

**AutoTrac™ RowSense™ et AutoTrac™
Vision (Édition Amérique du Nord)**



JOHN DEERE

LIVRET D'ENTRETIEN

**AutoTrac™ RowSense™ et
AutoTrac™ Vision**

OMKK28325 ÉDITION F0 (FRENCH)

John Deere Des Moines Works
Printed in USA

Introduction

Introduction

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

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

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

LES INDICATIONS DE CÔTÉ (DROITE/GAUCHE) s'entendent par rapport au sens de marche avant de la machine.

La GARANTIE est fournie dans le cadre du programme de soutien de John Deere destiné aux clients qui utilisent et entretiennent leur matériel de la façon décrite dans ce manuel. Les conditions de garantie dont bénéficient les pièces du système GreenStar figurent sur le certificat de garantie remis par le concessionnaire.

Cette garantie donne l'assurance que John Deere reprendra ses matériels, s'il s'avère qu'ils sont défectueux, pendant la période de garantie. Dans certains cas, John Deere apporte, souvent à titre gratuit, des améliorations sur le terrain, même après expiration de la période de garantie. Si le système est soumis à un usage abusif ou s'il est modifié en vue de pousser ses performances au-delà des spécifications d'usine, la garantie sera annulée et les améliorations pourront être refusées.

Table des matières

	Page		Page
Sécurité		Fonctionnement du système	
Reconnaître les symboles de mise en garde	05-1	Fonctionnement d'AutoTrac™	30-1
Comprendre les termes de mise en garde	05-1	Réglages AutoTrac™ avancés	30-3
Respecter les consignes de sécurité	05-1		
Sécurité de l'entretien	05-2	Entretien et maintenance	
Utilisation correcte du marchepied et des mains courantes	05-2	Nettoyage du capteur AutoTrac™ Vision	35-1
Manipulation des composants électroniques et des supports en toute sécurité	05-2	Nettoyage du capteur AutoTrac™ RowSense™	35-1
Utilisation correcte de la console électronique	05-3	Dépose des capteurs et du support RowSense™—R4030, R4038, R4044, R4045 et R4060	35-1
Sécurité de l'utilisation des systèmes de guidage	05-3	Pose des capteurs et du support RowSense™—R4030, R4038, R4044, R4045 et R4060	35-3
Lire le livret relatif au guidage	05-4	Dépose des capteurs et support RowSense™—R4023 Large	35-5
Utilisation correcte de la ceinture de sécurité	05-4	Pose des capteurs et support RowSense™—R4023 Large	35-7
Lire les livrets d'entretien concernant les contrôleurs ISOBUS	05-4		
Prévention des blessures causées par le recul de la machine	05-4	Pannes et remèdes	
Porter des vêtements de protection	05-5	Capteur AutoTrac™ Vision	40-1
Sécurité de l'utilisation	05-5	Performance AutoTrac™ Vision	40-2
Lire et comprendre les fiches signalétiques	05-5	Capteur AutoTrac™ RowSense™	40-5
Sécurité en matière de manipulation des produits chimiques agricoles	05-6	Performance AutoTrac™ RowSense™	40-5
Déclassement — élimination et recyclage corrects des fluides et composants	05-6	Témoin d'état AutoTrac™	40-7
Informations relatives à la réglementation FCC pour l'utilisateur		Caractéristiques	
Notifications de la commission fédérale des communications à l'utilisateur	10-1	La déclaration de conformité CE s'applique uniquement aux machines portant le marquage CEE Déclaration de conformité CE	45-1
		La déclaration de conformité CE s'applique uniquement aux machines portant le marquage CEE Déclaration de conformité CE	45-1
Configuration de la console et de l'AutoTrac™		La déclaration de conformité CE s'applique uniquement aux machines portant le marquage CEE Déclaration de conformité CE	45-2
Configuration de la console	15-1	Identification du code date	45-3
Configuration d'AutoTrac™	15-1	Union économique eurasiatique—UEEA	45-4
		Durée de vie calculée de la machine	45-7
Configuration AutoTrac™ Vision		Images recueillies à partir des dispositifs de caméra	45-7
Principe de fonctionnement	20-1		
Configuration AutoTrac™ Vision	20-2		
Superposition AutoTrac™ Vision	20-3		
Régler le passage au système RowSense™	20-5		
Procédure de calibrage du capteur Vision	20-5		
Configuration AutoTrac™ RowSense™			
Vue d'ensemble	25-1		
Configuration AutoTrac™ RowSense™	25-1		
Régler le passage au système RowSense™	25-3		
Configuration de l'espacement des rangs de culture des palpeurs AutoTrac™ RowSense™	25-3		

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

Sécurité

Reconnaître les symboles de mise en garde



T81389—UN—28JUN13

Voici le symbole de mise en garde. Il apparaît sur la machine ou dans le présent livret pour prévenir d'un risque de blessure.

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

DX,ALERT-28-29SEP98

Comprendre les termes de mise en garde



TS187—28—03JUN19

DANGER: le terme DANGER identifie une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, entraînera des blessures graves, voire mortelles.

AVERTISSEMENT: le terme AVERTISSEMENT identifie une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, peut entraîner des blessures graves, voire mortelles.

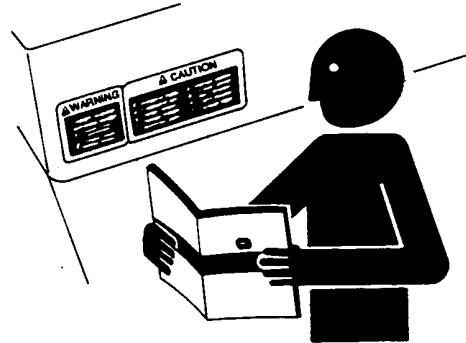
ATTENTION: le terme ATTENTION identifie une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, peut entraîner des blessures légères ou modérées. Le terme ATTENTION peut également être utilisé pour prévenir de certaines pratiques dangereuses associées à des événements pouvant entraîner des blessures.

Le symbole de mise en garde est accompagné d'un terme, tel que DANGER, AVERTISSEMENT ou ATTENTION. Le terme DANGER signale les dangers les plus graves. Le terme DANGER ou AVERTISSEMENT indique des risques spécifiques. Les précautions générales de sécurité sont mentionnées sur

les autocollants de sécurité portant la mention ATTENTION. Dans la présente publication, le terme ATTENTION accompagne les messages de sécurité.

DX,SIGNAL-28-05OCT16

Respecter les consignes de sécurité



TS201—UN—15APR13

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

Les autocollants de sécurité sont susceptibles de contenir des informations supplémentaires sur des pièces et éléments de fournisseurs qui ne sont pas reproduites dans ce livret d'entretien.

Se familiariser avec l'utilisation de la machine et de ses commandes. Ne jamais laisser une personne non qualifiée utiliser la machine.

Maintenir la machine en permanence en bon état de fonctionnement. Toute modification illicite risque d'en affecter le fonctionnement et/ou la sécurité et d'en réduire la durée de vie.

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

DX,READ-28-16JUN09

Sécurité de l'entretien



TS218—UN—23AUG88

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

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

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

Veiller à ce que toutes les pièces soient en bon état et installées correctement. Effectuer immédiatement toutes les réparations. Remplacer les pièces usées ou détériorées. Éliminer toute accumulation de graisse, d'huile ou de débris.

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

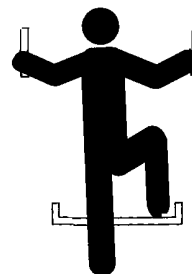
Dans le cas d'équipements tractés, débrancher les faisceaux du tracteur avant toute intervention sur les composants de l'installation électrique ou d'effectuer des travaux de soudage sur la machine.

Toute chute pendant des travaux de nettoyage ou des interventions en hauteur peut provoquer de graves

blessures. Utiliser une échelle ou une plate-forme permettant d'accéder facilement à l'emplacement voulu. Veiller à utiliser des mains courantes et des marchepieds solides et sûrs.

DX,SERV-28-28FEB17

Utilisation correcte du marchepied et des mains courantes



T133468—UN—15APR13

Pour éviter les chutes, monter et descendre face à la machine en utilisant le marchepied. Veiller à toujours être en contact avec le marchepied et les mains courantes.

Redoubler de prudence lorsque les surfaces sont rendues glissantes par de la boue, de la neige ou de l'humidité. Veiller à ce que les marches soient toujours propres, sans traces de graisse ou d'huile. Ne jamais descendre de la machine en sautant. Ne jamais monter sur une machine ni en descendre lorsqu'elle est en marche.

DX,WW,MOUNT-28-12OCT11

Manipulation des composants électroniques et des supports en toute sécurité



TS249—UN—23AUG88

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

pas poser ou déposer de composants par temps humide ou en cas de gel.

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

Lors du montage ou de l'entretien d'un mât récepteur de positionnement utilisé sur un équipement, utiliser les techniques de levage appropriées et porter les équipements de protection adaptés. Le mât est lourd et peut être difficile à manipuler. Deux personnes sont nécessaires si les emplacements de montage ne sont pas accessibles à partir du sol ou d'une plate-forme de service.

DX,WW,RECEIVER-28-24AUG10

Utilisation correcte de la console électronique

Les consoles électroniques sont des dispositifs auxiliaires prévus pour aider l'utilisateur à effectuer le travail dans le champ, améliorer le confort et fournir un divertissement. Les consoles peuvent offrir une gamme étendue de fonctionnalités; elles sont utilisées dans de nombreuses applications de système de machine et peuvent être utilisées par d'autres dispositifs auxiliaires tels que les appareils électroniques portatifs.

Un dispositif auxiliaire est un appareil qui n'est pas requis pour faire fonctionner la machine pour son usage primaire. L'opérateur est toujours responsable de la sécurité de l'utilisation et du contrôle de la machine.

Pour éviter les blessures pendant l'utilisation de la machine:

- Placer la console conformément à la notice de montage. S'assurer que l'appareil est bien fixé, qu'il n'obstrue pas la vue du conducteur et qu'il n'interfère pas avec les commandes de la machine.
- Ne pas se laisser distraire par la console. Rester vigilant. Faire attention à la machine et à la zone environnante.
- Ne pas modifier les paramètres ni accéder toute fonction qui nécessite une utilisation prolongée des commandes de la console pendant que la machine se déplace. Arrêter la machine dans un emplacement sûr et la mettre en position de stationnement avant d'entreprendre de telles opérations.
- Ne jamais régler le volume si haut qu'il couvre le bruit de la circulation extérieure et des véhicules d'urgence.

Pour favoriser la sécurité de l'utilisation, certaines fonctions des consoles peuvent être désactivées à moins que le mouvement de la machine soit limité ou qu'elle soit en position de stationnement. Le contournement de ce dispositif de sécurité peut

enfreindre les lois applicables et résulter en des dommages, des blessures graves ou la mort.

Utiliser la fonctionnalité disponible de la console seulement quand les conditions permettent de le faire en toute sécurité et conformément aux instructions fournies. Toujours se conformer aux règles de conduite sûre, aux réglementations locales et au code de la route pendant l'utilisation de tout dispositif auxiliaire.

RR94114,0001FFA-28-18DEC14

Sécurité de l'utilisation des systèmes de guidage

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

Les systèmes de guidage sont prévus pour aider l'opérateur à travailler plus efficacement sur le site. L'opérateur est toujours responsable du trajet de la machine. Les systèmes de guidage ne détectent ou n'empêchent pas automatiquement les collisions avec des obstacles ou d'autres machines.

Les systèmes de guidage incluent toute application qui automatise la direction de la machine. Cela comprend, entre autre, AutoTrac™, iGuide™, iTEC™ Pro, Automatisation de braquage AutoTrac™, AutoTrac™ Universal (ATU), RowSense™, et Machine Sync.

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

- Ne jamais monter à bord ni descendre d'une machine en marche.
- S'assurer que la machine, l'équipement et le système de guidage sont configurés correctement.
 - Si l'on utilise iTEC™ Pro ou Automatisation de braquage AutoTrac™, s'assurer que des bordures précises ont été définies.
 - Si l'on utilise Machine Sync, vérifier que le point d'attache du véhicule suiveur est calibré avec assez d'espace entre les machines.
- Rester vigilant et faire attention à la zone environnante.
- Prendre le contrôle du volant quand cela est nécessaire pour éviter les dangers dans les champs, les personnes se trouvant à proximité, l'équipement ou d'autres obstacles.
- Arrêter la machine si les conditions de visibilité sont telles qu'il est difficile de l'utiliser ou d'identifier les personnes ou les obstacles qui se trouvent sur son trajet.

*AutoTrac est une marque commerciale de Deere & Company
iGuide est une marque commerciale de Deere & Company
iTEC est une marque commerciale de Deere & Company
RowSense est une marque commerciale de Deere & Company*

- Tenir compte des conditions de terrain, de la visibilité et de la configuration de la machine pour sélectionner la vitesse de la machine.

JS56696,0000ABC-28-20DEC17

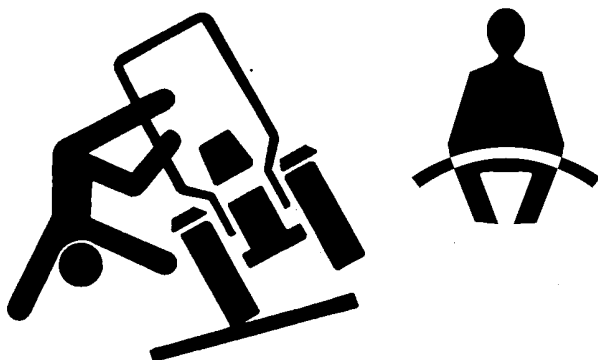
Lire le livret relatif au guidage

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

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

OUC002,0004251-28-07JAN15

Utilisation correcte de la ceinture de sécurité



TS1729—UN—24MAY13

Éviter tout risque de blessure grave ou mortelle par écrasement lors d'un retournement.

- Maintenir la boucle de la ceinture de sécurité et tirer la ceinture par-dessus le corps.
- Insérer le loquet dans l'attache. Un clic doit retentir.
- Tirer sur le loquet de la ceinture pour vérifier qu'il est bien verrouillé.
- Ajuster la ceinture sur les hanches.

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

Contrôler la ceinture de sécurité et la boulonnerie de fixation au moins une fois par an. Déceler les signes de boulonnerie desserrée ou de ceinture abîmée: déchirures, effilochages, usure extrême ou inhabituelle, décoloration ou parties usées par frottement. Utiliser uniquement les pièces de rechange homologuées pour la machine en question. Voir le concessionnaire John Deere.

OUO6092,00009E7-28-26OCT15

Lire les livrets d'entretien concernant les contrôleurs ISOBUS

En plus des applications GreenStar™, cet affichage peut servir de dispositif d'affichage pour n'importe quel contrôleur ISOBUS conforme à la norme ISO 11783. Cela inclut la capacité à commander des équipements ISOBUS. Lorsque l'affichage est utilisé de cette façon, les informations et les fonctions de commande affichées sont fournies par le contrôleur ISOBUS et relèvent de la responsabilité du fabricant du contrôleur ISOBUS. Certaines de ces fonctions peuvent mettre en danger le conducteur ou les personnes se tenant aux alentours. Avant l'utilisation, lire le livret d'entretien fourni par le fabricant du contrôleur ISOBUS et respecter toutes les consignes de sécurité contenues dans le livret et sur le contrôleur ISOBUS.

NOTE: ISOBUS correspond à la norme ISO 11783

DX,WW,ISOBUS-28-15JUL15

Prévention des blessures causées par le recul de la machine



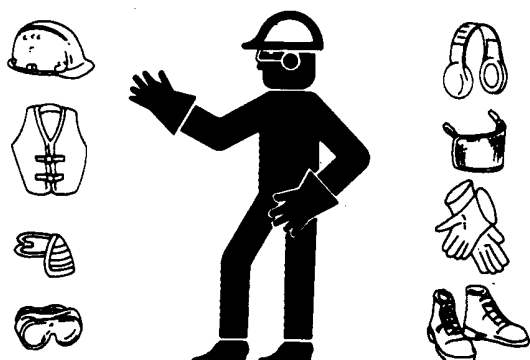
PC10857XW—UN—15APR13

Avant de mettre la machine en mouvement, vérifier que personne ne se trouve sur son passage. Se retourner pour obtenir une visibilité optimale. Si le champ visuel est obstrué ou si la marge de manoeuvre est étroite, se faire aider par un signaleur.

Ne pas se fier à la caméra pour déterminer la présence de personnes ou d'obstacles derrière la machine. Son fonctionnement peut en effet être limité par de nombreux facteurs, tels que les méthodes d'entretien, les conditions climatiques et la plage de fonctionnement.

DX,AVOID,BACKOVER,ACCIDENTS-28-30AUG10

Porter des vêtements de protection



TS206—UN—15APR13

Porter des vêtements ajustés au corps et se munir des équipements de protection correspondant au travail envisagé.

Une exposition prolongée à un niveau sonore élevé peut causer des troubles auditifs allant jusqu'à la surdité.

Pour se protéger des bruits incommodes ou préjudiciables, porter des protections auditives telles que des protecteurs d'oreilles ou des bouchons auriculaires.

Pour utiliser la machine en toute sécurité, le conducteur doit y apporter toute son attention. N'écouter ni radio ni musique avec un casque ou des écouteurs pendant le travail.

DX,WEAR-28-10SEP90

Ne pas faire fonctionner avec les extensions repliées.

Ralentir pour tourner et conduire sur terrain accidenté.

Toujours arrêter le tracteur et passer sur STATIONNEMENT ou serrer les freins avant de quitter le tracteur. Retirer la clé avant de laisser le tracteur sans surveillance.

Toujours arrêter le tracteur sur une surface plane pour relever ou abaisser les extensions.

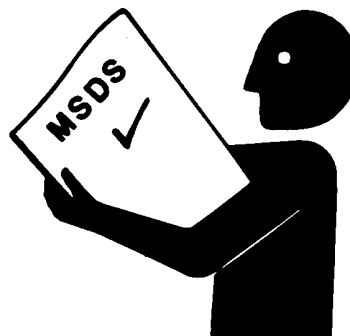
Ne manoeuvrer la machine que depuis le siège du tracteur.

Si l'on utilise des produits chimiques, suivre les recommandations du fabricant pour la manipulation et le stockage.

Remorquer la machine uniquement derrière un tracteur correctement équipé.

JS56696,000065B-28-28JUL09

Lire et comprendre les fiches signalétiques



TS1132—UN—15APR13

L'exposition directe aux produits chimiques dangereux peut causer de graves blessures. Dans les matériels John Deere, certains produits chimiques, tels que lubrifiants, liquides de refroidissement, peintures et adhésifs, entrent dans cette catégorie.

Une fiche signalétique offre des détails spécifiques concernant les produits chimiques: les dangers posés aux biens et à la santé, les procédures de sécurité et les techniques de réponse de secours.

Consulter la fiche signalétique avant d'entreprendre tout travail exigeant l'usage d'un produit chimique dangereux. Ceci permet de savoir exactement quels sont les risques et les mesures à prendre pour exécuter la tâche en toute sécurité. Respecter toutes les procédures recommandées.

(Se procurer les fiches signalétiques des produits utilisés avec la machine auprès du concessionnaire John Deere.)

JS56696,0000661-28-28JUL09

Sécurité de l'utilisation



N39547—UN—06OCT88

Ne jamais laisser des enfants monter sur la machine ou s'en approcher.

Avant utilisation, s'assurer que l'air a été purgé du circuit hydraulique de repliage des extensions.

S'assurer que la zone où se trouve la machine est dégagée avant de relever ou d'abaisser le châssis ou les extensions de la machine.

Ne pas faire fonctionner à proximité d'un fossé ou d'un cours d'eau.

Sécurité en matière de manipulation des produits chimiques agricoles



TS220—UN—15APR13



A34471

A34471—UN—11OCT88

Les produits chimiques utilisés dans les applications agricoles (fongicides, désherbants, insecticides, pesticides, rodenticides et engrais) peuvent être dangereux pour la santé ou l'environnement, s'ils ne sont pas utilisés avec précaution.

Toujours suivre toutes les consignes figurant sur l'étiquette pour une utilisation efficace, sûre et légale des produits chimiques agricoles.

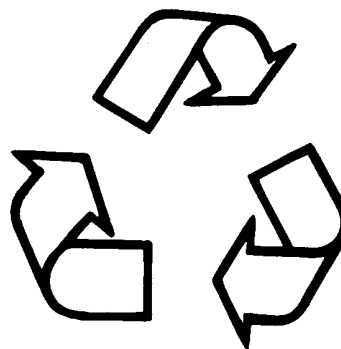
Réduire les risques d'exposition et de blessures:

- Porter l'équipement de protection approprié prescrit par le fabricant. En l'absence d'instructions du fabricant, suivre les consignes générales suivantes:
 - Les produits chimiques portant la mention **Danger** sont très toxiques. Ils nécessitent généralement le port de lunettes de protection, d'un masque respiratoire, de gants et de vêtements de protection.
 - Les produits chimiques portant la mention **Avertissement** sont moins toxiques. Ils nécessitent généralement le port de lunettes de protection, de gants et de vêtements de protection.
 - Les produits chimiques portant la mention **Attention** sont peu toxiques. Ils nécessitent généralement le port de gants et de vêtements de protection.
- Éviter d'inhalier des vapeurs, des aérosols ou des poussières.

- Lors de l'utilisation de produits chimiques, toujours avoir de l'eau, du savon et une serviette à portée de main. Si des produits chimiques entrent en contact avec la peau, les mains ou le visage, se laver immédiatement au savon et à l'eau. Si des produits chimiques entrent en contact avec les yeux, rincer immédiatement à l'eau.
- Après toute utilisation de produits chimiques, se laver le visage et les mains avant de manger, boire, fumer ou uriner.
- Ne pas fumer ni manger lors de l'application de produits chimiques.
- Après la manipulation de produits chimiques, toujours prendre un bain ou une douche et changer de vêtements. Laver les vêtements avant de les porter de nouveau.
- Consulter immédiatement un médecin si un malaise se produit durant l'utilisation de produits chimiques ou peu après.
- Conserver les produits chimiques dans leur emballage d'origine. Ne pas mettre les produits chimiques dans des récipients non étiquetés ou contenant des aliments ou des boissons.
- Stocker les produits chimiques dans un endroit sûr et verrouillé, à l'écart des aliments pour personnes ou animaux. Tenir hors de la portée des enfants.
- Se débarrasser des récipients d'une façon qui ne nuise pas à l'environnement. Rincer trois fois les récipients vides et les perforer ou les compresser avant de les mettre au rebus.

