

AutoTrac™ RowSense™ a AutoTrac™ Vision (verze pro severní Ameriku)



JOHN DEERE

NÁVOD K POUŽITÍ

AutoTrac™ RowSense™ a AutoTrac™ Vision

OMKK28333 VYDÁNÍ F0 (CZECH)

John Deere Des Moines Works
Printed in USA

Úvod

Předmluva

POZORNĚ SI PROČTĚTE TENTO NÁVOD K POUŽITÍ, abyste se naučili správně obsluhovat systém. V opačném případě může dojít k vážnému úrazu osob nebo k poškození zařízení. Tento návod k použití a výstražné štítky pro umístění na stroj jsou k dispozici i v jiných jazycích. (S objednávkou se obraťte na prodejce John Deere.)

TUTO PŘÍRUČKU JE TŘEBA POVAŽOVAT za nedílnou součást systému a při prodeji systému by měla zůstat přiložena.

HODNOTY VELIČIN UVEDENÉ V TOMTO NÁVODU k použití jsou uvedeny v metrických i angloamerických jednotkách. Používejte jen správné díly a spojovací materiál. Na metrické šrouby, příp. palcové šrouby jsou nezbytné rozdílné klíče.

Označení VPRAVO a VLEVO se vztahuje ke směru jízdy stroje vpřed.

ZÁRUKA je poskytována jako součást podpůrného programu John Deere pro zákazníky, kteří provádějí obsluhu a údržbu stroje podle pokynů v tomto návodu k použití. Záruka na hardware GreenStar je vysvětlena v záručním certifikátu, který byste měli obdržet od svého prodejce.

Tato záruka vám zajišťuje, že společnost John Deere bude podporovat své výrobky v případě, že se u nich v záruční době vyskytnou závady. Za určitých podmínek poskytuje John Deere rovněž možnost zdokonalení výrobků v místě používání, často bezplatně, a to i pokud již záruční doba výrobku uplynula. Pokud dojde k nesprávnému používání systému nebo k modifikaci výrobku vedoucí ke změně jeho vlastností mimo původní specifikace výrobce, záruka bude neplatná a provedení zlepšení u zákazníka může být odepřeno.

Obsah

	Strana		Strana
Bezpečnost		Šervis a údržba	
Označení bezpečnostních informací	05-1	Čištění senzoru AutoTrac™ Vision	35-1
VÝZNAM VYSTRAŽNÝCH NÁPISŮ	05-1	Čištění snímače AutoTrac™ RowSense™	35-1
Dodržování bezpečnostních pokynů	05-1	Odstranění senzorů RowSense™ a konzoly —R4030, R4038, R4044, R4045 a R4060	35-1
Bezpečné provádění údržby	05-2	Instalace snímačů RowSense™ a konzoly— R4030, R4038, R4044, R4045 a R4060	35-3
Správné používání stupaček a madel	05-2	Odstranění senzorů RowSense™ a konzoly —R4023 široký	35-5
Bezpečná manipulace s elektronickými součástkami a konzolami	05-2	Instalace senzorů RowSense™ a konzoly— R4023 široký	35-7
Správné používání elektronického displeje	05-3		
Bezpečná obsluha naváděcích systémů	05-3	Zjišťování a odstraňování závad	
Přečtěte si příručku pro navádění	05-3	Senzor AutoTrac™ Vision	40-1
Správné používání bezpečnostního pásu	05-4	Výkon systému AutoTrac™ Vision	40-2
Přečtěte si návody k použití pro řídicí jednotky sběrnice ISO	05-4	Snímač AutoTrac™ RowSense™	40-4
Zabraňte nehodám při jízdě vzad	05-4	Výkon AutoTrac™ RowSense™	40-5
Používejte ochranný oděv	05-4	Stavový indikátor AutoTrac™	40-6
Bezpečný provoz	05-5		
Přečtěte si MSDS a ujistěte se, že mu rozumíte	05-5	Specifikace	
Bezpečná manipulace se zemědělskými chemickými látkami	05-5	Prohlášení o shodě ES se vztahuje pouze na stroje s označením CEProhlášení o shodě ES	45-1
Vyřazení z provozu — Řádná recyklace a likvidace kapalin a součástí	05-6	Prohlášení o shodě ES se vztahuje pouze na stroje s označením CEProhlášení o shodě ES	45-1
		Prohlášení o shodě ES se vztahuje pouze na stroje s označením CEProhlášení o shodě ES	45-2
Upozornění FCC pro uživatele		Určení kódu data	45-3
Upozornění Federálního komunikačního úřadu uživateli	10-1	Eurasijská ekonomická unie – EAC	45-4
		Předpokládaná životnost stroje	45-7
Konfigurace displeje a AutoTrac™		Obrázky z kamerových zařízení	45-7
Nastavení displeje	15-1		
Nastavení systému AutoTrac™	15-1		
Nastavení AutoTrac™ Vision			
Popis činnosti	20-1		
Nastavení AutoTrac™ Vision	20-1		
Překrývání AutoTrac™ Vision	20-2		
Nastavení posunu RowSense™	20-4		
Postup kalibrace snímače Vision	20-5		
Nastavení AutoTrac™ RowSense™			
Přehled	25-1		
Nastavení AutoTrac™ RowSense™	25-1		
Nastavení posunu RowSense™	25-2		
Nastavení hmatače rozteče plodin AutoTrac™ RowSense™	25-3		
Provoz systému			
Provoz AutoTrac™	30-1		
Pokročilé nastavení systému AutoTrac™	30-3		

