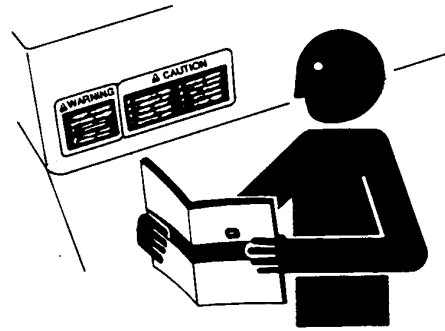
John Deere サービスがお客様の現場を守ります

John Deereはお客様へのサービスを大切にします

John Deereはお客様の満足度を大切にします。

John Deere取扱店は、お客様に以下の部品およびサービスを迅速で効率的にご提供できるよう尽力しています。

- ご使用の機器のメンテナンスとサービスパーツ
- ご使用の機器を保守するための熟練サービス技術員、必要となる診断、および修理工具



TS201—UN—15APR13

お客様の満足度に関する問題解決プロセス

John Deere取扱店は、お客様の機器をサポートし、起こりうる問題の解決に尽力しています。

1. John Deere取扱店にお問い合わせの際には、以下の情報をご用意ください。

- 機械モデル、製品識別番号
- 購入日
- 問題の性質

2. 問題については取扱店のサービスマネージャーにご相談ください。

3. 問題が解決できない場合には、取扱店の経営者にご相談し、サポートを要請してください。

4. 取扱店が解決できない恒久的な問題の場合には、取扱店を介してJohn Deereへご連絡ください。お客様サポートセンター 1-866-99DEERE (866-993-3373) まで電話によるお問い合わせ、または次のアドレスからメールでのお問い合わせも可能です。www.deere.com/en_US/ag/contactus/

DX,IBC,2-40-28NOV12-1/1