DX,VV,CHEM01-28-25MAR09

Déclassement — élimination et recyclage corrects des fluides et composants



TS1133—UN—15APR13

La prise de mesures pour le respect de la sécurité et de l'environnement est nécessaire lors du déclassement d'une machine et/ou d'un composant. Ces mesures comprennent les points suivants :

- Utiliser des outils adaptés et des équipements de protection comme des vêtements, des gants, un masque ou des lunettes de protection, lors de la

dépose ou de la manipulation des objets et des matériaux.

- Suivre les instructions relatives aux composants spéciaux.
- Libérer toute énergie emmagasinée: abaisser les éléments en suspension, détendre les ressorts, débrancher la batterie ou toute autre source d'alimentation électrique et relâcher la pression dans les composants hydrauliques, les accumulateurs et autres circuits semblables.
- Réduire l'exposition aux composants pouvant contenir des résidus de produits phytosanitaires tels que les engrais et les pesticides. Manipuler et disposer de ces composants de façon appropriée.
- Vidanger soigneusement les moteurs, réservoirs de carburant et autres, radiateurs, vérins hydrauliques et conduites avant de recycler les composants. Recueillir les liquides dans des récipients étanches. Ne pas utiliser de récipients destinés à contenir des aliments ou des boissons.
- Ne pas déverser les liquides sur le sol, dans les égouts ou à tout autre endroit pouvant entraîner une pollution des eaux.
- Respecter toutes les lois, réglementations et tous les décrets nationaux et locaux en vigueur régulant la manipulation ou la mise au rebut des déchets liquides (exemple: huile, carburant, liquide de refroidissement, liquide de frein), des filtres, des batteries et d'autres pièces ou substances. La combustion de composants ou de liquides inflammables ailleurs que dans les incinérateurs spécifiques peut être interdit par la loi et peut présenter un risque d'exposition à des cendres ou des vapeurs toxiques.
- Entretenir les circuits de climatisation et les éliminer de manière appropriée. Les réglementations gouvernementales peuvent exiger que les réfrigérants, potentiellement nocifs pour l'atmosphère, soient récupérés et recyclés par un centre de recyclage agréé.
- Se renseigner sur les solutions de recyclage disponibles pour les pneus, les pièces en métal, plastique, verre et caoutchouc et les composants électroniques pouvant être en partie ou entièrement recyclés.
- Contacter les autorités locales compétentes ou le concessionnaire John Deere sur les mesures à prendre pour l'élimination ou le recyclage correct de ces déchets.

DX,DRAIN-28-01JUN15

Notifications de la commission fédérale des communications à l'utilisateur

Cet appareil est conforme à l'article 15 de la réglementation de la FCC. Le fonctionnement est soumis aux deux conditions suivantes: (1) Cet appareil ne doit pas générer d'interférences nuisibles et (2) il doit être en mesure d'accepter toute interférence reçue, y compris les interférences pouvant générer un fonctionnement indésirable.

Ces appareils doivent être utilisés comme livrés par John Deere Ag Management Solutions. Des changements ou modifications effectués sur ces appareils sans l'approbation formelle écrite de John Deere Ag Management Solutions peuvent annuler le droit d'utilisation de ces appareils accordé à l'utilisateur.

Cet équipement a été testé et déclaré conforme aux limites d'un dispositif numérique de classe B, conformément à l'article 15 de la réglementation de la FCC. Ces limitations sont stipulées afin de garantir une protection raisonnable contre les interférences nuisibles en installation résidentielle. Cet équipement génère, utilise et peut émettre une énergie de radiofréquence et, s'il n'est pas installé et utilisé conformément aux instructions, peut causer un brouillage nuisible pour les radiocommunications. Cependant, nous ne pouvons garantir qu'une interférence ne se produira pas dans une installation particulière. Si cet équipement produit des interférences nuisibles lors de réceptions radio ou télévisées qui peuvent être détectées en allumant ou éteignant l'équipement, l'utilisateur peut les supprimer de plusieurs manières:

- Réorienter ou déplacer l'antenne de réception.
- Augmenter la distance séparant l'équipement et le récepteur.
- Connecter l'équipement à un circuit différent de celui auquel le récepteur est connecté.
- Contacter le concessionnaire ou un technicien qualifié.

RW00482.0000558-28-23SEP15

Configuration de la console et de l'AutoTrac™

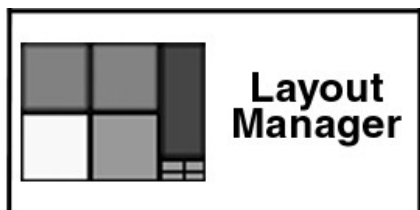
Configuration de la console



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

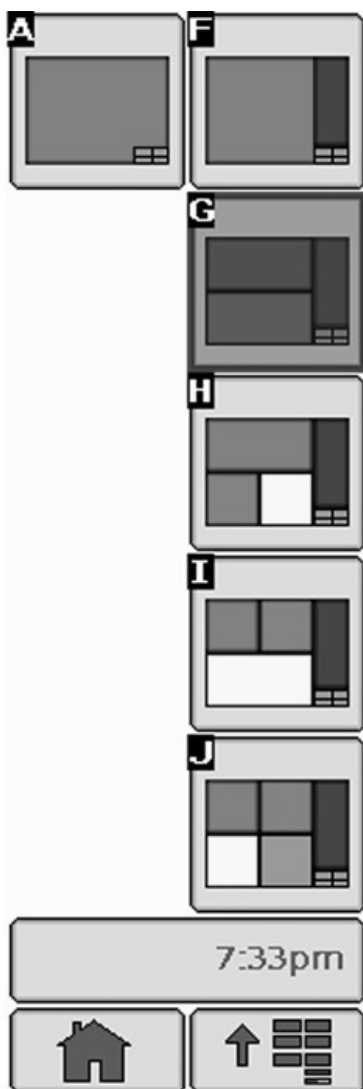
1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton Gestionnaire de configuration

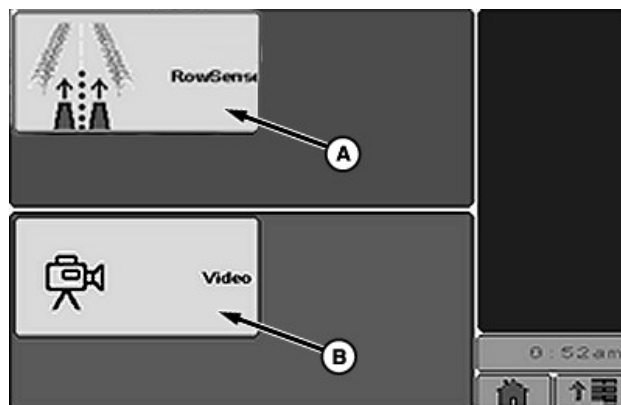
PC8656—UN—17NOV05

2. Sélectionner le bouton Gestionnaire de l'affichage.



PC8870—UN—17NOV05

3. Sélectionner la touche programmable G pour diviser l'écran de configuration.



N116838—UN—05JAN16

A—Bouton du pulvérisateur RowSense™

B—Bouton Vidéo

4. Appuyer sur la partie rouge de l'affichage et sélectionner le bouton du pulvérisateur RowSense™ (A).
5. Appuyer sur la partie verte de l'affichage et sélectionner le bouton vidéo (B).
6. Appuyer sur le bouton Accueil pour voir l'écran configuré.

BN55050,000019F-28-20APR18

Configuration d'AutoTrac™

Sécurité de l'utilisation des systèmes de guidage

Lire et comprendre Sécurité de l'utilisation des systèmes de guidage dans la section relative à la sécurité.

Système AutoTrac™

Généralités

IMPORTANT:

Le système AutoTrac™ dépend du système de localisation GPS géré par le gouvernement des États-Unis qui est le seul responsable de sa précision et de sa maintenance. Le système est sujet à des modifications qui peuvent avoir un impact sur la précision et les performances de tout l'équipement GPS.

Le conducteur doit demeurer responsable de la machine et tourner à la fin de chaque passage. Ce système ne tournera à la fin d'un passage que si iTEC™ Pro est installé.

Le système de base AutoTrac™ est destiné à assister les marqueurs mécaniques. Le conducteur doit évaluer la précision d'ensemble du système pour déterminer les opérations sur site spécifiques qui peuvent nécessiter l'utilisation de la direction assistée. Cette évaluation est

*RowSense est une marque commerciale de Deere & Company
AutoTrac est une marque commerciale de Deere & Company
iTEC est une marque commerciale de Deere & Company*

nécessaire car la précision requise pour diverses opérations sur site peut varier selon le type d'exploitation. AutoTrac™ utilisant le réseau de correction différentielle StarFire™ avec le GPS, de légers décalages de position peuvent se produire au fil du temps.

Précision du système AutoTrac™—La précision d'ensemble du système AutoTrac™ dépend de plusieurs variables. L'équation se présente comme ceci:

Précision du système AutoTrac™ = Précision du signal + Configuration du véhicule + Configuration de l'équipement + Conditions de la parcelle/du sol.

Il est très important de se rappeler les points suivants:

- Une période de préchauffage du récepteur est requise après le démarrage.
- Le véhicule est configuré correctement (par exemple: Lesté conformément au livret d'entretien du véhicule).
- L'utilisateur doit comprendre comment les conditions de parcelle et de sol affectent le système (un sol meuble requiert une charge de direction plus importante qu'un sol ferme, mais le sol ferme peut causer des charges de traction irrégulières).

Graphique circulaire d'état

IMPORTANT: Bien qu'il soit possible d'enclencher le système AutoTrac™ lorsque la réception d'un signal de correction SF2 (ou SF1 en cas d'enclenchement AutoTrac™ SF1) est confirmée, il est possible que la précision du système continue à s'améliorer après la mise sous tension du système.

L'activation d'AutoTrac™ SF2 fonctionne sur le signal SF1, SF2, ou RTK.

L'enclenchement d'AutoTrac™ SF1 ne fonctionne que sur le signal SF1.

NOTE: Le graphique circulaire d'état et l'icône de direction ne sont pas affichés si aucune activation SSU ou AutoTrac™ n'est détectée.

L'icône AutoTrac™ comporte quatre niveaux comme le montre le **graphique circulaire d'état AutoTrac™**.

- POSÉ
- CONFIGURÉ
- ACTIVÉ
- ENCLENCHÉ

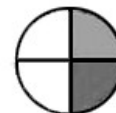


Phase 1—INSTALLÉ

PC8832—UN—25OCT05

Phase 1, INSTALLÉ (1/4 du diagramme)—L'unité du système de direction (SSU) et tout le matériel nécessaire à son utilisation sont installés.

- Le contrôleur SSU est détecté



Phase 2—CONFIGURÉ

PC8833—UN—25OCT05

Phase 2, CONFIGURÉ (2/4 du graphique)—Le mode Tracking a été déterminé. Un passage 0 valide a été établi. Un niveau de signal StarFire™ correct pour l'activation d'AutoTrac™ est sélectionné. Les conditions relatives au véhicule sont remplies.

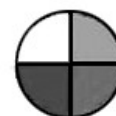
- Le système de guidage a été activé sur la console.
- Le passage 0 de guidage a été défini.
- L'activation d'AutoTrac™ a été détectée.
- Le signal StarFire™ est présent.
- Le contrôleur SSU ne présente pas d'anomalies actives relevant de la fonction de direction.
- La température de l'huile hydraulique est supérieure à la température minimum.
- La vitesse est inférieure à la vitesse maximum.
- Le message TCM est disponible et valide.
- Le rapport de fonctionnement est correct.



Activation/désactivation de la direction

PC8836—UN—25OCT05

Activation/désactivation de la direction— Appuyer sur le bouton activation/désactivation de la direction pour faire passer AutoTrac™ de la phase CONFIGURÉ à la phase ACTIVÉ.



Phase 3—ACTIVÉ

PC8834—UN—25OCT05

Phase 3, ACTIVÉ (3/4 du graphique)—On a appuyé sur l'icône de direction. Toutes les conditions sont remplies

pour qu'AutoTrac™ fonctionne et le système est prêt à être enclenché.

- Sélectionner une fois le bouton activation/désactivation de la direction pour mettre en marche la direction.

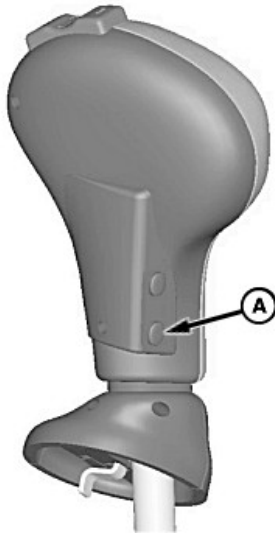


Phase 4—ENCLENCHÉ

PC8835—UN—25OCT05

Phase 4, ENCLENCHÉ (4/4 du graphique avec "A")—La touche de retour automatique a été enfoncée et AutoTrac™ dirige le véhicule.

- Appuyer sur la touche de retour automatique—AutoTrac™ a été enclenché

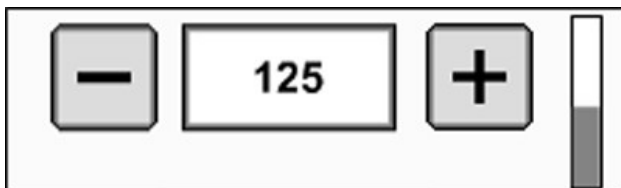


PC7989—UN—04NOV03

A—Touche de retour automatique

Touche de retour automatique— Appuyer sur la touche de retour automatique (A) pour faire passer AutoTrac™ de la phase ACTIVÉ à la phase ENCLENCHÉ. L'image indique l'emplacement de la touche de retour automatique sur les pulvérisateurs.

Sensibilité de la direction



PC8852—UN—30OCT05

Sensib. direction

Pour régler la sensibilité de la direction, sélectionner la zone d'entrée et entrer la valeur de sensibilité de

direction désirée à l'aide du pavé numérique puis sélectionner le bouton Entrer. Il est également possible d'augmenter ou de diminuer la sensibilité en sélectionnant les boutons + ou – de chaque côté de la zone d'entrée de sensibilité de la direction.

NOTE: La plage valide pour la sensibilité de la direction est de 50—200, 200 étant la valeur la plus agressive.

Sensibilité de direction réglable par l'utilisateur—La sensibilité de la direction représente l'agressivité du système de direction AutoTrac™. Un réglage élevé de la sensibilité de la direction est plus agressif afin de permettre au système de gérer les conditions de braquage manuel difficiles. Un réglage bas de sensibilité de la direction est moins agressif afin de permettre au système de gérer les vitesses plus élevées.

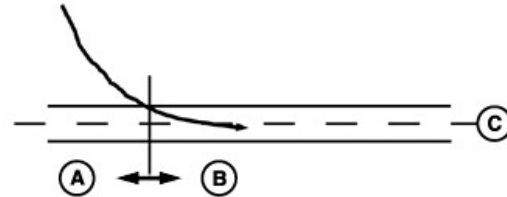


Illustration A

PC8848—UN—30OCT05

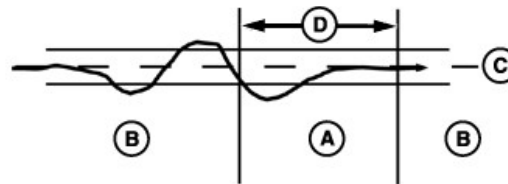


Illustration B

PC8849—UN—30OCT05

- A—Gain par défaut
- B—Gain de direction entré
- C—Passage
- D—2,5 secondes

La sensibilité de la direction est appliquée uniquement lorsque la machine est à moins de 0,5 m (1,6 ft) du passage, illustré en figure A. Par conséquent, le réglage de la sensibilité de la direction ne change pas la vitesse d'acquisition de la ligne.

La sensibilité de la direction est momentanément

réduite si les oscillations des roues avant et du cap de la machine deviennent trop importantes, illustré en figure B. Cela peut se produire quand l'équipement est relevé en début ou en fin de transition de rang. Si cela se produit quand l'équipement est enclenché, le niveau de sensibilité est trop élevé (voir Sensibilité de la direction).

BN55050,00001A0-28-20APR18

Configuration AutoTrac™ Vision

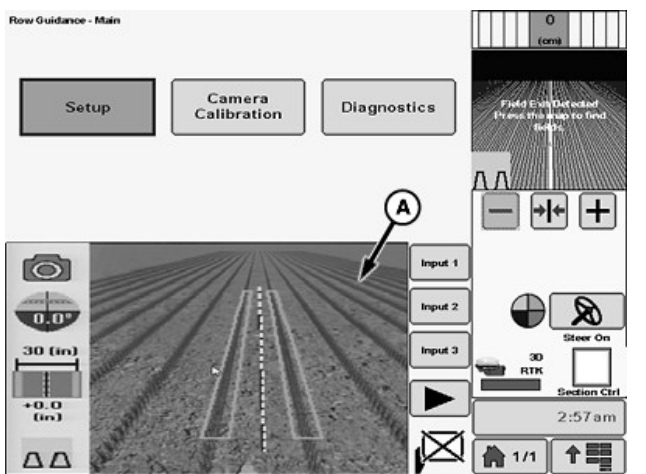
Principe de fonctionnement

ATTENTION: Ne pas utiliser le système AutoTrac™ Vision sur la voie publique. Toujours désactiver le système AutoTrac™ Vision avant de s'engager sur une route. Ne pas essayer d'enclencher le système AutoTrac™ Vision lors de la circulation sur route.

Lorsque le système est enclenché, rester vigilant et faire attention à la zone environnante. Prendre le contrôle de la direction en cas de nécessité pour éviter les dangers dans les champs et les collisions avec les personnes se trouvant à proximité, du matériel ou d'autres obstacles. Arrêter la machine si les conditions de visibilité sont telles qu'il est difficile d'utiliser ou de diriger la machine en toute sécurité.

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

Ne faire fonctionner la machine qu'à partir du fauteuil du conducteur. Toujours utiliser la ceinture de sécurité.

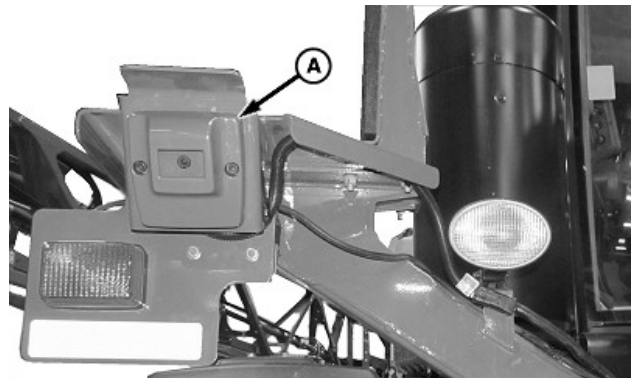


A—Vue de superposition de capteur Vision

NOTE: La superposition du capteur Vision s'affiche comme illustré lorsque la machine est sur des rangs de culture bien définis et que le capteur Vision dispose d'un niveau de confiance de huit ou plus. Les autres variations sont possibles selon les conditions.

AutoTrac™ Vision utilise les composants suivants:

- Système AutoTrac™ intégré, posé et enclenché sur la machine, avec logiciel AutoTrac™ Vision mis à jour programmé dans l'unité du système de direction (SBBC ou SSU)
- Enclenchement AutoTrac™ RowSense™



N135800—UN—27FEB18

A—Capteur AutoTrac™ Vision

- Capteur AutoTrac™ Vision (A) monté sur la machine (contacter un concessionnaire John Deere agréé)
- Contrôleur de guidage posé sur la machine
- Récepteur StarFire™ avec activation SF1, SF2 ou RTK

AutoTrac™ Vision est une version améliorée du système AutoTrac™ intégré à la console GreenStar™ 3 2630. Le capteur de vision monté sur la machine détecte les différences de couleurs entre les cultures et le sol pour déterminer l'emplacement des rangs de culture. Les signaux fournis par le capteur de vision sont intégrés aux signaux AutoTrac™ existants pour maintenir la machine sur les rangs. Lorsqu'aucun signal ne provient du capteur de vision (par exemple lorsqu'une voie d'eau est traversée), c'est le guidage GPS normal qui s'applique si le conducteur a configuré une ligne de guidage.

La plupart des autres caractéristiques d'AutoTrac™ restent inchangées. Le capteur de vision constitue simplement une autre entrée de position permettant de diriger la machine. Tous les modes de guidage sont configurés de la même manière qu'avec le système AutoTrac™ basé sur GPS. Se reporter au Livret d'entretien Console GreenStar™—Guidage.

NOTE: La largeur maximale du pneu pour la culture en lignes est de 380 mm (14,9 in) lors de l'utilisation sur des rangs de 762 mm (30 in).

RowSense est une marque commerciale de Deere & Company
StarFire est une marque commerciale de Deere & Company
GreenStar est une marque commerciale de Deere & Company

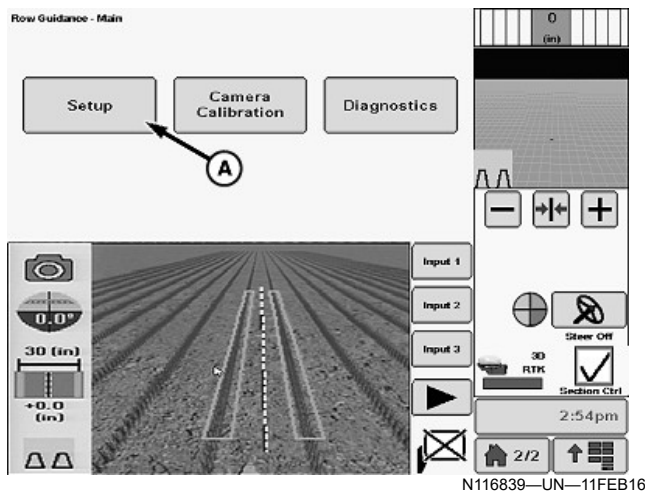
AutoTrac est une marque commerciale de Deere & Company

Si la machine est équipée du système AutoTrac™ RowSense™, la maturité de la culture et la structure de l'ensemencement sont susceptibles d'être altérées. Déposer les palettes RowSense™ pour éviter d'endommager les cultures.

BN55050,00001A1-28-20APR18

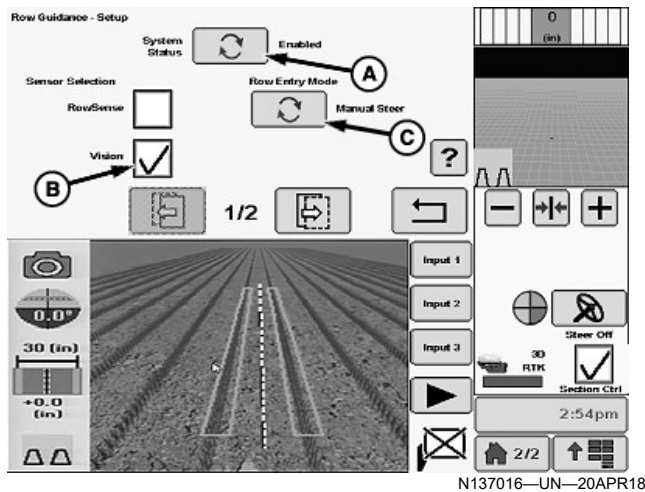
Configuration AutoTrac™ Vision

Après configuration de la console et réglage de AutoTrac™ Vision.



A—Bouton de configuration

1. Sélectionner le bouton de configuration (A).



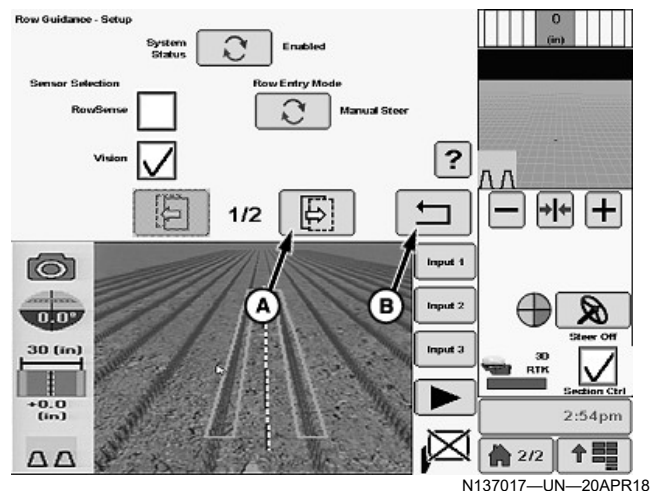
A—Bouton État du système
B—Case à cocher Vision
C—Bouton Mode d'entrée de rang

2. Appuyer sur le bouton (A) d'état du système pour activer/désactiver le système AutoTrac™ Vision.
3. Sélectionner la case à cocher (B) Vision.

4. Appuyer sur le bouton (C) de mode d'entrée de rang pour choisir parmi ce qui suit:

- **Direction manuelle:** Lorsque le bouton de retour automatique AutoTrac™ est enfoncé, le système passe automatiquement au guidage du capteur lorsqu'une culture est détectée. Le système passe au guidage par GPS (Global Positioning System) uniquement lorsque la culture n'est pas détectée. Ce mode est utilisé lorsque le guidage GPS n'a pas été utilisé pendant l'ensemencement ou que les rangs ne sont pas droits.
- **Direction par GPS:** Lorsque le bouton de retour automatique AutoTrac™ est enfoncé, le système commence en mode de guidage par GPS uniquement. Lorsque le bouton de retour automatique AutoTrac™ est à nouveau enfoncé, le système utilise le guidage par capteur lorsque c'est possible. Lorsque la culture n'est pas détectée ou que le guidage par capteur ne peut pas être effectué, le système passe automatiquement en mode guidage par GPS uniquement. Utiliser ce mode d'entrée **UNIQUEMENT** lorsque les rangs ont été ensemencés par GPS.

NOTE: L'intégralité de la machine **DOIT ÊTRE** complètement sortie du bout de champ avant d'activer AutoTrac™ Vision. La machine **doit être** bien alignée et en fonctionnement dans les rangs de culture souhaités avant activation du système. Si ces conditions ne sont pas respectées, cela peut entraîner de mauvaises performances.



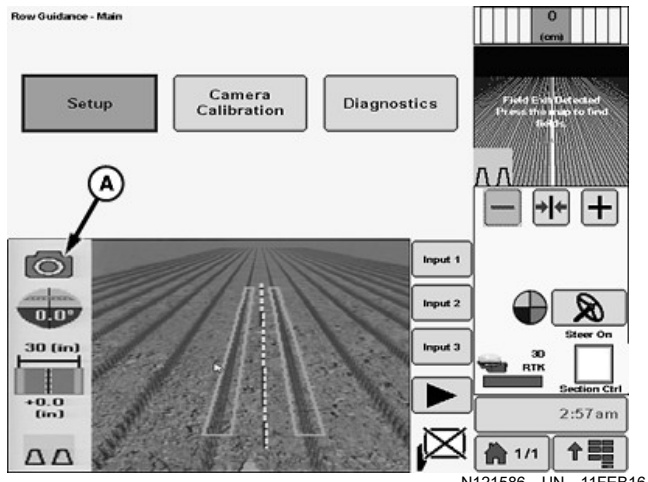
A—Bouton Suivant
B—Bouton Retour

5. Appuyer sur le bouton suivant (A) pour passer à la page suivante et régler le décalage de vision.
6. Appuyer sur le bouton Retour (B) pour revenir à la page précédente.

BN55050,00001A2-28-20APR18

Superposition AutoTrac™ Vision

La superposition de vision AutoTrac™ affiche l'image du capteur de vision avec les témoins d'entrées et d'états du système. La superposition de vision s'affiche sur l'écran à l'emplacement sélectionné par le conducteur pour la sortie vidéo à afficher.



A—Icône Caméra

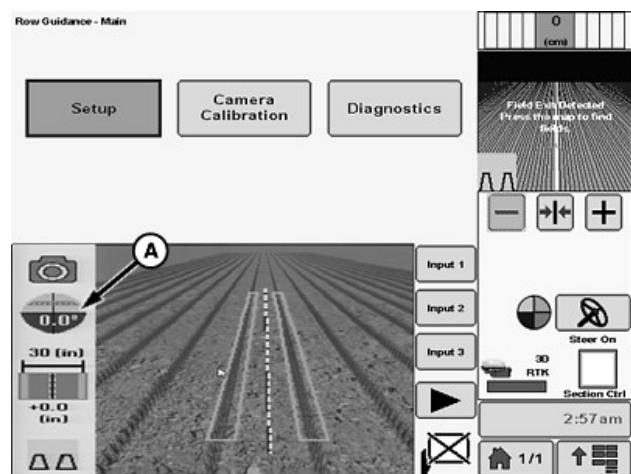
Icône Caméra (A) —affiche le niveau de confiance du capteur vision. Il s'agit d'une auto-évaluation sur une échelle de 0—10. La valeur de confiance actuelle pour le capteur de vision est consultable sur les pages de diagnostic du système.

Un niveau de confiance de dix affiche l'icône caméra en vert. Indique que le capteur de vision est apte à déterminer en toute confiance l'emplacement du milieu du rang.

Un niveau de confiance de huit ou neuf affiche l'icône caméra en jaune. Dans cet état, le guidage Vision est toujours actif et capable de guider la machine. Cependant, dans cet état, le capteur de vision travaille dans des conditions inférieures aux conditions idéales telles que des cultures couvertes, maigres ou recouvertes de mauvaises herbes.

Un niveau de confiance de 7 ou moins affiche l'icône caméra en rouge. Ces niveaux de confiance ne sont pas acceptables pour le guidage. Si ces conditions se produisent, le système de vision est désactivé et le guidage en mode GPS guide la machine si une ligne de guidage a été configurée. Si aucune ligne de guidage n'a été configurée, le conducteur doit prendre le contrôle de la machine et la diriger manuellement.

NOTE: Le niveau de confiance du capteur de vision n'est pas représentatif de la qualité du guidage de la machine. Le capteur de vision localise uniquement le milieu du rang. Le système AutoTrac™ est responsable du guidage de la machine dans le rang.

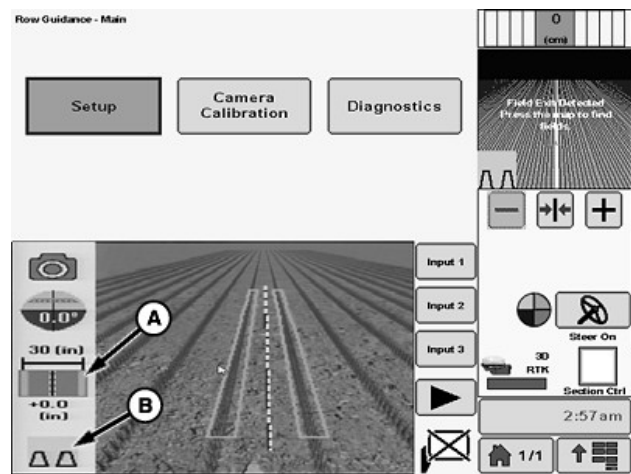


N121587—UN—11FEB16

A—Icône Flèche

Icône Flèche (A) — fournit un retour en temps réel des conditions de pente. Le système AutoTrac™ est capable de compenser la pente. Cependant, si celle-ci augmente, la performance peut être diminuée. L'icône Rampe affiche la pente à la fois numériquement et par un changement de couleur de l'icône Rampe:

- Icône verte— la pente est de 0 - 2 degrés
- Icône jaune— la pente est de 2 - 6 degrés
- Icône rouge— la pente est au-dessus de 6 degrés



N121588—UN—11FEB16

A—Icône Écartement des rangs

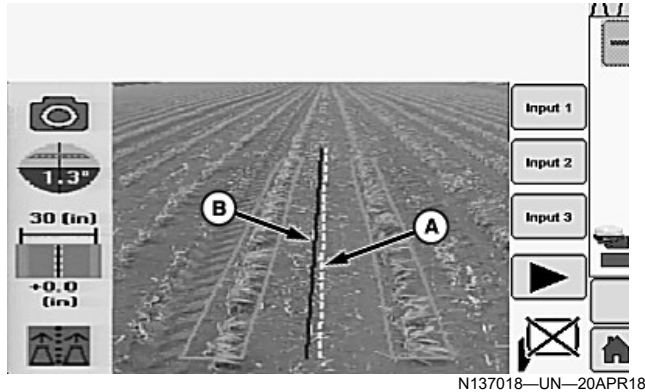
B—Icône RowSense™

Icône Écartement des rangs (A) — affiche l'écartement des rangs actuel sélectionné pour le système. Si l'écartement affiché n'est pas correct, le conducteur doit entrer l'écartement des rangs correct et calibrer le système AutoTrac™ Vision.

Le décalage actuel appliqué au système est également affiché sur l'icône. Si le décalage n'est pas correct ou ne doit pas être appliqué alors le conducteur doit modifier le réglage à l'aide de la procédure de réglage.

Icône RowSense™ (B) — affiche l'état RowSense™

actuel. Voir Actionner le système AutoTrac™ dans la section Actionner le système de ce livret.

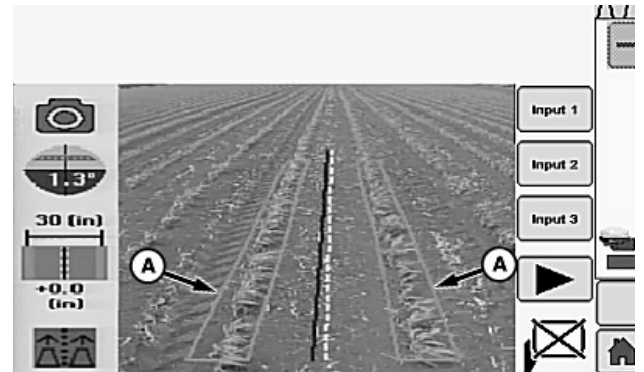


A—Témoin Centre de rang
B—Témoin Centre de roue

Témoin Centre du rang (A)— ligne blanche en pointillé qui indique le centre du rang. C'est l'emplacement idéal pour le passage des roues de la machine. La ligne change légèrement avec les modifications de conditions de culture. Les changements les plus notables dans la ligne se produisent lorsque la machine travaille dans un rang approximatif ou lorsque la culture a été ensemencée sans l'utilisation d'un guidage en mode GPS.

Témoin Centre de la roue (B)— une ligne continue

bleue indique le centre de la roue qui est défini pendant le processus de calibrage. Le témoin de centre de la roue se déplace si un décalage est appliqué au système.

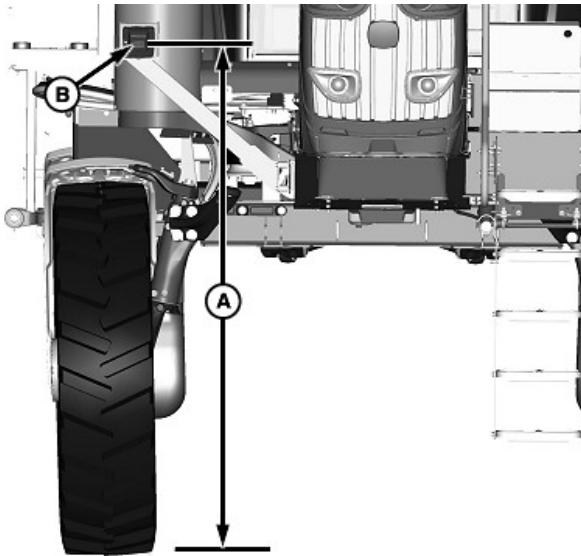


A—Témoin Rang de cultures

Témoin Rang de cultures (A)— Deux rectangles verts indiquent les rangs de cultures, informant le conducteur où les rangs de culture doivent être selon le calcul du capteur de vision.

Le tableau suivant contient les règles générales à appliquer lors de l'observation du comportement du témoin Centre de rang et du témoin Centre de roue pendant la descente du rang.

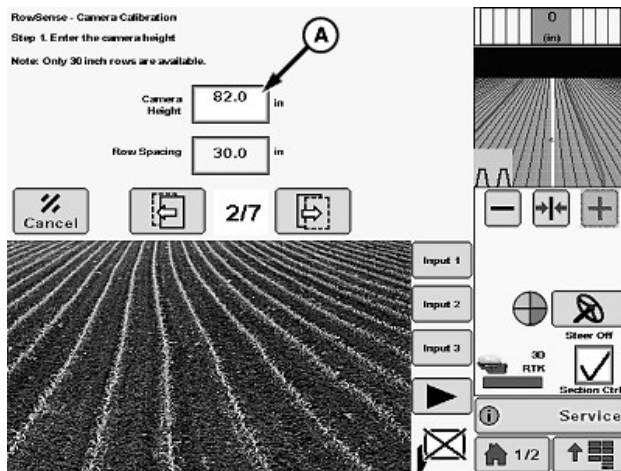
Qualité de calibrage AutoTrac™ Vision	Réglage AutoTrac™	Résultat observé
Bon	Bon	Le témoin de centre de rang et le témoin de centre de roue sont bien alignés (décalage de moins de 101 mm (4 in)) à toutes les vitesses.
Bon	Médiocre	Le témoin de centre de rang et le témoin de centre de roue sont correctement alignés à vitesses lentes (inférieures à 16 km/h (10 mph)). Les témoins sont trop agressifs ou trop lents pour aligner ou répondre à des vitesses supérieures.
Médiocre	Bon ou médiocre	Le témoin de centre de rang et le témoin de centre de roue ne sont jamais alignés quelle que soit la vitesse. Les témoins peuvent être croisés dans ce cas.



N137020—UN—20APR18

A—Distance en hauteur de la caméra
B—Fenêtre de caméra

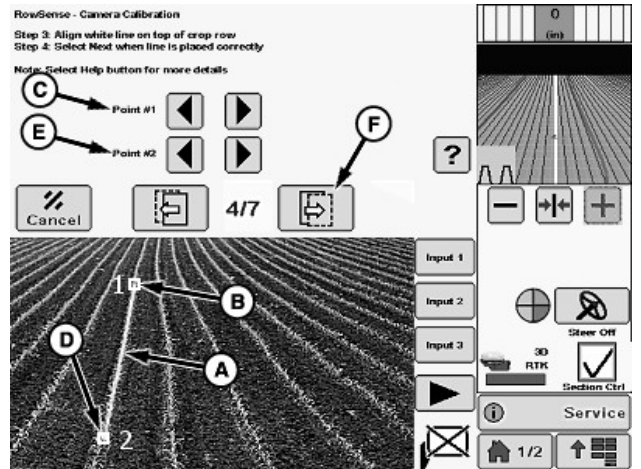
3. Mesurer la distance (A) entre le bas de la fenêtre de la caméra (B) et le sol.



N137021—UN—20APR18

A—Champ de saisie de hauteur de la caméra

4. Sélectionner la case d'entrée (A) de hauteur de caméra et entrer la hauteur de caméra précédemment mesurée.
5. Appuyer sur le bouton Suivant.
6. Attendre que le système effectue la procédure de calibrage.

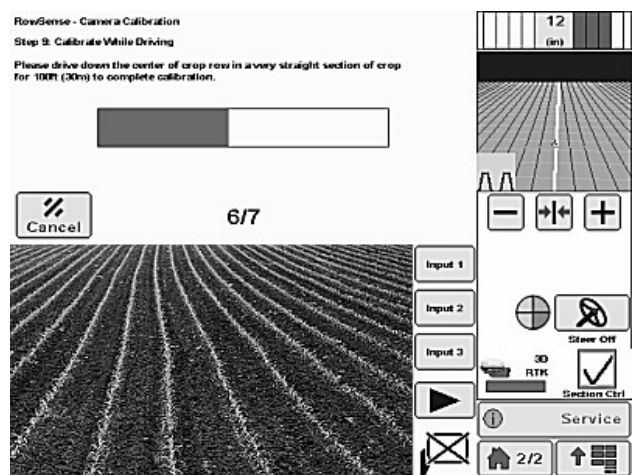


N117252—UN—22SEP15

A—Ligne blanche
B—Point 1
C—Bouton de réglage du Point 1
D—Point 2
E—Bouton de réglage du Point 2
F—Bouton Suivant

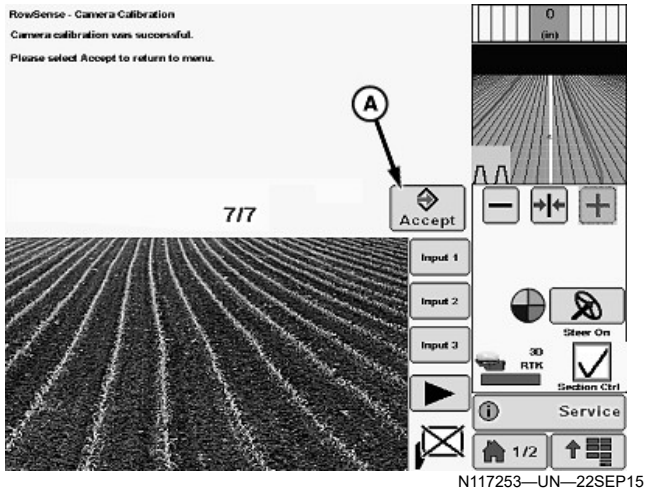
7. Vérifier que la ligne blanche (A) se trouve précisément à l'emplacement du rang.
8. Si la ligne blanche n'est pas centrée sur le rang de culture, effectuer ce qui suit:
 - a. Régler le point 1 (B) au centre du rang à l'aide des boutons de réglage (C) du point 1.
 - b. Régler le point 2 (D) pour centrer le rang à l'aide des boutons de réglage (E) du point 2.
9. Appuyer sur le bouton Suivant (F) lorsque la ligne blanche est centrée sur le rang de cultures.
10. Attendre la fin du processus de calibrage.

NOTE: La machine doit se déplacer en marche avant pendant le processus (non en marche arrière) afin d'éviter une panne de calibrage.



N119912—UN—22SEP15

11. Descendre vers le centre du rang de culture dans une section très droite de culture sur 30 m (100 ft) afin de terminer le calibrage.



N117253—UN—22SEP15

A—Bouton Accepter

12. Appuyer sur le bouton Accepter (A) pour confirmer et sauvegarder le calibrage.

NOTE: Si le calibrage échoue, appuyer sur le bouton Accepter pour revenir au menu principal. Vérifier que la machine est correctement alignée avec les rangs, que les roues sont au centre des rangs de cultures et que les rangs sont biens définis et ne présentent pas de saut. Répéter la procédure de calibrage.

Se reporter au Guide des Pannes et remèdes pour plus d'informations sur les causes des pannes de calibrage.

BN55050,00001A5-28-17MAY18

Configuration AutoTrac™ RowSense™

Vue d'ensemble

ATTENTION: Ne pas utiliser le système AutoTrac™ RowSense™ sur la voie publique. Toujours désactiver le système AutoTrac™ RowSense™ avant de s'engager sur une route. Ne pas essayer d'enclencher le système AutoTrac™ RowSense™ lors de la circulation sur route.

Lorsque le système est enclenché, rester vigilant et faire attention à la zone environnante. Prendre le contrôle de la direction en cas de nécessité pour éviter les dangers dans les champs et les collisions avec les personnes se trouvant à proximité, du matériel ou d'autres obstacles. Arrêter la machine si les conditions de visibilité sont telles qu'il est difficile d'utiliser ou de diriger la machine en toute sécurité.

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

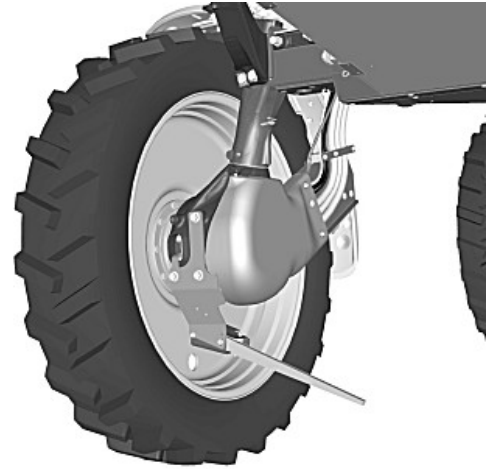
Ne faire fonctionner la machine qu'à partir du fauteuil du conducteur. Toujours utiliser la ceinture de sécurité.

NOTE: La largeur maximale du pneu pour la culture en lignes est de 380 mm (14,9 in) lors de l'utilisation sur des rangs de 762 mm (30 in).

Si la machine est équipée du système AutoTrac™ RowSense™, la maturité de la culture et la structure de l'ensemencement sont susceptibles d'être altérées. Déposer les palettes RowSense™ pour éviter d'endommager les cultures.

Le système AutoTrac™ RowSense™ comprend les composants suivants:

- Système AutoTrac™ installé et activé sur la machine, avec logiciel AutoTrac™ RowSense™ mis à jour programmé dans l'unité du système de direction (SBBC ou SSU)
- Activation AutoTrac™ RowSense™—GS3



N120062—UN—02OCT15
Capteur AutoTrac™ RowSense™

- Capteurs RowSense™ montés sur la machine (contacter le concessionnaire John Deere)
- Récepteur StarFire™ avec activation SF1, SF2 ou RTK

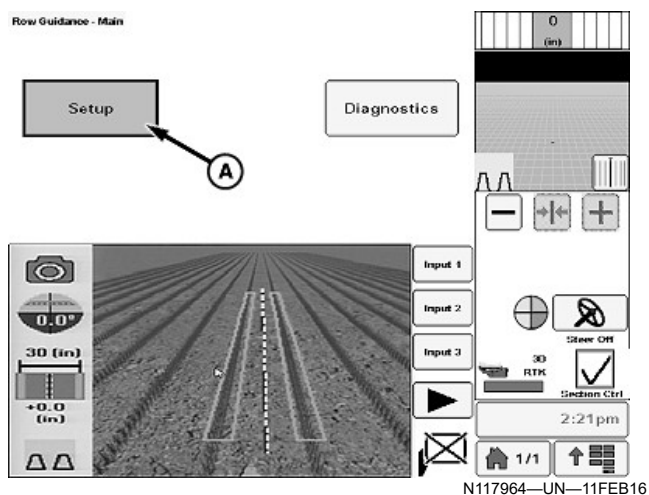
AutoTrac™ RowSense™ est une amélioration du système AutoTrac™ intégré à la console AutoTrac™ GreenStar™ 3 2630. Les capteurs de rang montés sur les ensembles de suspension avant détectent la culture pour savoir où se situe le rang. Les signaux fournis par le capteur de rang sont intégrés aux signaux AutoTrac™ existants pour contribuer à maintenir la machine sur les rangs. Lorsqu'aucun signal ne provient du capteur de rang (par exemple lorsqu'une voie d'eau est traversée), c'est le guidage GPS normal qui s'applique.

La plupart des autres caractéristiques d'AutoTrac™ restent inchangées. Le capteur de rang constitue simplement une autre entrée de position permettant de diriger la machine. Tous les modes de guidage sont configurés de la même manière qu'avec le système AutoTrac™ basé sur GPS. Se reporter au livret d'entretien Console GreenStar™ 3 2630—Guidage.

BN55050,00001A6-28-20APR18

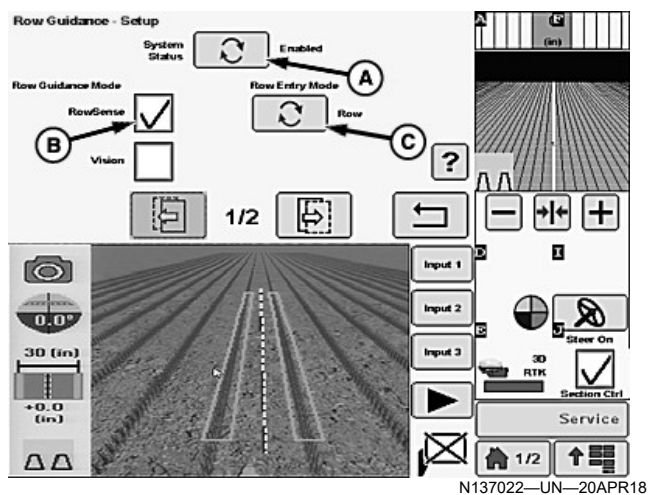
Configuration AutoTrac™ RowSense™

Après configuration de la console, régler AutoTrac™ RowSense™.



A—Bouton de configuration

1. Sélectionner le bouton de configuration (A).

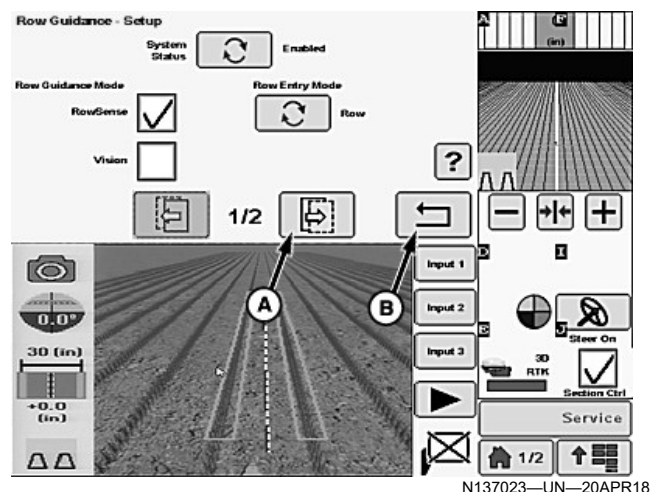


A—Bouton État du système
B—Case à cocher RowSense™
C—Bouton Mode d'entrée de rang

2. Appuyer sur le bouton d'état du système (A) pour activer/désactiver le système de guidage RowSense™.
3. Sélectionner la case à cocher (B) RowSense™.
4. Appuyer sur le bouton (C) de mode d'entrée de rang pour choisir parmi ce qui suit:
 - **Direction manuelle:** Lorsque le bouton de retour automatique AutoTrac™ est enfoncé, le système passe automatiquement au guidage du capteur lorsqu'une culture est détectée. Le système passe au guidage par GPS (Global Positioning System) uniquement lorsque la culture n'est pas détectée. Ce mode est utilisé lorsque le guidage GPS n'a pas été utilisé pendant l'ensemencement ou que les rangs ne sont pas droits.
 - **Direction par GPS:** Lorsque le bouton de retour automatique AutoTrac™ est enfoncé, le système commence en mode de guidage par GPS uniquement. Lorsque le bouton de retour

automatique AutoTrac™ est à nouveau enfoncé, le système utilise le guidage par capteur lorsque c'est possible. Lorsque la culture n'est pas détectée ou que le guidage par capteur ne peut pas être effectué, le système passe automatiquement en mode guidage par GPS uniquement. Utiliser ce mode d'entrée **UNIQUEMENT** lorsque les rangs ont été ensemencés par GPS.

NOTE: L'intégralité de la machine **DOIT ÊTRE** complètement sortie du bout de champ avant d'activer AutoTrac™ RowSense™. La machine **doit être** bien alignée et en fonctionnement dans les rangs de culture souhaités avant activation du système. Si ces conditions ne sont pas respectées, cela peut entraîner de mauvaises performances.

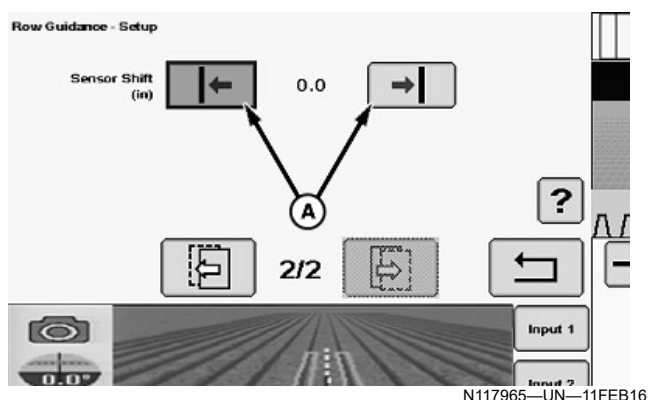


A—Bouton Suivant
B—Bouton Retour

5. Appuyer sur le bouton Suivant (A) pour passer à la page de configuration suivante.
6. Appuyer sur le bouton Retour (B) pour revenir à la page précédente.

BN55050,00001A7-28-20APR18

Régler le passage au système RowSense™



A—Bouton de changement de capteur

Le changement d'orientation du capteur permet à l'utilisateur de régler le guidage du véhicule vers la gauche ou vers la droite à l'aide des boutons de sélection du capteur (A).

Sur les pages de guidage, le bouton de changement de mode central réinitialise le suivi du véhicule en fonction de la position actuelle dans le rang.

NOTE: Pour plus d'informations, consulter les livrets d'entretien *Console GreenStar™ 3 2630—Guidage* et *Console GreenStar™ 3 2630—Applications de base*.

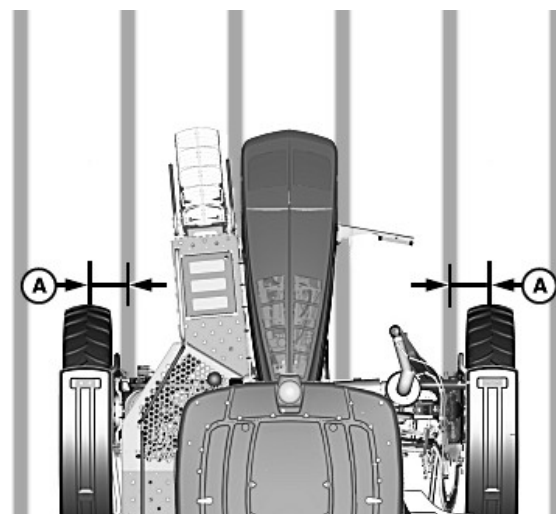
BN55050,00001A8-28-15MAY18

Configuration de l'espacement des rangs de culture des palpeurs AutoTrac™ RowSense™

Machine	Écartement des rangs	Largeur de voie Centrée	Largeur de voie AutoTrac™ RowSense™
	mm (in)	mm (in)	mm (in)
R4030, R4038, R4044, R4045, R4060*	508 (20)	3048 (120)	3048 (120)
R4030, R4038, R4044, R4045, R4060*	558 (22)	3048 (120)	3048 (120)
R4030, R4038, R4044, R4045, R4060*	Au-dessus de 558 (22) Moins de 762 (30)	3048 (120)	3048 (120)
R4030, R4038, R4044, R4045, R4060	762 (30)	3048 (120)	3048 (120)
R4030, R4038, R4044, R4045, R4060*	914 (36)	3658 (144)	3505 (138)
R4030, R4038,	965 (38)	3861 (152)	3658 (144)

GreenStar est une marque commerciale de Deere & Company

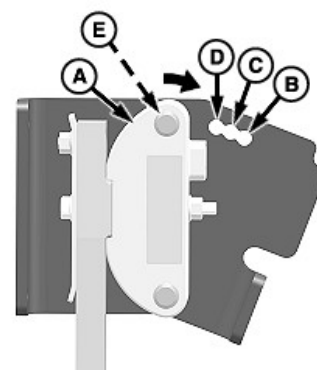
Machine	Écartement des rangs	Largeur de voie Centrée	Largeur de voie AutoTrac™ RowSense™
	mm (in)	mm (in)	mm (in)
R4044, R4045, R4060*			
R4030, R4038, R4044, R4045, R4060*	1016 (40)	4064 (160)	3810 (150)
R4023 Large*	508 (20)	2286 (90)	2286 (90)
R4023 Large*	558 (22)	2286 (90)	2286 (90)
R4023 Large*	Au-dessus de 558 (22) Moins de 762 (30)	2286 (90)	2286 (90)
R4023 Large	762 (30)	2286 (90)	2286 (90)
R4023 Large*	914 (36)	2743 (108)	2591 (102)
R4023 Large*	965 (38)	2896 (114)	2692 (106)
R4023 Large*	1016 (40)	3048 (120)	2794 (110)



Exemple: Écartement des rangs de 1016 mm (40 in)

A—Dimensions, 381 mm (15 in)

Régler la largeur de voie pour travailler avec l'axe médian du pneu à 381 mm (15 in) de l'axe médian du rang de culture.



Réglage du capteur RowSense™

- A—Ensemble capteur
- B—Position, 508 mm (20 in)
- C—Position, 558 mm (22 in)
- D—Position, supérieure à 558 mm (22 in) et inférieure à 762 mm (30 in)
- E—Position, 762 mm (30 in)

Pour un écartement des rangs de culture inférieur à 762 mm (30 in), régler l'ensemble de capteur (A) à la position appropriée (B—D) sur le support de montage du capteur.

Pour un écartement des rangs de culture de 762 mm (30 in), poser l'ensemble de capteur en position (E) sur le support de montage du capteur.

Pour un écartement des rangs de culture supérieur à 762 mm (30 in), commander le kit d'extension BPF11507 afin de remplacer les supports de montage du capteur.

BN55050,0000490-28-19JUN20

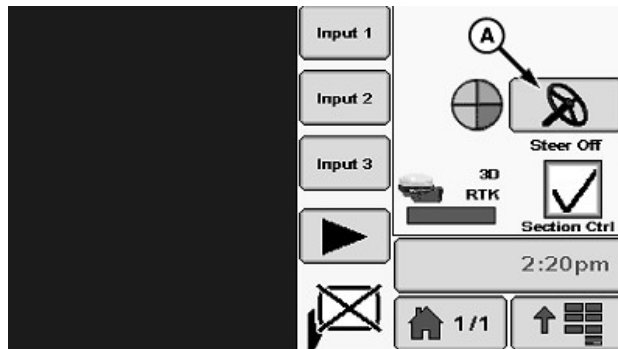
Fonctionnement du système

Fonctionnement d'AutoTrac™

ATTENTION: Quand AutoTrac™ est actif, il incombe à l'utilisateur de tourner en fin de voie et d'éviter les collisions.

Le système dirige la machine automatiquement. Pour éviter les blessures, vérifier que personne ne se trouve à proximité avant le calibrage.

Toujours désenclencher le système AutoTrac™ avant de s'engager sur une route. Ne pas essayer d'enclencher le système AutoTrac™ lors de la circulation sur route.

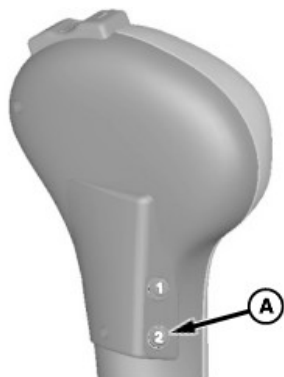


N137024—UN—20APR18

A—Bouton marche/arrêt de la direction

1. Appuyer sur le bouton Marche/Arrêt (A) de direction pour activer/désactiver AutoTrac™. Pour activer le système, les conditions suivantes doivent être remplies:

- Le contrôleur AutoTrac™ a été détecté.
- Le guidage a été configuré.
- Le guidage est activé.
- Le contrôleur est en mode de fonctionnement normal.



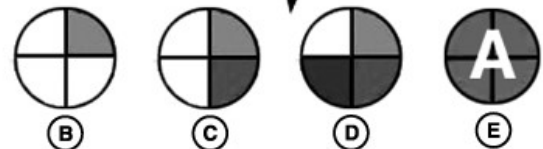
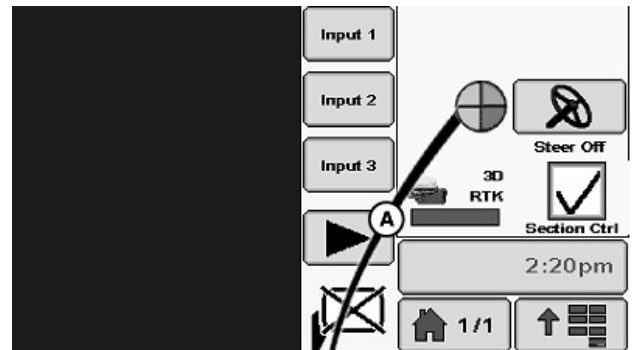
N137026—UN—20APR18

A—Bouton de retour automatique AutoTrac™

2. Appuyer sur le bouton (A) de retour automatique sur le levier multifonction pour enclencher le système AutoTrac™. Pour enclencher le système, les conditions suivantes doivent être remplies:

AutoTrac est une marque commerciale de Deere & Company

- Cap de la machine à moins de 80° du passage désiré si la vitesse est inférieure à 17,7 km/h (11 mph).
- Cap de la machine à moins de 45° du passage désiré si la vitesse est supérieure à 17,7 km/h (11 mph).
- Erreur hors passage inférieure à 40% de l'espacement des passages.
- Flèche déployée si le fonctionnement est au-dessus de 24 km/h (15 mph).
- Conducteur assis sur son fauteuil.



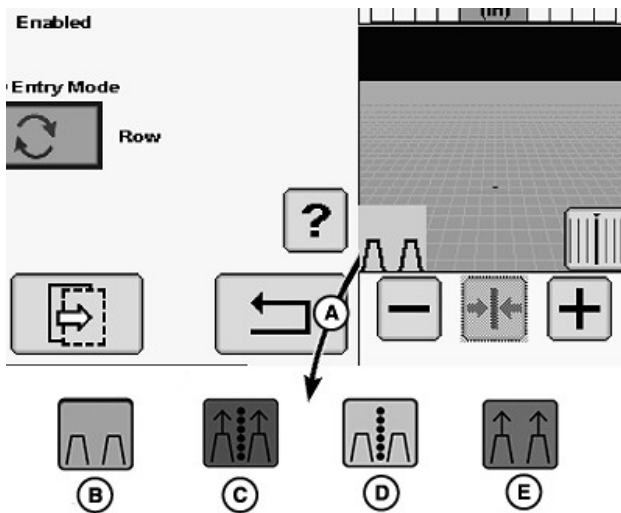
N137025—UN—20APR18

A—Témoin d'état AutoTrac™
B—Indicateur AutoTrac™ installé
C—Indicateur AutoTrac™ configuré
D—Indicateur AutoTrac™ activé
E—Indicateur AutoTrac™ enclenché

3. Vérifier le témoin (A) d'état AutoTrac™. L'indicateur d'état affiche la phase dans laquelle se trouve AutoTrac:

- Phase 1—**Installé (B)**—Le contrôleur AutoTrac™ et tout le matériel nécessaire à l'utilisation sont posés.
- Phase 2—**Configuré (C)**—L'enclenchement d'AutoTrac™ est valide, le mode Guidage a été déterminé et un passage 0 valide a été établi. Le niveau de signal GPS correct pour l'enclenchement d'AutoTrac™ est sélectionné. Les conditions relatives au véhicule sont remplies.
- Phase 3—**Activé (D)**—Le bouton activation/désactivation automatique a été enfoncé et "Direction activée" s'affiche.
- Phase 4—**Enclenché (E)**—Le bouton de retour

automatique sur le levier multifonction a été enfoncé et AutoTrac dirige la machine.



- A—Icône d'état du guidage
 B—Icône Système installé
 C—Icône Système actif
 D—Icône Signal GPS perdu
 E—Icône Signal de capteur de rang perdu

N116846—UN—22SEP15

Lors de l'utilisation de RowSense™, une icône (A) s'affiche pour indiquer que le capteur de rang est disponible. Chaque icône indique ce qui se passe sur la machine à ce moment donné.

L'icône d'état du guidage passe d'une forme blanche à une forme animée en couleur (verte), lorsque le capteur de rang contrôle la machine, comme suit:

- **Système posé (B)** (fond gris).
- **Système actif (C)**, fonctionnant avec le capteur de rang et le GPS (fond vert).
- **Signal GPS perdu (D)**, fonctionnant avec les données du capteur de rang uniquement (fond jaune).
- **Signal du capteur de rang perdu (E)**, fonctionnant avec le GPS uniquement (fond orange).

NOTE: La précision du guidage est réduite lors du travail avec l'icône d'état D ou E.

Le capteur de rang guide la machine quand il peut déterminer une position de rang. Le conducteur sait que le capteur de rang guide la machine lorsque l'icône AutoTrac™ devient verte et s'anime.

Une fois que le passage initial a été configuré (une ligne AB) et que le bouton activation/désactivation automatique a été enfoncé pour activer le système AutoTrac™, le bouton de retour peut alors être enfoncé lorsque la machine est à la moitié de l'espacement des

passages et à un angle acceptable par rapport aux rangs. Le capteur de rang guide la machine dès qu'une activité est détectée au niveau du capteur de rang.

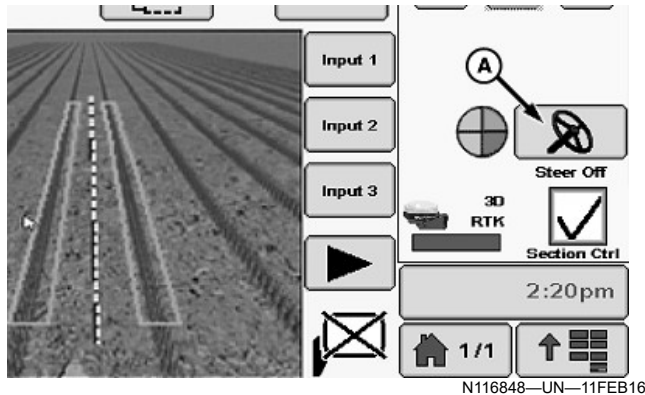
Travail dans les champs

Ce qui suit décrit le processus de fonctionnement basique lors du travail dans un champ.

1. Aligner la machine en parallèle avec les rangs de culture bien définis.
2. Effectuer la vérification du calibrage.
 - Si le calibrage s'est correctement déroulé, continuer la procédure.
 - Si le calibrage ne s'est pas correctement déroulé, vérifier que les rangs sont bien définis et effectuer la procédure de calibrage.
3. Lancer l'application de pulvérisation.
4. Créer une ligne de guidage précise à l'aide de AutoTrac™ (voir la section Mode passage rectiligne dans Configuration de l'affichage et AutoTrac™). Cette ligne est utilisée si le signal du capteur est perdu.
5. Terminer le tour aux bouts de champ, **NE PAS** activer AutoTrac™ Vision ou AutoTrac™ RowSense™ tant que la machine n'a pas quitté le bout de champ.
6. Continuer l'opération de pulvérisation. Procéder comme suit si les conditions suivantes se produisent:
 - Lors de la pénétration d'un nouveau passage.
 - a. Enclencher AutoTrac™ RowSense™ une fois que les deux roues avant sont parfaitement **parallèles** au rang de culture et que les deux palettes sont enclenchées dans la culture.
 - b. Enclencher AutoTrac™ Vision une fois que la machine et la caméra se dirigent **parallèlement** au rang de culture après avoir quitté les bouts de champs.
 - Les rangs ne peuvent pas être détectés par les capteurs.
 - a. Le guidage par GPS reprend les commandes.
 - b. La culture peut être endommagée si la ligne de guidage ne suit pas les rangs.
 - c. Les capteurs reprennent les commandes lorsque le rang est à nouveau détecté.
 - Les performances du système ne sont pas satisfaisantes.
 - a. Voir la section Pannes et remèdes pour les solutions aux symptômes.
 - b. En cas de vent latéral, les rangs de culture peuvent ne pas être clairement définis. Si la culture est suffisamment grande, passer au guidage RowSense™.
 - c. Utiliser les boutons de changement de vitesse

pour régler le guidage de la machine à chaque passage.

Désenclenchement d'AutoTrac™



A—Bouton marche/arrêt de la direction

⚠ ATTENTION: Toujours désenclencher le système AutoTrac™ avant de s'engager sur une route. Pour désactiver AutoTrac™ à partir de l'onglet AFFICHAGE DU GUIDAGE, appuyer sur le bouton (A) activation/désactivation de la direction jusqu'à ce que DIRECTION DÉSACTIVÉE s'affiche.

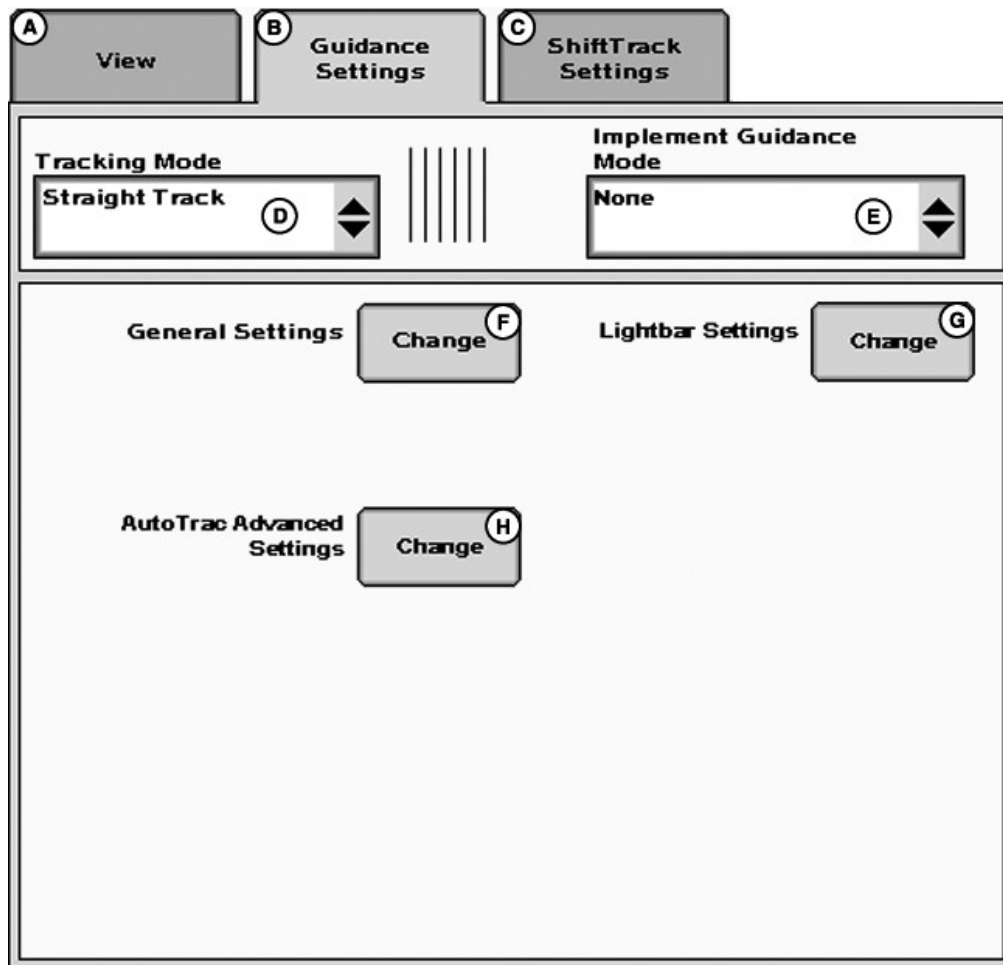
Les méthodes suivantes permettent de rendre le système AutoTrac™ INACTIF:

- Appuyer sur le bouton activation/désactivation de la direction pour la mise en marche ou l'arrêt.
- Tourner le volant de plus de 30 degrés.
- Enclencher le verrouillage de transport.
- Réduire la vitesse de déplacement à moins de 0,5 km/h (0,3 mph) pendant plus de 30 secondes.
- Le conducteur est absent plus de sept secondes.
- Le numéro de passage a changé.

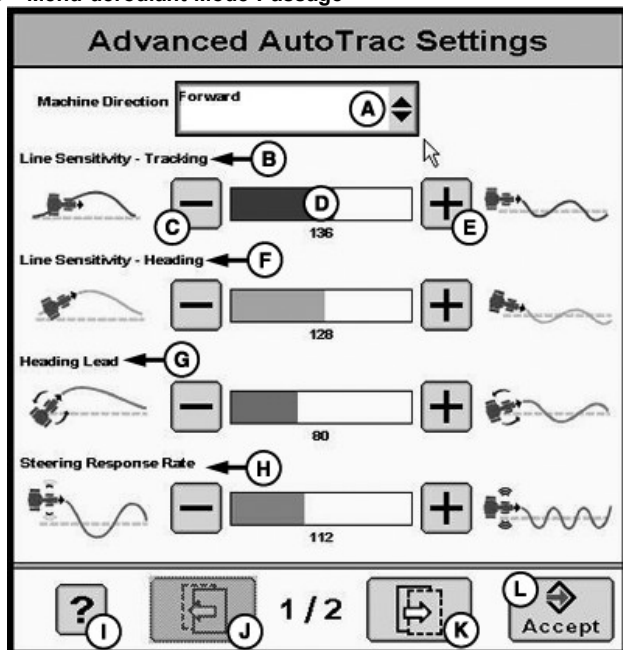
BN55050,00001A9-28-15MAY18

Réglages AutoTrac™ avancés

Écrans AutoTrac™ avancés

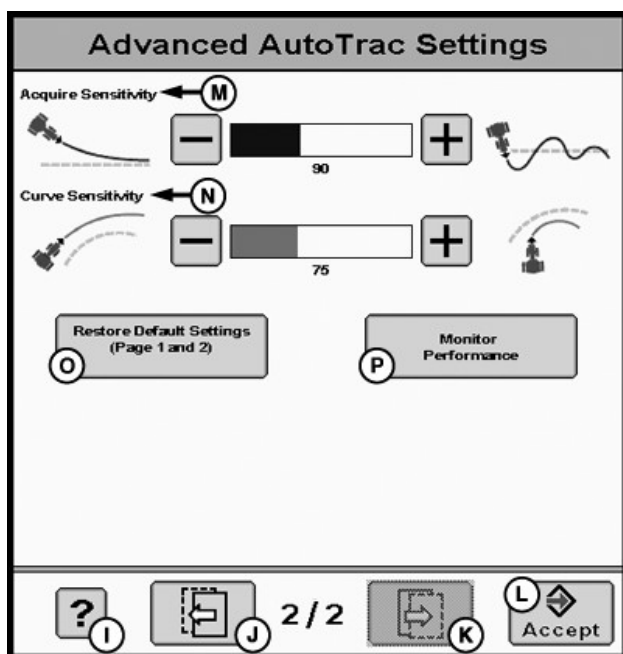


- A—Vue
B—Paramètres de guidage
C—Paramètres de décalage
D—Menu déroulant Mode Passage



PC14861CC—28—28OCT13

Réglages AutoTrac™ avancés 1/2



PC14864CC—28—28OCT13

Réglages AutoTrac™ avancés 2/2

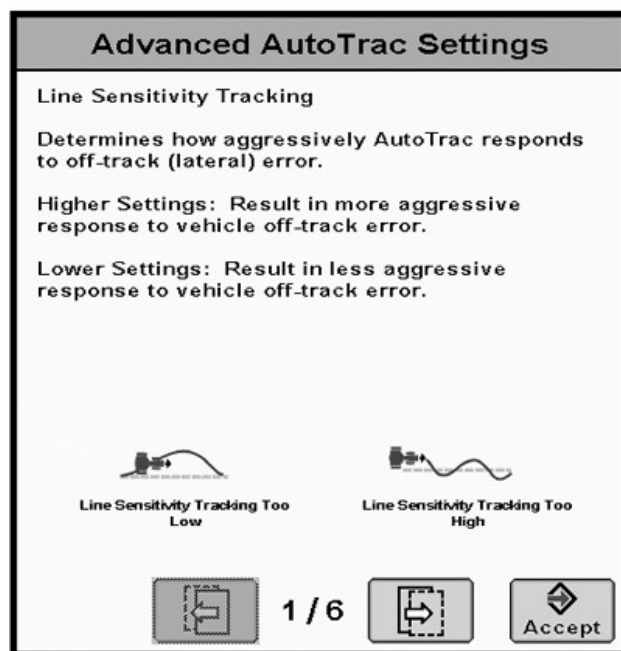
- A—Liste déroulante du sens de déplacement de la machine
B—Sensibilité de passage Guidage
C—Bouton de diminution
D—Graphique à barres
E—Bouton d'augmentation
F—Sensibilité de passage Cap
G—Avance de cap
H—Vitesse de réaction de la direction
I—Bouton Aide

- E—Menu déroulant du mode de guidage de l'équipement
F—Paramètres généraux
G—Paramètres Lightbar
H—Réglages AutoTrac™ avancés
J—Bouton Précédent
K—Bouton Suivant
L—Bouton Accepter
M—Sensibilité d'acquisition
N—Sensibilité des contours
O—Rétablir paramètres par défaut
P—Surveiller performances

Réglages AutoTrac™ avancés

Sélectionner le sens de déplacement de la machine dans la liste déroulante correspondante.

Le bouton Accepter (L) sauvegarde et applique les paramètres actuels et renvoie l'utilisateur à la page précédente. Le bouton Restaurer param. par défaut (O) règle tous les paramètres à leur valeur par défaut d'usine. Vérifier la valeur par défaut de chaque paramètre. Le bouton ? (I) affiche une fenêtre instantanée d'aide pour chacun des paramètres en question.



PC14185CC—28—28OCT13

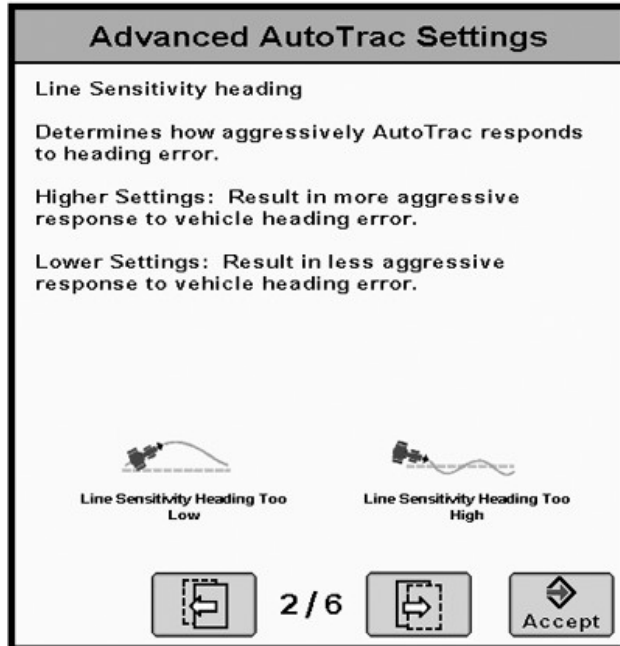
Sensibilité de passage Guidage 1/6

Sensibilité de passage de guidage

Détermine l'agressivité de réponse d'AutoTrac™ en cas d'erreur hors passage (latérale).

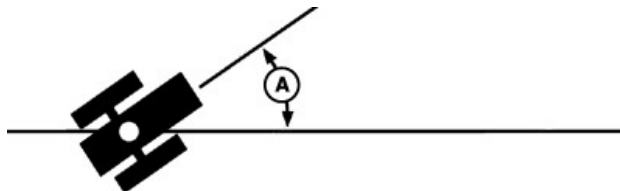
Valeurs élevées: Entraînent une réponse plus agressive vis-à-vis de l'erreur hors passe du véhicule.

Valeurs basses: Entraînent une réponse moins agressive vis-à-vis de l'erreur hors passe du véhicule.



PC14186CC—28—28OCT13

Sensibilité de passage Cap 2/6



PC8994—UN—07MAR06



PC8993—UN—09MAR06

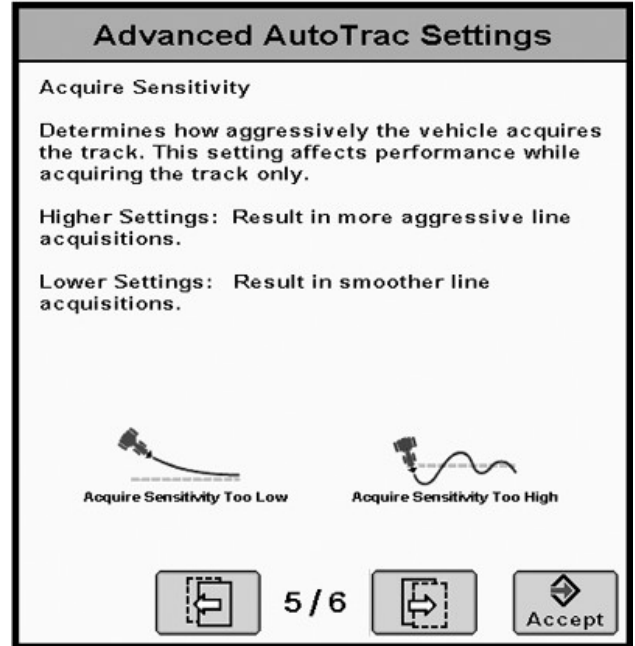
A—Erreur de cap
B—Erreur de guidage

Sensibilité de passage Cap

Sensibilité à laquelle AutoTrac™ réagit aux erreurs de cap.

Valeurs élevées: Entraînent réaction plus agressive à une erreur de cap du véhicule.

Valeurs basses: Entraînent une réaction moins agressive à une erreur de cap du véhicule.



PC14189CC—28—28OCT13

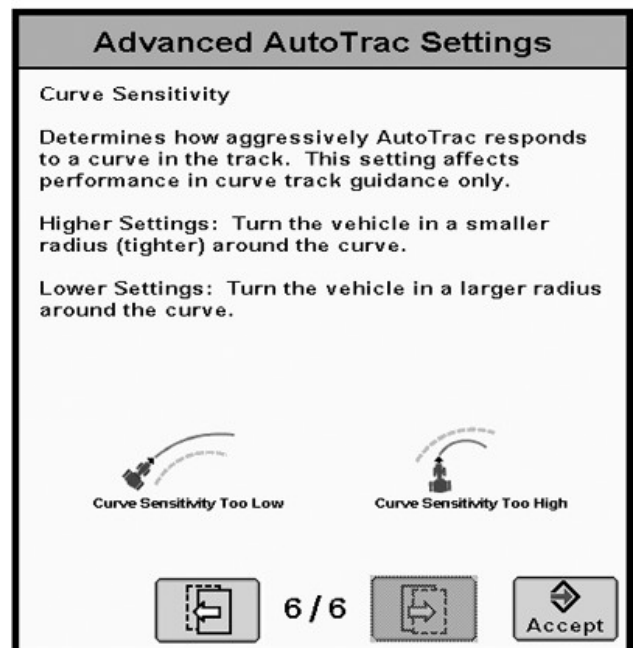
Sensibilité d'acquisition 5/6

Sensibilité d'acquisition

Sensibilité à laquelle le véhicule acquiert le passage. Ce réglage affecte performances pendant l'acquisition du passage uniquement.

Valeurs élevées: Entraînent une acquisition du guidage plus agressive.

Valeurs basses: Permettent d'entrer plus en douceur dans le passage suivant.



PC14190CC—28—28OCT13

Sensibilité des contours 6/6

Sensibilité des contours

Sensibilité à laquelle AutoTrac™ réagit à une courbe du passage. Ce réglage affecte les performances pour le guidage en mode contours uniquement.

Valeurs élevées: Font tourner le véhicule sur un rayon inférieur (plus serré).

Valeurs basses: Font tourner le véhicule sur un rayon supérieur.

Relevés de diagnostic

GreenStar - Diagnostic Readings

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

(A) → View **AutoTrac**

(B) → Last Exit Code Issued: N/a

(C) → Time of Last Exit Code: 000: 000: 000 000/ 000/ 000000

State	Conditions	Status
⊕	(D) → Steer Ctrl Capabilities (Curve, Reverse, Steer Sensitivity)	Yes, Yes, No
	(E) → AutoTrac License	SF2
⊕	GPS Valid	(F) Yes
	Differential Correction	(G) No
	Differential Mode Selected	(H) None
	Tracking Mode Selected	(I) Straight Track
	Pivot Pro License	(J) Yes
	AB Line Defined	(K) ---
⊕	Free of Steer Ctrl Trouble Codes	(L) Yes
	(M) → Valid Implement Guidance Configuration	N/a
⊕	(N) → Steer On/Off Button	Off
⊕	(O) → Vehicle Gear Selected	Neutral
	Speed Within Range	(P) ---
	Within 80 Degrees of Line	(Q) ---
	Within 40% Tracking Width	(R) ---

Navigation icons: Mapping, GS3, Guidance, Resources, Diagnostics, Equipment, Document, Totals, 5:24 am, Home, Up/Down arrows.

PC12746CC—28—28OCT13

GREENSTAR 3 PRO >> touche programmable DIAGNOSTIC >> AutoTrac

- **(A) Vue** - Liste déroulante.
- **(B) Dernier code avant désactivation édité** - Indique pourquoi AutoTrac™ est désactivé ou ne s'enclenche pas.
- **(C) Heure du dernier code avant désactivation édité** - Heure et date d'apparition du dernier code avant désactivation.
- **(D) Capacités SSU (courbe, marche arrière, sensibilité de la direction)**—Indique si le contrôleur de direction du véhicule est capable de fonctionner en mode courbe, en marche arrière, ou si la sensibilité de direction est réglable à partir de la console. Oui ou Non s'affiche pour indiquer si la fonction en question est disponible ou non.
- **(E) Licence AutoTrac™** - Indique si la console possède ou non une licence AutoTrac™ valide et la nature de celle-ci (SF1 ou SF2).
- **(F) GPS valide** - Indique si un GPS valide est reçu.
- **(G) Correction différentielle** Indique si une correction différentielle est reçue.
- **(H) Mode différentiel sélectionné** Indique un mode de correction différentielle sélectionné sur le récepteur StarFire™ (SF1, SF2, RTK).
- **(I) Mode Guidage sélectionné** - Affiche le mode de guidage actuellement sélectionné.
- **(J) Licence Pivot Pro**—Indique si la console possède une licence Pivot Pro.

- **(K) Ligne AB définie** - Indique si une ligne AB (passage 0) valide est définie et sélectionnée pour le mode de guidage actuel.
- **(L) Sans codes d'erreur SSU** - Indique s'il existe des codes d'erreur actifs pour l'unité SSU qui pourraient empêcher l'enclenchement AutoTrac™.
- **(M) Configuration du guidage d'équipement correct** - Si le guidage de l'équipement est utilisé, indique si certains paramètres et contraintes ont été respectés.
- **(N) Bouton activation/désactivation de la direction**—Indique l'état du bouton activation/désactivation de la direction.
- **(O) Rapport de véhicule sélectionné**—Indique le rapport dans lequel se trouve actuellement le véhicule.
- **(P) Vitesse dans la gamme**—Indique si le véhicule se déplace à l'intérieur des limites de la gamme de vitesse de la plateforme sur laquelle est utilisé AutoTrac.
- **(Q) À moins de 80 degrés de la ligne**—Indique si le cap du véhicule est à moins de 80 degrés du passage que le véhicule tente d'acquérir.
- **(R) À moins de 40 % de largeur de guidage** - Indique si l'erreur hors passage du véhicule est inférieure à 40 % de l'écartement des passages.

BN55050,00001AA-28-20APR18

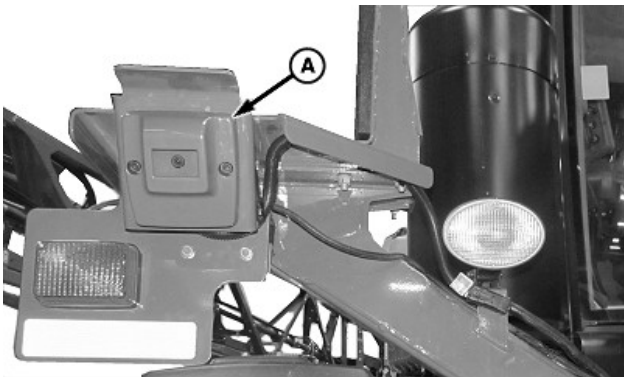
Entretien et maintenance

Nettoyage du capteur AutoTrac™ Vision

⚠ ATTENTION: Pour éviter les blessures graves ou la mort, arrêter le moteur, serrer le frein de stationnement et retirer la clé avant de procéder au nettoyage du capteur Vision.

IMPORTANT: Ne pas laver le capteur de vision avec un nettoyeur haute pression. Utiliser une pression d'eau normale inférieure à 345 kPa (3,4 bar) (50 psi).

Ne pas utiliser de chiffon abrasif, gras ou sale pour nettoyer le capteur de vision.



Capteur AutoTrac

N135800—UN—27FEB18

A—Capteur AutoTrac™ Vision

Nettoyer la saleté et tout autre contaminant sur le capteur AutoTrac™ Vision (A) avec uniquement de l'eau et un chiffon propre et doux tel que requis.

Vérifier que toute la boulonnerie est serrée et que rien ne manque.

BN55050,00001AB-28-20APR18

Nettoyage du capteur AutoTrac™ RowSense™

⚠ ATTENTION: Pour éviter les blessures graves ou la mort, arrêter le moteur, serrer le frein de stationnement et retirer la clé avant de procéder au nettoyage du capteur de rang.



Capteur AutoTrac

N135801—UN—27FEB18

A—Capteur de rang AutoTrac™

B—Palette de capteur de rang AutoTrac™

Il convient de vérifier quotidiennement le capteur de rang (A) pour voir s'il est nécessaire de le nettoyer.

Si des matières se sont accumulées sur le capteur, cela peut entraver le mouvement et nuire aux performances. Pour nettoyer le capteur de rangs, éliminer les débris qui se trouvent sur le capteur et dans la zone environnante, des deux côtés de la machine.

Vérifier que les palettes (B) du capteur bougent librement sans obstacle.

Vérifier que toute la boulonnerie est serrée et que rien ne manque.

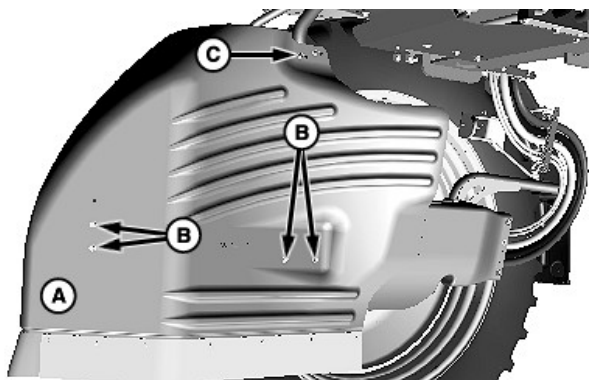
BN55050,00001AC-28-20APR18

Dépose des capteurs et du support RowSense™—R4030, R4038, R4044, R4045 et R4060

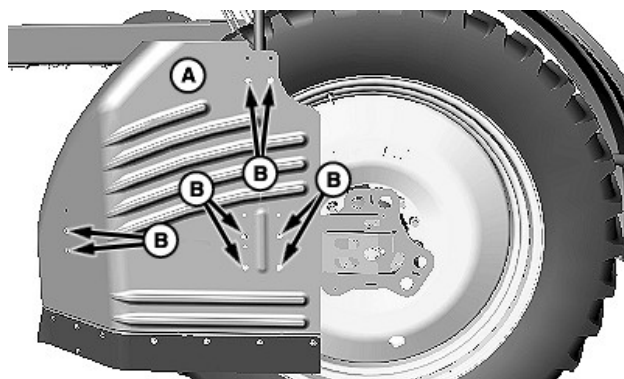
NOTE: R4038 illustré. R4030, R4044, R4045 et R4060 sont similaires.

Côté droit illustré. Le côté gauche est similaire.

Les supports RowSense™ peuvent rester posés avec les pneus relevés jusqu'à 420 mm (16,5 in) en largeur.



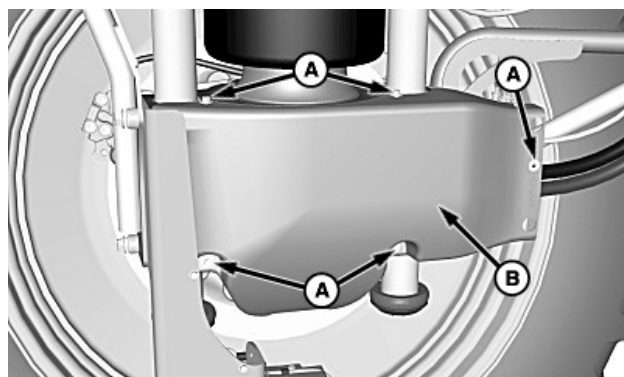
N116286—UN—26FEB15



N116285—UN—26FEB15

A—Garant de culture
B—Vis (12)
C—Écrous (2)

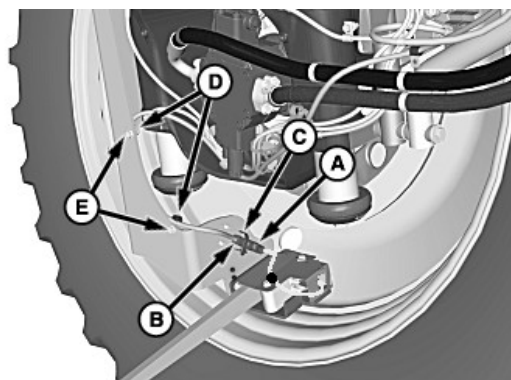
1. Régler la machine sur le réglage de voie le plus large.
2. **Machines équipées de protections de récoltes:** Déposer et conserver le garant de culture (A), les vis (B) et les écrous (C).



N119991—UN—24SEP15

A—Vis (5)
B—Couvercle du moteur de roue

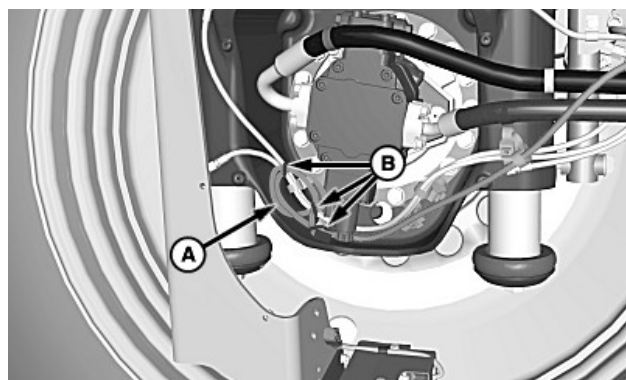
3. Déposer et conserver les vis (A) et le cache du moteur de roue (B).



N120061—UN—17FEB16

A—Faisceau de capteur
B—Faisceau RowSense™
C—Bracelet
D—Collier en P (2)
E—Vis (2)

4. Débrancher le faisceau (A) du capteur du faisceau RowSense™ (B).
5. Déposer les vis (E), les colliers en P (D) et le bracelet (C).

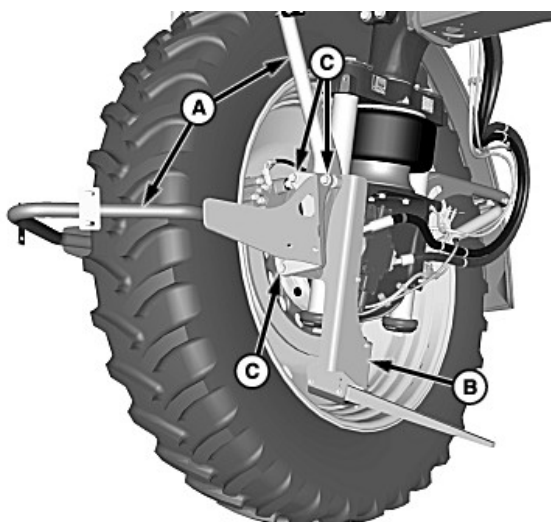


N119992—UN—24SEP15

A—Faisceau RowSense™
B—Bracelets (3)

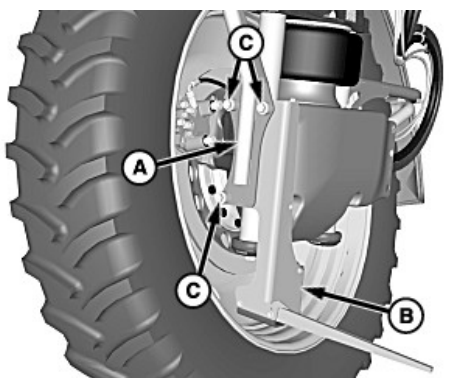
6. Enrouler le faisceau RowSense™ (A) et le fixer comme illustré à l'aide de bracelets (B).

NOTE: Si les pneus étroits doivent être utilisés, déposer alors uniquement l'ensemble de capteur RowSense™ et le support inférieur. Le support RowSense™ principal ne gênera pas la roue et le pneu.



N119993—UN—29SEP15

Machine présentée avec protection de récolte



N120060—UN—29SEP15

Machine présentée avec les ailes uniquement

A—Châssis de garant de culture
B—Ensemble RowSense™
C—Vis (3)

7. Soutenir le châssis (A) de la protection de récolte/ de l'aile à l'aide du dispositif de levage approprié.
8. Soutenir l'ensemble (B) RowSense™ et déposer les vis (C).
9. Déposer l'ensemble RowSense™ de la machine.

NOTE: R4030, R4038 et R4044 uniquement—Les machines équipées d'ailes et de protections de récolte utilisent des vis M16 x 80. Les machines équipées d'ailes uniquement utilisent des vis M16 x 70.

R4045 et R4060 uniquement—Quatre vis M16 x 70 sont utilisées sur toutes les configurations de la machine.

NOTE: Quatre vis (C) utilisées sur R4045 et R4060.

10. Reposer le support d'aile à l'aide de la boulonnerie conservée.
11. Reposer le châssis du garant de récolte (suivant

équipement) à l'aide de la boulonnerie déposée précédemment.

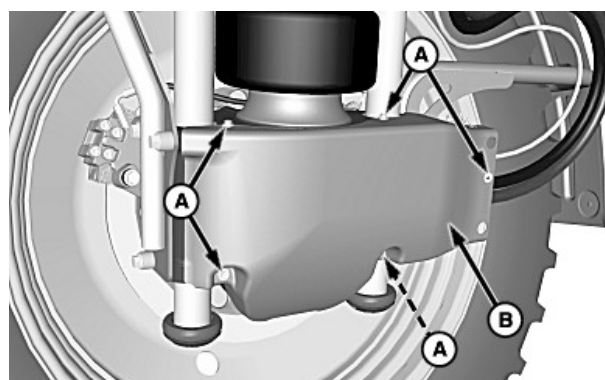
12. Poser le cache du moteur de roue à l'aide de la boulonnerie déposée précédemment.

BN55050,000048B-28-05JUN20

Pose des capteurs et du support RowSense™—R4030, R4038, R4044, R4045 et R4060

NOTE: R4038 illustré. R4030, R4044, R4045 et R4060 sont similaires.

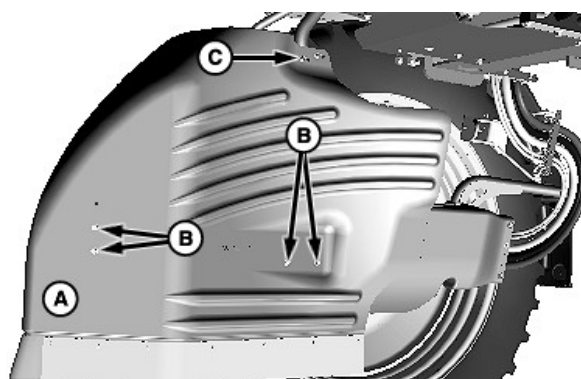
Côté droit illustré. Le côté gauche est similaire.



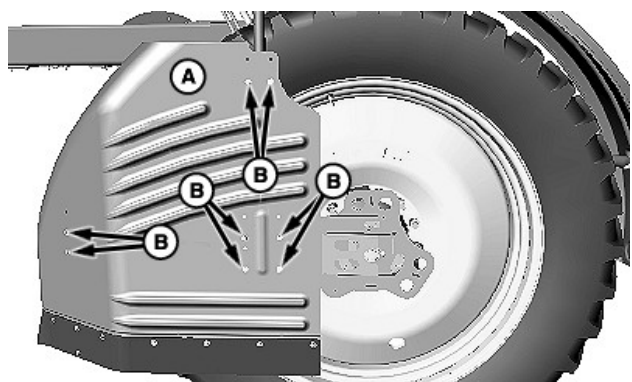
N120058—UN—29SEP15

A—Vis (5)
B—Couvercle du moteur de roue

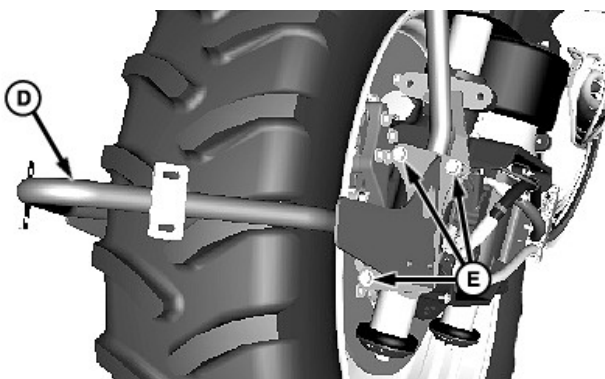
1. Régler la machine sur le réglage de voie le plus large.
2. Déposer et conserver les vis (A) et le cache du moteur de roue (B).



N116286—UN—26FEB15



N116285—UN—26FEB15



N116287—UN—26FEB15

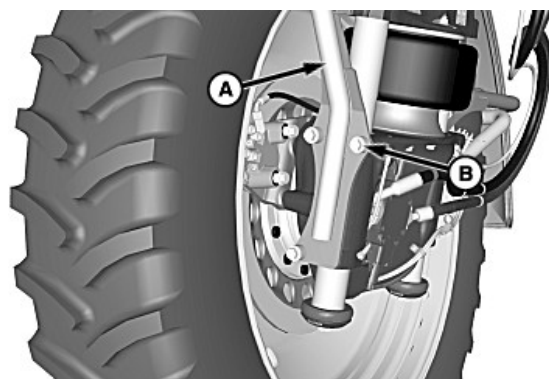
- A—Garant de culture
- B—Vis (12)
- C—Écrous (2)
- D—Châssis de garant de culture
- E—Vis (3)

3. Pour les machines équipées de garants de culture:

- a. Déposer et conserver le garant de culture (A), les vis (B) et les écrous (C).
- b. Soutenir le châssis (A) de garant de culture à l'aide d'un dispositif de levage approprié.

NOTE: Quatre vis sont utilisées sur les R4045 et R4060.

- c. Déposer et conserver les vis (E).



N120041—UN—29SEP15

- A—Châssis d'aile
- B—Vis

4. Pour les machines équipées d'ailes uniquement:

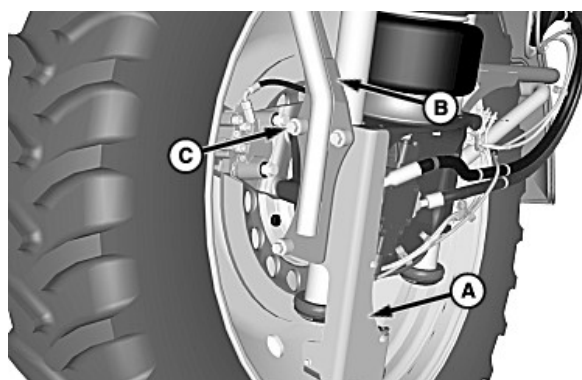
- a. Soutenir le châssis (A) d'aile à l'aide d'un dispositif de levage approprié.

NOTE: Quatre vis sont utilisées sur les R4045 et R4060.

- b. Retirer et conserver les vis (B).

NOTE: R4030, R4038 et R4044 uniquement—Les machines équipées d'ailes et de protections de récolte utilisent des vis M16 x 110. Les machines équipées d'ailes uniquement utilisent des vis M16 x 80.

R4045 et R4060 uniquement—Quatre vis M16 x 80 sont utilisées sur toutes les configurations de la machine.



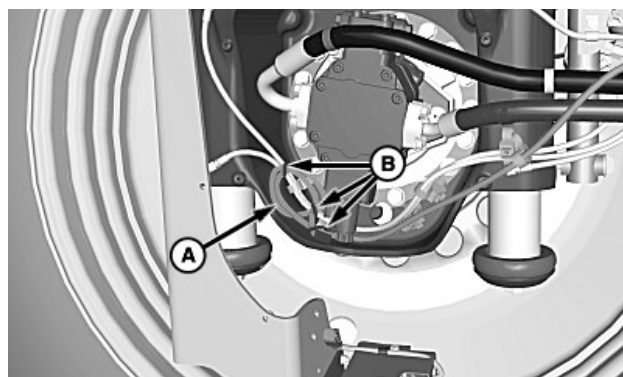
N120057—UN—29SEP15

Machine présentée avec les ailes uniquement

- A—Support de capteur
- B—Châssis d'aile
- C—Vis (3)

5. Poser le support (A) de capteur entre le carter de moteur de roue et le châssis (B) d'aile à l'aide des vis (C).
6. Régler les capteurs RowSense™ pour l'écartement des rangs de culture approprié, si nécessaire.

IMPORTANT: Appliquer le composé diélectrique sur tous les branchements électriques.

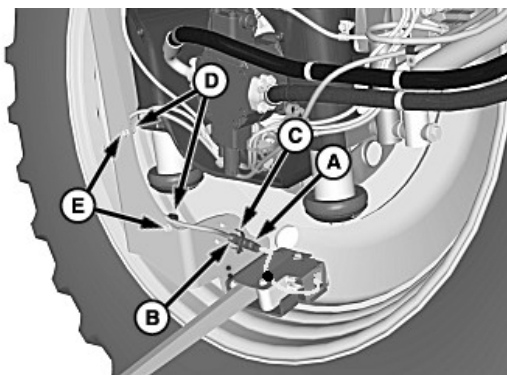


N119992—UN—24SEP15

- A—Faisceau RowSense™

B—Bracelets (3)

7. Couper les bracelets (B) et dérouler le faisceau RowSense™ (A).

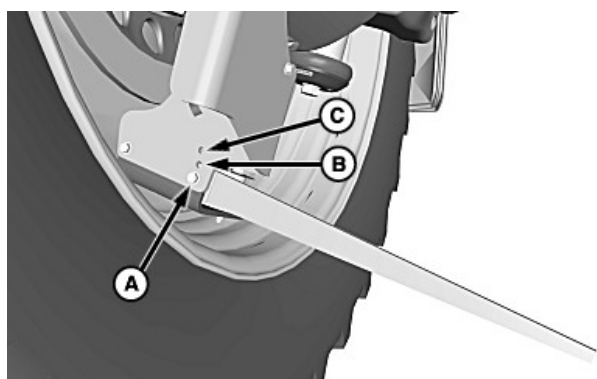


N120061—UN—17FEB16

A—Faisceau de capteur
B—Faisceau RowSense™
C—Bracelet
D—Collier en P (2)
E—Vis (2)

8. Brancher le faisceau (A) de capteur au faisceau RowSense™ (B).
9. Poser les colliers en P (D), les vis (E) et les bracelets (C).

NOTE: Le capteur RowSense™ possède trois positions de réglage. La position basse est généralement utilisée. Le capteur peut être relevé en position (B) ou (C) en raison des différentes cultures et des conditions de champ.



N120064—UN—02OCT15

A—Position du capteur, basse
B—Position du capteur, moyenne
C—Position du capteur, haute

10. Régler le capteur RowSense™ à la position de réglage basse (A).

NOTE: Une certaine flexion du cache du moteur de roue est nécessaire pour aligner les trous de vis.

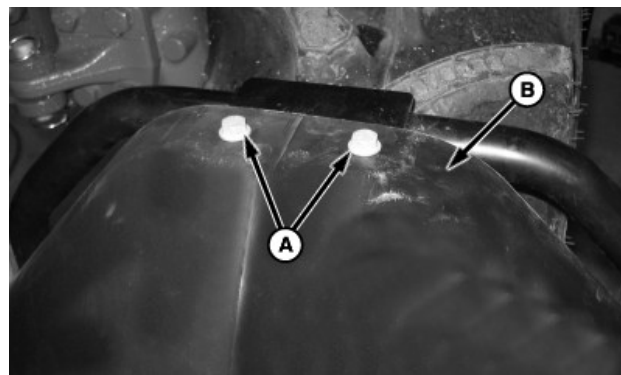
11. Poser le cache du moteur de roue avec la boulonnerie déposée précédemment.

12. Répéter la procédure pour le capteur et le support restant.

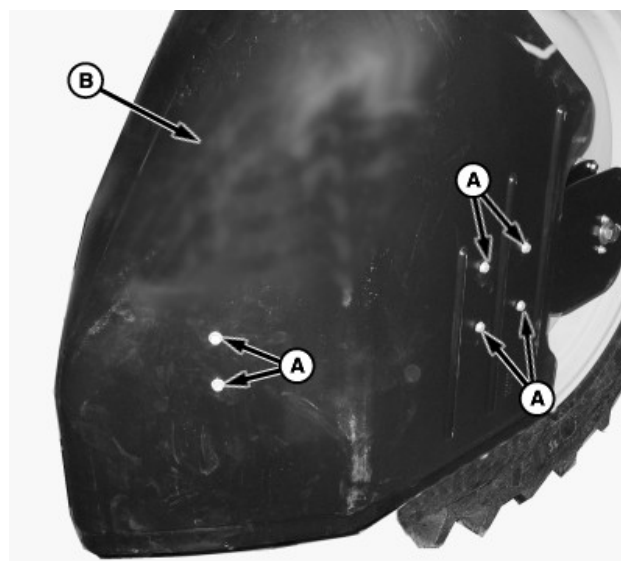
BN55050,000048C-28-08JUN20

Dépose des capteurs et support RowSense™—R4023 Large

NOTE: Les supports RowSense™ peuvent rester posés avec les pneus relevés jusqu'à 420 mm (16,5 in) en largeur.



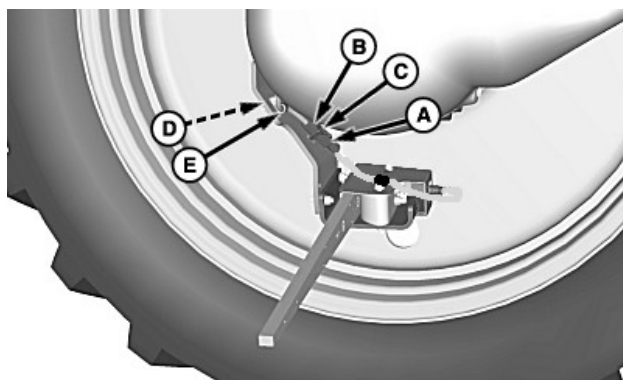
N82252—UN—04NOV08



N82251—UN—03NOV08

A—Vis (14)
B—Garant de culture

1. **Machines équipées de protections de récoltes:** Déposer et conserver les vis (A), les écrous et le garant de culture (B).

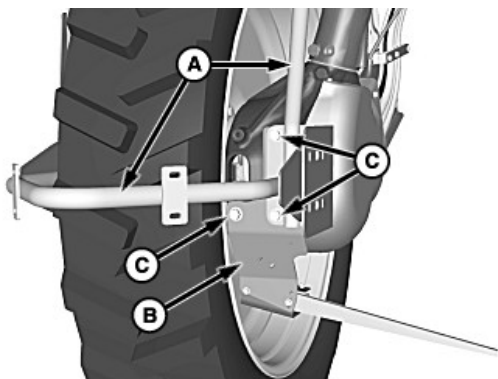


N119995—UN—17FEB16

A—Faisceau de capteur
B—Faisceau RowSense™
C—Bracelet
D—Vis
E—Collier en P

2. Débrancher le faisceau (A) de capteur (A) du faisceau RowSense™ (B).
3. Déposer la vis (D), le collier en P (E) et le bracelet (C).

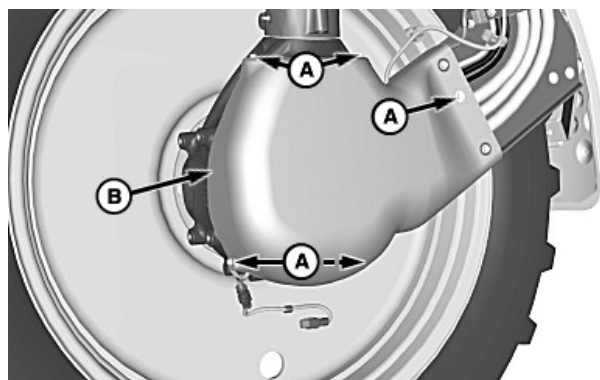
NOTE: Si des pneus étroits doivent être utilisés, déposer uniquement l'ensemble du capteur RowSense™ et abaisser le support. Le support principal RowSense™ n'entravera pas la roue et le pneu. Fixer le faisceau comme affiché dans cette procédure.



N119997—UN—28SEP15

A—Châssis de garant de récolte
B—Ensemble RowSense™
C—Vis (3)

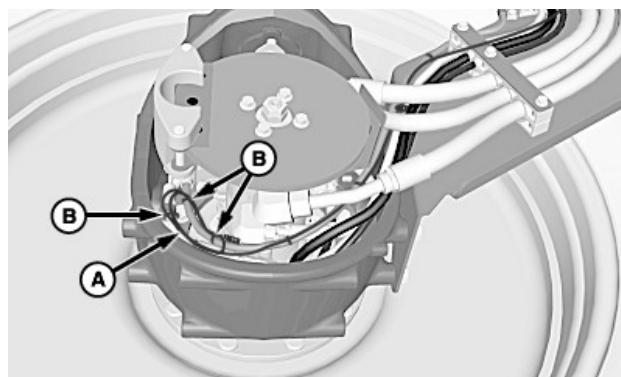
4. **Machines équipées de protections de récoltes:** Soutenir le châssis de protection de récolte (A) à l'aide du dispositif de levage approprié.
5. Soutenir l'ensemble (B) RowSense™ et déposer les vis (C).
6. Déposer l'ensemble RowSense™ de la machine.



N120059—UN—29SEP15

A—Vis (5)
B—Couvercle du moteur de roue

7. Déposer et conserver les vis (A) et le cache du moteur de roue (B).



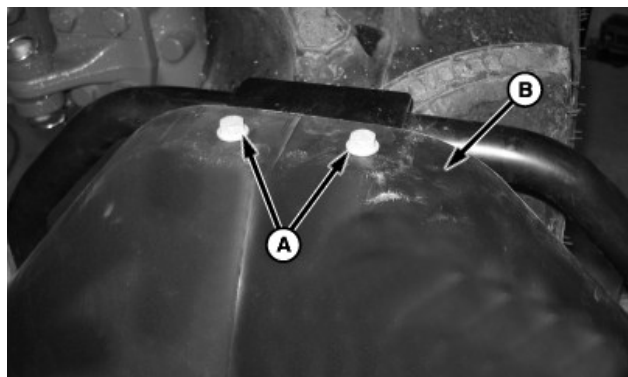
N119994—UN—28SEP15

A—Faisceau RowSense™
B—Bracelet (3)

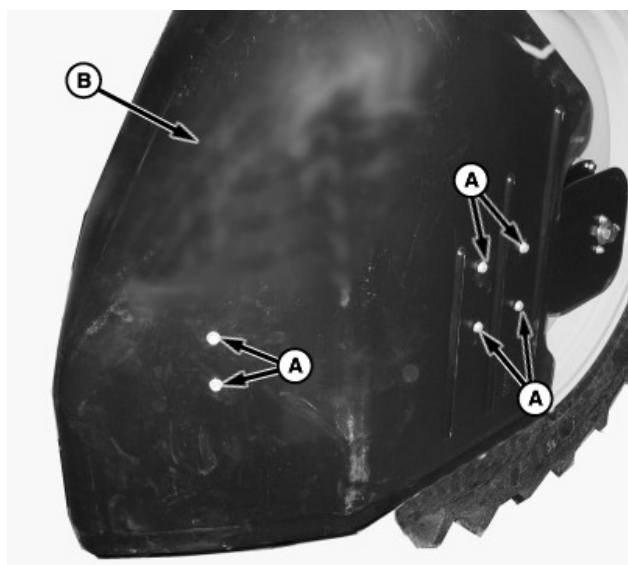
8. Enrouler le faisceau RowSense™ (A) et le fixer comme illustré à l'aide de bracelets (B).
9. Reposer le montage de l'aile et le châssis de protection de récolte (suivant équipement) à l'aide de la boulonnerie précédemment déposée.
10. Poser le cache du moteur de roue à l'aide de la boulonnerie précédemment déposée.

BN55050,0000245-28-15MAY18

Pose des capteurs et support RowSense™—R4023 Large



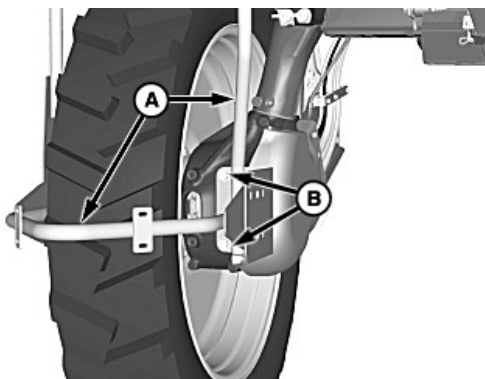
N82252—UN—04NOV08



N82251—UN—03NOV08

A—Vis (14)
B—Garant de culture

1. **Machines équipées de protections de récoltes:**
Déposer et conserver les vis (A), les écrous et le garant de culture (B).

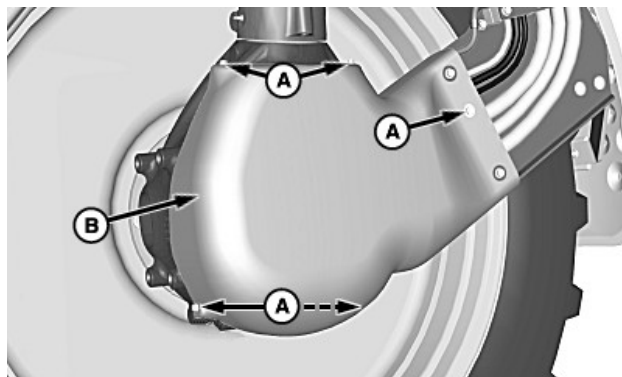


N120040—UN—29SEP15

A—Châssis de garant de récolte
B—Vis (2)

2. **Machines équipées de protections de récoltes:**
Soutenir le châssis (A) de protection de récolte à

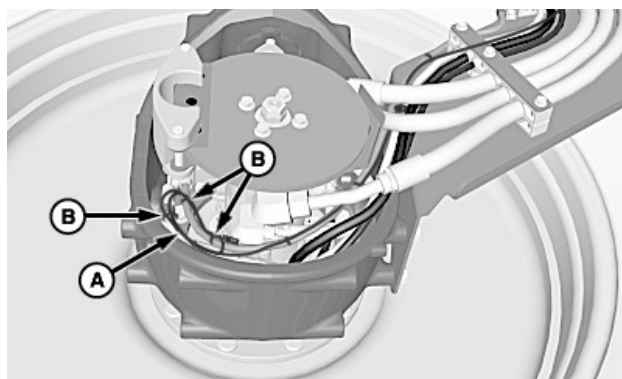
l'aide du dispositif de levage approprié et déposer les vis (B).



N119996—UN—28SEP15

A—Vis (5)
B—Couvercle du moteur de roue

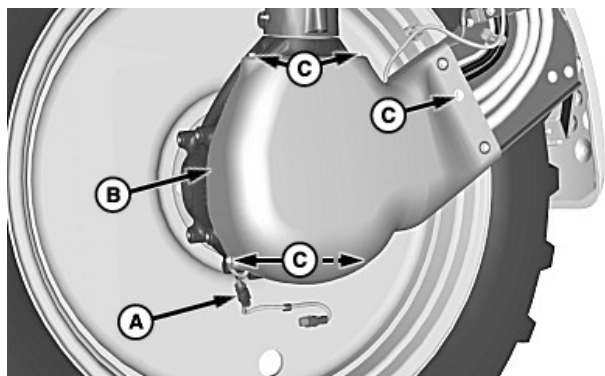
3. Déposer et conserver les vis (A) et le cache du moteur de roue (B).



N119994—UN—28SEP15

A—Faisceau RowSense™
B—Bracelet (3)

4. Couper les bracelets (B) et dérouler le faisceau RowSense™ (A).



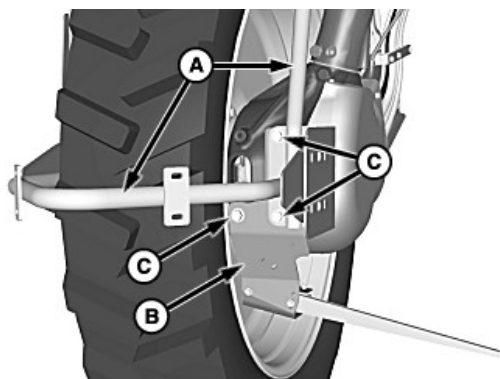
N120039—UN—29SEP15

A—Faisceau RowSense™
B—Couvercle du moteur de roue
C—Vis (5)

5. Poser le cache (B) de moteur de roue à l'aide des

RowSense est une marque commerciale de Deere & Company

vis (C) précédemment déposées avec le faisceau (A) RowSense™ positionné tel qu'indiqué.



N119997—UN—28SEP15

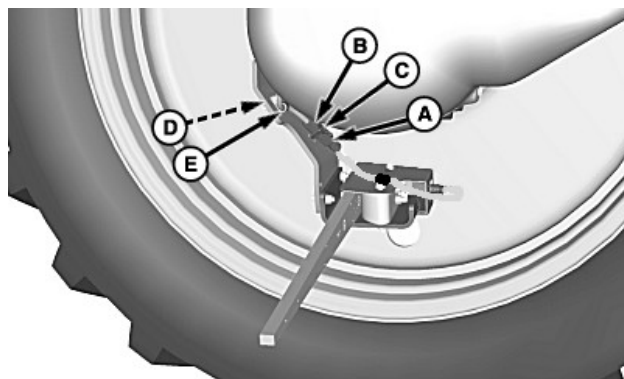
A—Châssis de garant de récolte
B—Ensemble RowSense™
C—Vis (3)

NOTE: Si la machine est équipée de garants de récolte, l'ensemble RowSense™ (B) est installé entre le châssis du garant de récolte (A) et le carter du moteur de roue.

Les vis M16 x 45 sont utilisées pour toutes les configurations de machine.

6. **Machines équipées de protections de récoltes:** Soutenir le châssis de protection de récolte (A) à l'aide du dispositif de levage approprié.
7. Aligner l'ensemble (B) RowSense™ avec le châssis de protection et poser les vis (C).

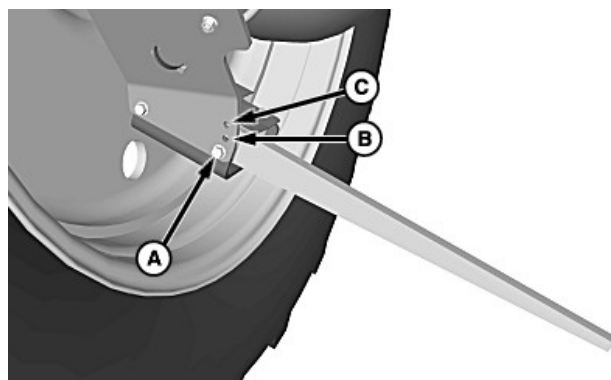
IMPORTANT: Appliquer le composé diélectrique sur tous les branchements électriques.



N119995—UN—17FEB16

A—Faisceau de capteur
B—Faisceau RowSense™
C—Bracelet
D—Vis
E—Collier en P

8. Brancher le faisceau de capteur (A) au faisceau RowSense™ (B).
9. Poser le collier en P (E), les vis (D) et le bracelet (C).



N120063—UN—02OCT15

A—Position du capteur, basse
B—Position du capteur, moyenne
C—Position du capteur, haute

10. Régler le capteur RowSense™ en position de réglage basse (A).
11. Reposer le montage de l'aile et le châssis de protection de récolte (suivant équipement) à l'aide de la boulonnerie précédemment déposée.

BN55050,00001AF-28-15MAY18

Pannes et remèdes

Capteur AutoTrac™ Vision

Symptôme	Problème	Solution
RowSense™ ne passe pas de désactivé à activé.	Enclenchement AutoTrac™ ou RowSense™ manquant.	Acheter l'enclenchement sur la page de tarif ISG.
	Posé sur le mauvais pulvérisateur.	Posé sur le pulvérisateur agréé. Consulter un concessionnaire John Deere ou un prestataire qualifié pour plus de détails.
	Le logiciel de la console GS3 2630 est obsolète. Le logiciel antérieur à la version 3.30.1232 est obsolète et des versions plus récentes sont disponibles.	Mettre à jour le logiciel à la dernière version.
Pas de capteur Vision détecté.	Vérifier que le capteur Vision est correctement branché.	Vérifier les branchements du capteur. Si le problème persiste, contacter un concessionnaire.
Le système ne fonctionne pas correctement.	Code de diagnostic généré.	Contactez un concessionnaire John Deere ou un prestataire de service qualifié.
Aucune image vidéo sur la page vidéo.	Mauvaise chaîne vidéo sélectionnée.	Passer par toutes les chaînes. Si le problème persiste, consulter un concessionnaire John Deere ou un prestataire de service qualifié.
	Les diffuseurs du capteur Vision ne sont pas propres ou sont endommagés.	Nettoyer la fenêtre du capteur Vision.
		Contactez un concessionnaire John Deere ou un prestataire de service qualifié si le capteur Vision est endommagé.
	Code de diagnostic généré.	Contactez un concessionnaire John Deere ou un prestataire de service qualifié.
Image basse résolution affichée pendant la procédure de calibrage.	L'affichage ne prend pas en charge les images haute définition.	Il s'agit d'un fonctionnement normal du système.
Le système Vision ne peut pas être calibré.	Le capteur Vision ne peut pas détecter le rang à cause des conditions de culture.	Réessayer le calibrage dans une zone qui est droite sans mauvaises herbes et avec des rangs de culture clairement définis.
	L'image du capteur Vision n'est pas disponible sur la console.	Aller à Diagnostics du capteur Vision.

Symptôme	Problème	Solution
	L'image du capteur Vision n'est pas centrée.	Nettoyer la fenêtre du capteur Vision et vérifier l'absence d'endommagement sur la caméra. Si le problème persiste, consulter un concessionnaire John Deere ou un prestataire de service qualifié.
	Le capteur Vision ne peut pas détecter l'écartement des rangs.	Recommandé pour un écartement des rangs de 762 mm (30 in). Si le problème persiste, consulter un concessionnaire John Deere ou un prestataire de service qualifié. Vérifier que la caméra est posée à la bonne hauteur. Si le problème persiste, consulter un concessionnaire John Deere ou un prestataire de service qualifié.
	Le système ne détecte pas le rang.	Aligner le pulvérisateur parallèlement au rang de culture.

CS12167,00008F4-28-22JUL16

Performance AutoTrac™ Vision

Symptôme	Problème	Solution
Le témoin d'état AutoTrac™ passe de l'état Enclenché (graphique circulaire 4) à l'état Activé (graphique circulaire 3).	Le capteur actuellement utilisé est peut-être débranché.	Vérifier les diagnostics pour déterminer la santé du capteur.
	Le capteur Vision ne détecte pas les rangs de culture (confiance faible).	Recalibrer le système. Nettoyer la fenêtre du capteur Vision. Configurer la ligne A--B pour revenir au mode GPS lors de conditions exigeantes. Travailler sur des rangs de culture qui ne sont pas couverts. Travailler sur des rangs de culture qui ont peu de résidus de mauvaises herbes/culture.
	En cas de vent, les rangs peuvent être mal définis.	Manœuvrer la machine manuellement. Procéder en utilisant le guidage GPS. Attendre que la météo s'améliore.

Symptôme	Problème	Solution
Le pulvérisateur se déplace immédiatement et écrase les cultures.	Le capteur de vision perd momentanément le rang de culture de vue à cause du terrain.	Manœuvrer la machine manuellement. Procéder en utilisant le guidage GPS.
	Le décalage du capteur est trop large.	Réinitialiser le décalage du capteur à zéro (par défaut). Modifier le réglage selon le besoin.
	Le mode d'entrée de rang "GPS--Rang" est sélectionné avec une ligne A--B qui ne correspond pas aux rangs de culture.	Configurer la ligne A--B qui correspond aux rangs de culture.
Le pulvérisateur écrase progressivement les cultures.	L'enclenchement d'AutoTrac™ Vision trop tôt lors de l'entrée dans un nouveau passage peut entraîner une déviation de la machine hors de sa course lorsqu'elle quitte les bouts de champs.	Activer AutoTrac™ Vision après s'être assuré que la machine est parallèle aux rangs de culture et qu'elle est dans le rang de culture souhaité.
	Le pulvérisateur se déplace systématiquement vers un côté du centre de l'espace de rang de culture.	Nettoyer la fenêtre du capteur Vision. Travailler dans les champs ayant une pente latérale inférieure Changer le décalage du capteur.
	Faire fonctionner les pneus dans des rangs approximatifs.	Éviter de chevaucher ou de conduire sur des rangs approximatifs.
	Le système n'est pas recalibré lors de changement de conditions de culture telles que la hauteur de la culture ou les conditions d'éclairage.	Recalibrer le système.
	Travaille trop vite par rapport aux limites du système.	Réduire la vitesse. Si le problème persiste, consulter un concessionnaire John Deere ou un prestataire de service qualifié.
	Le système ne passe pas en mode GPS.	Réinitialiser la ligne A—B.
	L'éclairage peut être inapproprié lors du fonctionnement du système dans des conditions de cultures courtes.	Poser le pack d'éclairage premium.
	Pas assez d'espace pour braquer dans un rang.	Passer à une monte en pneus plus petite.

Symptôme	Problème	Solution
	Franchissement de collines trop escarpées.	Réduire le régime. Enregistrer une courbe adaptative.
	Le capteur Vision ne détecte pas les rangs de culture (confiance faible).	Travailler dans des zones avec moins de mauvaises herbes, des ensemencements plus grands et/ou un meilleur éclairage.
	Le système Vision peut ne pas fonctionner aussi bien dans des zones avec des résidus de culture haute (par ex. maïs sur maïs) et sur les pentes.	Travailler à vitesse réduite ou diriger manuellement sur ces zones jusqu'à ce que la confiance s'améliore et ré-enclencher le système Vision.
	Le système passe en mode GPS trop souvent.	Désactiver le système et travailler manuellement ou utiliser AutoTrac™.
Pulvérisateur "S-ing".	Le capteur Vision ne détecte pas une culture uniforme.	Recalibrer le système.
	AutoTrac™ n'est pas programmé pour travailler dans ces conditions.	Réinitialiser la sensibilité de la direction à 100 (par défaut) et réinitialiser les réglages avancés à 100 (par défaut). Paramétrer les Réglages avancés pour rendre la direction plus ou moins agressive. Si le problème persiste, consulter un concessionnaire John Deere ou un prestataire de service qualifié. Ralentir, utiliser des pneus différents, changer les conditions du sol.
Le pulvérisateur écrase la culture dans les rangs courbés.	La courbure du rang est excessive.	Améliorer la performance en enregistrant une Courbe adaptative. Réduire la vitesse.
Les pulvérisateurs écrasent la culture pendant le fonctionnement de nuit	Vérifier que l'éclairage est propre et fonctionne correctement.	Nettoyer et réparer ou remplacer l'éclairage. Nettoyer la fenêtre du capteur Vision. Poser le pack d'éclairage premium.
Le pulvérisateur écrase les cultures en cas de vent.	En cas de vent, les rangs de culture sont difficiles à définir.	Faire fonctionner en utilisant RowSense™ (si installé).

Symptôme	Problème	Solution
		Utiliser les boutons de changement de vitesse pour régler le guidage de la machine à chaque passage.
		Manœuvrer la machine manuellement.

CS12167,00008F5-28-29JUL16

Capteur AutoTrac™ RowSense™

Symptôme	Problème	Solution
RowSense™ ne passe pas de désactivé à activé.	Enclenchement AutoTrac™ ou RowSense™ manquant.	Acheter l'enclenchement sur la page de tarif ISG.
	Posé sur le mauvais pulvérisateur.	Posé sur le pulvérisateur autorisé.
	Aucun capteur RowSense™ détecté (la page de diagnostic affiche une tension de direction gauche et droite égale à zéro).	Vérifier que la pose de la boulonnerie est correcte et que tous les connecteurs sont branchés. Si le problème persiste, consulter un concessionnaire John Deere ou un prestataire de service qualifié.
	Le logiciel de la console GS3 2630 est obsolète. Le logiciel antérieur à la version 3.30.1232 est obsolète et des versions plus récentes sont disponibles.	Mettre à jour le logiciel à la dernière version.

OUO6092,00009E1-28-24SEP15

Performance AutoTrac™ RowSense™

Symptôme	Problème	Solution
Le témoin d'état AutoTrac™ passe de l'état Enclenché (quatrième graphique circulaire) au statut Activé (troisième graphique circulaire).	Le capteur actuellement utilisé est peut-être débranché.	Vérifier les diagnostics pour déterminer la santé du capteur.
	Le capteur ne touche pas uniformément les tiges de culture et perd son engagement.	Travailler avec des ensemencements qui sont au moins à 914 mm (3.0 ft) de haut.
Le pulvérisateur se déplace immédiatement et écrase les cultures.	Les capteurs droit et gauche sont branchés vers l'arrière.	Actionner la palette et confirmer que la tension correspond au bon côté illustré sur la page de diagnostic.
	Le décalage du capteur est trop large.	Réinitialiser le décalage du capteur à zéro (par défaut). Modifier le réglage selon le besoin.

Symptôme	Problème	Solution
Le pulvérisateur écrase progressivement les cultures.	Le mode d'entrée de rang "GPS--Rang" est sélectionné avec une ligne A--B qui ne correspond pas aux rangs de culture.	Configurer la ligne A--B qui correspond aux rangs de culture. Changer le mode d'entrée de rang à "Rang".
	L'enclenchement de RowSense™ trop tôt lors de l'entrée dans un nouveau passage peut entraîner une déviation du pulvérisateur hors de sa course lorsqu'il quitte les bouts de champs.	Enclencher le système RowSense™ après s'être assuré que les roues avant sont parallèles avec les rangs de cultures et que les deux palettes RowSense™ sont enclenchées dans les cultures.
	Le système ne passe pas en mode GPS.	Réinitialiser la ligne A—B.
	Le pulvérisateur se déplace systématiquement vers un côté du centre du rang de culture.	Nettoyer la palette et le capteur. Travailler dans des champs avec une pente latérale inférieure. Changer le décalage du capteur.
	Faire fonctionner les pneus dans des rangs approximatifs.	Éviter de chevaucher ou de conduire sur des rangs approximatifs.
	Pas assez d'espace pour braquer dans un rang.	Passer à une monte en pneus plus petite (380 ou largeur de pneu plus proche recommandée).
Pulvérisateur "S-ing".	Le système passe en mode GPS trop souvent.	Désactiver le système et travailler manuellement ou utiliser AutoTrac™.
	Le capteur ne touche pas uniformément les tiges de culture et perd son engagement.	Abaissier la position d'angle des palettes. Travailler avec des ensemencements qui sont au moins à 914 mm (3.0 ft) de haut. Avancer/reculer pour travailler avec la ligne médiane de tous les pneus de 381 mm (15 in) depuis la ligne médiane du rang de cultures.
	AutoTrac™ n'est pas programmé pour travailler dans ces conditions.	Réinitialiser la sensibilité de la direction à 100 (par défaut) et réinitialiser les réglages avancés à 100 (par défaut).

Symptôme	Problème	Solution
		Paramétrer les Réglages avancés pour rendre la direction plus ou moins agressive. Si le problème persiste, consulter un concessionnaire John Deere ou un prestataire de service qualifié.
		Ralentir, utiliser des pneus différents, changer les conditions du sol.
	Travaille trop vite par rapport aux limites du système.	Réduire la vitesse. Si le problème persiste, consulter un concessionnaire John Deere ou un prestataire de service qualifié.
Le pulvérisateur écrase la culture dans les rangs courbés.	La courbure du rang est excessive.	Améliorer la performance en enregistrant une Courbe adaptative.
		Réduire la vitesse.

OUO6092,00009E2-28-19NOV15

Témoin d'état AutoTrac™

Symptôme	Problème	Solution
Le témoin d'état AutoTrac™ n'affiche pas le témoin Posé (premier graphique circulaire).	La boulonnerie AutoTrac™ Vision ou AutoTrac™ RowSense™ n'est pas posée.	Poser la boulonnerie AutoTrac™ Vision ou AutoTrac™ RowSense™.
	AutoTrac™ ou RowSense™ non enclenché.	Enclencher AutoTrac™ ou RowSense™.
Le témoin d'état AutoTrac™ n'affiche pas le témoin Configuré (deuxième graphique circulaire).	Le guidage ne s'allume pas.	Allumer le guidage.
	AutoTrac™ n'est pas configuré.	Configurer AutoTrac™.
	La ligne A—B doit être créée.	Créer une ligne A—B.
	Codes de diagnostic générés.	Enregistrer le code de diagnostic. Corriger les problèmes de codes de diagnostic.
	GPS absent.	Vérifier le système StarFire.
		Attendre que le ciel soit dégagé.
	Travailler avec les flèches repliées et à une vitesse de transport.	Déplier les flèches ou réduire la vitesse.

Symptôme	Problème	Solution
Le témoin d'état AutoTrac™ n'affiche pas le témoin Activé (troisième graphique circulaire).	Le bouton AutoTrac™ n'est pas enfoncé.	Appuyer sur le bouton AutoTrac™.
Le témoin d'état AutoTrac™ n'affiche pas le témoin Enclenché (quatrième graphique circulaire).	Le bouton de retour automatique n'est pas enfoncé.	Appuyer sur la touche de retour automatique.

OUO6092,00009E5-28-05OCT15

Caractéristiques

La déclaration de conformité CE s'applique uniquement aux machines portant le marquage CE

Déclaration de conformité CE

Deere & Company
Moline, Illinois, États-Unis

La personne mentionnée ci-dessous déclare que:

Produit: Contrôleur RG3

Référence: SRG3

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

Directive	Numéro	Méthode de certification
Compatibilité électromagnétique (CEM)	2004/108/CE	Autocertifié selon l'annexe II de la directive

Le produit est conforme aux normes et/ou autres documents normatifs suivants:

- EN 55022:2010/AC:2011

- EN 55024:2010
- EN ISO 14982:2009

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

Brigitte Birk
John Deere GmbH & Co. KG
Mannheim Regional Center (Zentralfunktionen)
John Deere Strasse 70
D-68163 Mannheim, Allemagne

Lieu de délivrance de la déclaration: Urbandale, Iowa, États-Unis

Date de délivrance de la déclaration: 29 octobre 2015

Nom: Ryan R. Blanc

Titre: Development Manager Communications & Automation

Unité de production: John Deere Intelligent Solutions Group

OUO6092,00009EA-28-19NOV15



DXCE01—UN—28APR09

La déclaration de conformité CE s'applique uniquement aux machines portant le marquage CE

Déclaration de conformité CE

Deere & Company
Moline, Illinois, États-Unis

La personne mentionnée ci-dessous déclare que:

Produit: Caméra de guidage Vision

Référence: SVRG

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

Caractéristiques

Directive	Numéro	Méthode de certification
Compatibilité électromagnétique (CEM)	2004/108/CE	Autocertifié selon l'annexe II de la directive

Le produit est conforme aux normes et/ou autres documents normatifs suivants:

- EN 55022:2010/AC:2011
- EN 55024:2010
- EN ISO 14982:2009

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

Brigitte Birk
John Deere GmbH & Co. KG
Mannheim Regional Center (Zentralfunktionen)
John Deere Strasse 70
D-68163 Mannheim, Allemagne

Lieu de délivrance de la déclaration: Urbandale, Iowa, États-Unis

Date de délivrance de la déclaration: 29 octobre 2015

Nom: Ryan R. Blanc

Titre: Development Manager Communications & Automation

Unité de production: John Deere Intelligent Solutions Group

OUO6092,00009EB-28-19NOV15



DXCE01—UN—28APR09

La déclaration de conformité CE s'applique uniquement aux machines portant le marquage CE

Déclaration de conformité CE

Deere & Company
Moline, Illinois, États-Unis

La personne mentionnée ci-dessous déclare que:

Produit: Capteur TAC

Référence: SXRG

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

Directive	Numéro	Méthode de certification
Compatibilité électromagnétique (CEM)	2004/108/CE	Autocertifié selon l'annexe II de la directive

Le produit est conforme aux normes et/ou autres documents normatifs suivants:

- EN 55022:2010/AC:2011
- EN 55024:2010
- EN ISO 14982:2009

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

Brigitte Birk
John Deere GmbH & Co. KG
Mannheim Regional Center (Zentralfunktionen)
John Deere Strasse 70
D-68163 Mannheim, Allemagne

Lieu de délivrance de la déclaration: Urbandale, Iowa, États-Unis

Date de délivrance de la déclaration: 29 octobre 2015

Nom: Ryan R. Blanc
 Titre: Development Manager Communications & Automation
 Unité de production: John Deere Intelligent Solutions Group

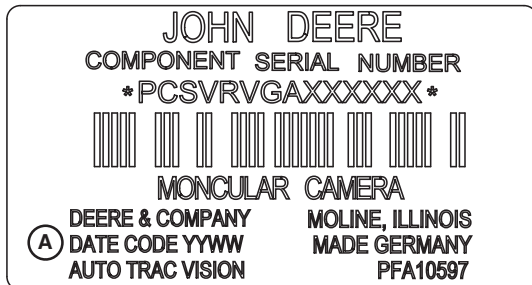


DXCE01—UN—28APR09
 OU06092,00009EC-28-19NOV15

Code de date		
YY	Deux derniers chiffres de l'année de fabrication	Exemple: 13=2013 14=2014 15=2015
WW	Numéro de semaine de l'année civile de fabrication	Exemple: 01, 02, 03,...53

Identification du code date

Caméra de guidage Vision



N126317—UN—14OCT16

Exemple d'étiquette de produit

DATE CODE **YY** **WW**

(B) (C)

PC17574—UN—16AUG13

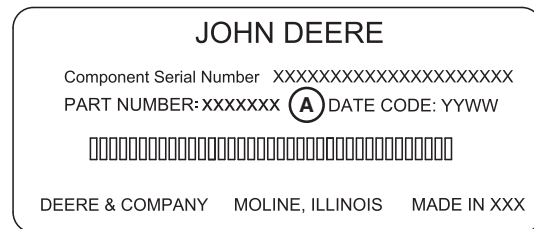
Exemple de code de date

- A**—Code date (date de fabrication)
B—Deux derniers chiffres de l'année de fabrication
C—Numéro de la semaine de l'année civile de fabrication

Utiliser le code de date (A) sur l'étiquette de produit de la caméra monoculaire pour déterminer la date de fabrication. "YY" (B) correspond aux deux derniers chiffres de l'année de fabrication; "WW" (C) correspond au numéro de semaine de l'année civile de fabrication.

NOTE: Le numéro de semaine de fabrication est compris entre 01 et 53.

Capteur TAC



N126318—UN—14OCT16

Exemple d'étiquette de produit

DATE CODE **YY** **WW**

(B) (C)

PC17574—UN—16AUG13

Exemple de code de date

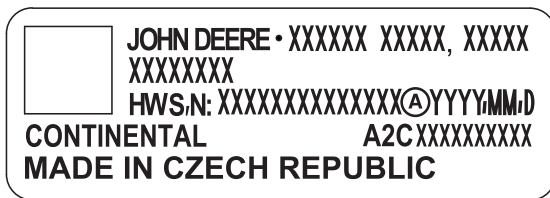
- A**—Code date (date de fabrication)
B—Deux derniers chiffres de l'année de fabrication
C—Numéro de la semaine de l'année civile de fabrication

Utiliser le code de date (A) sur l'étiquette du produit du capteur TAC pour déterminer la date de fabrication. "YY" (B) correspond aux deux derniers chiffres de l'année de fabrication; "WW" (C) correspond au numéro de semaine de l'année civile de fabrication.

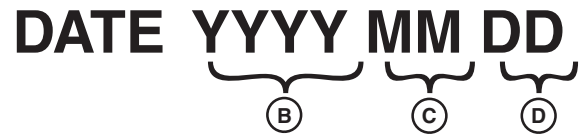
NOTE: Le numéro de semaine de fabrication est compris entre 01 et 53.

Code de date		
YY	Deux derniers chiffres de l'année de fabrication	Exemple: 13=2013 14=2014 15=2015
WW	Numéro de semaine de l'année civile de fabrication	Exemple: 01, 02, 03,...53

RG3



N126320—UN—14OCT16
Exemple d'étiquette de produit



N126319—UN—14OCT16
Exemple de code de date

A—Code date (date de fabrication)
B—Année de fabrication
C—Mois de fabrication
D—Jour de fabrication

Utiliser le code de date (A) sur l'étiquette de produit RG3 pour déterminer la date de fabrication. "YYYY" (B) correspond à l'année de fabrication; "MM" (C) correspond au mois de fabrication; "DD" (D) correspond au jour de fabrication.

CS12167,000092A-28-17OCT16

Union économique eurasiatique—UEEA

Евразийский экономический союз (ЕАЭС)

Информация об изделиях, которые имеют знак соответствия требованиям технических регламентов Евразийского экономического союза (ЕАЭС)

Производитель: Компания Deere & Company
г. Молин, Штат Иллинойс, США

Модель: Камера системы навигации AutoTrac Vision
Сделано в Германии.

Наименование и адрес уполномоченного представителя на территории Евразийского экономического союза (ЕАЭС): Общество с ограниченной ответственностью "Джон Дир Русь"

Адрес:
142050, Россия, Московская область, Домодедовский район, г. Домодедово, микрорайон "Белые столбы", владение "Склады 104," стр. 2.

Для получения технической поддержки обращайтесь к дилеру, обслуживающему вашу организацию.



N126323—UN—18OCT16

Eurasian Economic Union - EAC

Information for products that bear conformity mark of the Eurasian Economic Union member states

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

Model: AutoTrac Vision Camera
Made in Germany

Name and address of the authorized representative in the Eurasian Economic Union:
Limited Liability Company "John Deere Rus"

Address: 142050, Russia, Moscow region, Domodedovo district, Domodedovo, Beliye Stolbi micro district, vladenye "Warehouse 104," Building 2.

For technical support, please contact your dealer.



N126324—UN—18OCT16

Евразийский экономический союз (ЕАЭС)

Информация об изделиях, которые имеют знак соответствия требованиям технических регламентов
Евразийского экономического союза (ЕАЭС)

Производитель: Компания Deere & Company
г. Молин, Штат Иллинойс, США

Модель: Датчик ТАС
Сделано в Германии

Наименование и адрес уполномоченного представителя на территории Евразийского экономического союза
(ЕАЭС): Общество с ограниченной ответственностью "Джон Дир Русь"

Адрес:
142050, Россия, Московская область, Домодедовский район, г. Домодедово, микрорайон "Белые столбы", владение "Склады 104," стр. 2.

Для получения технической поддержки обращайтесь к дилеру, обслуживающему вашу организацию.



N126325—UN—18OCT16

Eurasian Economic Union - EAC

Information for products that bear conformity mark of the Eurasian Economic Union member states

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

Model : TAC Sensor
Made in Germany

Name and address of the authorized representative in the Eurasian Economic Union:
Limited Liability Company "John Deere Rus"

Address: 142050, Russia, Moscow region, Domodedovo district, Domodedovo, Beliye Stolbi micro district, vladenye "Warehouse 104," Building 2.

For technical support, please contact your dealer.



N126326—UN—18OCT16

Евразийский экономический союз (ЕАЭС)

Информация об изделиях, которые имеют знак соответствия требованиям технических регламентов
Евразийского экономического союза (ЕАЭС)

Производитель: Компания Deere & Company
г. Молин, Штат Иллинойс, США

Модель: Контроллер RG3
Сделано в Чехии

Наименование и адрес уполномоченного представителя на территории Евразийского экономического союза
(ЕАЭС): Общество с ограниченной ответственностью "Джон Дир Русь"

Адрес:
142050, Россия, Московская область, Домодедовский район, г. Домодедово, микрорайон "Белые столбы", владение "Склады 104," стр. 2.

Для получения технической поддержки обращайтесь к дилеру, обслуживающему вашу организацию.



N126321—UN—18OCT16

Eurasian Economic Union - EAC

Information for products that bear conformity mark of the Eurasian Economic Union member states

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

Model: RG3 Controller
Made in Czech Republic

Name and address of the authorized representative in the Eurasian Economic Union:
Limited Liability Company "John Deere Rus"

Address: 142050, Russia, Moscow region, Domodedovo district, Domodedovo, Beliye Stolbi micro district, vladenye "Warehouse 104," Building 2.

For technical support, please contact your dealer.



N126322—UN—18OCT16
CS12167,000092B-28-17OCT16

Durée de vie calculée de la machine

Cette machine a été conçue et fabriquée pour obtenir une longue durée de vie productive. Toutefois la durée de vie réelle pouvant être atteinte dépend d'un certain nombre de facteurs tels que les conditions de travail et la réalisation des opérations d'entretien recommandées. (Voir la section Entretien dans le présent manuel.)

Procéder à une inspection et un contrôle réguliers de la machine en accord avec le concessionnaire John Deere. Suite au contrôle, il peut être nécessaire de procéder à un entretien ou à la remise en état, au réusinage ou au remplacement de composants. Si toutefois, il s'avère que la machine est en fin de vie, elle ne pourra plus être remise en service. (Pour des informations concernant l'élimination et le recyclage des composants de la machine, voir la section séparée consacrée à la mise hors service dans le présent manuel.)

Il est interdit de mettre en service une machine dont des composants relatifs à la sécurité ont été déposés ou nécessitent un entretien. Tout composant manquant ou endommagé se rapportant à la sécurité, y compris les autocollants de sécurité et les panneaux de signalisation, doit être réparé ou remplacé avant l'utilisation de la machine.

DX,MACH,DESIGN,LIFE-28-14SEP15

Images recueillies à partir des dispositifs de caméra



ZX256135—UN—09SEP15

Pour améliorer le fonctionnement et l'utilisation, des systèmes qui utilisent les images des dispositifs de caméra peuvent être installés sur la machine.

Les images de la caméra sont dirigés sur le champ, la culture, la machine et les machines annexes au cours de l'utilisation du système.

Ces caméras peuvent aussi capturer les images de l'opérateur et des personnes à proximité lors du fonctionnement du système.

Avoir à l'esprit que les images capturées par ces caméras peuvent être:

- montrées à l'opérateur dans la cabine.
- enregistrées dans le système pour le dépannage.
- enregistrées dans le système pour améliorer les performances du système.

Pour empêcher la capture d'images par les caméras utilisées dans ces systèmes, se reporter à la procédure sur la désactivation du système spécifiée dans le livret d'entretien.

OUO6092,00009EE-28-17NOV15

Index

A

AutoTrac	15-1
Configuration	15-1
Direction	
Sensibilité	15-3
AutoTrac	
Enclenchement	15-2
Graphique circulaire d'état.....	15-2

C

Calibrage	
Capteur Vision	20-5
Caméra	
Calibrage	20-5
Capteur Vision	
Calibrage	20-5
Configuration	
AutoTrac	15-1
Configuration	
AutoTrac	15-1
Configuration AutoTrac™ Vision	20-2
Configuration de la console	15-1
Consignes d'utilisation	
AutoTrac™	30-1
Configuration AutoTrac™ Vision	20-2
Configuration de la console	15-1
Passage au système RowSense™	20-5, 25-3
Principe de fonctionnement	20-1, 25-1
Réglage AutoTrac™ RowSense™	25-1
Superposition AutoTrac™ Vision	20-3
Contrôleur AutoTrac	
Performances	
Optimisation.....	30-5

D

Décalage RowSense™	
Réglage.....	20-5, 25-3
Déclaration de conformité CE.....	45-1, 45-2
Dépose du capteur AutoTrac™ RowSense™	
R4023 Large	35-5
R4030, R4038, R4044 et R4045	35-1
Direction	
Activation/désactivation	15-2
Sensibilité.....	15-3
Réglage.....	15-3
Durée de vie calculée de la machine	45-7

E

Enclenchement d'AutoTrac	15-2
--------------------------------	------

F

Fonctionnement d'AutoTrac™	30-1
----------------------------------	------

G

Graphique circulaire d'état	
AutoTrac	15-2

M

Maintenance	
Dépose du capteur AutoTrac™ RowSense™	
R4023 Large	35-5
R4030, R4038, R4044 et R4045	35-1
Nettoyage du capteur AutoTrac™ RowSense™ ...	
.....	35-1
Nettoyage du capteur AutoTrac™ Vision.....	35-1
Pose du capteur AutoTrac™ RowSense™	
R4023 Large	35-7
R4030, R4038, R4044 et R4045	35-3

N

Nettoyage du capteur AutoTrac™ RowSense™ .	35-1
Nettoyage du capteur AutoTrac™ Vision	35-1

P

Pannes et remèdes	
Capteur RowSense.....	40-5
Capteur Vision	40-1
Performance du système Vision	40-2
Performance RowSense.....	40-5
Témoin d'état AutoTrac	40-7
Pose du capteur AutoTrac™ RowSense™	
R4023 Large	35-7
R4030, R4038, R4044 et R4045	35-3
Principe de fonctionnement	20-1, 25-1

R

Réglage AutoTrac™ RowSense™	25-1
Réglages avancés	
Sensibilité d'acquisition	30-5
Sensibilité de passage Cap	30-5
Sensibilité de passage Guidage	30-4
Sensibilité des contours	30-5
Régler le passage au système RowSense™	20-5, 25-3
Relevés de diagnostic.....	30-6
RowSense	
Configuration de l'espacement des rangs de culture	25-3
Réglages de largeur de voie	25-3

S

Sécurité	
Sécurité de l'entretien.....	05-2
Sécurité, utilisation du marchepied et des mains	
courantes	
Utilisation correcte du marchepied et des mains	
courantes.....	05-2
Sensibilité d'acquisition	30-5

Sensibilité de passage Cap	30-5
Sensibilité de passage Guidage	30-4
Sensibilité des contours.....	30-5
Superposition AutoTrac™ Vision	20-3

T

Termes de mise en garde, compréhension.....	05-1
Touche de retour automatique	15-3

U

Union économique eurasiatique (EAC)	45-4
---	------

Nous vous aidons à faire votre travail

Pièces de rechange John Deere



TS100—UN—23AUG88

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

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

DX,IBC,A-28-04JUN90

Personnel après-vente qualifié



TS102—UN—23AUG88

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

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

Une base solide sur laquelle on peut compter.

DX,IBC,C-28-04JUN90

Outils adéquats



TS101—UN—23AUG88

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

DX,IBC,B-28-04JUN90

Service rapide



TS103—UN—23AUG88

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

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

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

DX,IBC,D-28-04JUN90