Původní pokyny. Všechny informace, obrázky a technické údaje uvedené v této publikaci vycházejí z nejnovějších informací dostupných v době vydání. Výrobce si vyhrazuje právo provádět změny bez předchozího upozornění.

Bezpečnost

Označení bezpečnostních informací



T81389—UN—28JUN13

Tento symbol upozorňuje na nebezpečí. Uvidíte-li na stroji nebo v tomto návodu tento výstražný symbol, dávejte pozor, protože hrozí potenciální riziko způsobení zranění.

Dodržujte doporučená opatření a zásady bezpečnosti při práci.

DX,ALERT-16-29SEP98

VÝZNAM VÝSTRAŽNÝCH NÁPISŮ



 **VAROVÁNÍ**

 **POZOR**

TS187—16—30SEP88

NEBEZPEČÍ; Výstražný nápis NEBEZPEČÍ označuje nebezpečnou situaci, která – pokud jí nebude zabráněno – bude mít za následek úmrtí nebo vážné poranění.

VAROVÁNÍ; Výstražný nápis VAROVÁNÍ označuje nebezpečnou situaci, která – pokud jí nebude zabráněno – by mohla mít za následek úmrtí nebo vážné poranění.

POZOR; Výstražný nápis POZOR označuje nebezpečnou situaci, která – pokud jí nebude zabráněno – by mohla mít za následek drobné nebo středně závažné poranění. Nápis POZOR také může upozorňovat na nebezpečné postupy související s událostmi, které mohou vést ke zranění osob.

Výstražné nápisy NEBEZPEČÍ, VAROVÁNÍ nebo POZOR se používají společně s výstražnými symboly. Heslo NEBEZPEČÍ označuje nejvážnější riziko. Výstražné značky NEBEZPEČÍ a VAROVÁNÍ jsou

umístěny v blízkosti zdrojů nebezpečí. Výstražné značky typu POZOR udávají obecné zásady bezpečnosti. Označení POZOR upozorňuje také na bezpečnostní pokyny v této příručce.

DX,SIGNAL-16-05OCT16

Dodržování bezpečnostních pokynů



TS201—UN—15APR13

Pečlivě se seznámte se všemi bezpečnostními pokyny v tomto návodu a s bezpečnostními štítky na stroji. Udržujte výstražné značky v dobrém stavu. Scházející nebo poškozené bezpečnostní štítky vyměňte. Zajistěte, aby nové komponenty zařízení a náhradní díly byly opatřeny správnými bezpečnostními štítky. Náhradní bezpečnostní štítky jsou k dostání u autorizovaného prodejce produktů John Deere.

Pro díly a součásti dodávané jinými dodavateli mohou být k dispozici další bezpečnostní informace, které nejsou uvedeny v tomto návodu k obsluze.

Naučte se, jak správně obsluhovat stroj a jak správně používat ovládací prvky. Nedovolte, aby stroj používala osoba bez zaškolení.

Udržujte vozidlo v dobrém provozním stavu. Nepovolené změny provedené na stroji zhoršují jeho funkce, snižují bezpečnost provozu a zkracují životnost stroje.

Jestliže neporozumíte některé části této příručky a potřebujete pomoc, obraťte se na prodejce produktů John Deere.

DX,READ-16-16JUN09

Bezpečné provádění údržby

TS218—UN—23AUG88

Před začátkem práce se důkladně seznámte s postupem údržby. Pracujte na čistém a suchém místě.

Nikdy nepromazávejte, neprovádějte údržbu ani neseřizujte vozidlo, které je v pohybu. Dbejte, aby nedošlo k zachycení rukou, nohou nebo oděvu pohyblivými součástmi. Zastavte všechna hnací ústrojí a pomocí ovládacích prvků odtlakujte potrubí a hadice soustavy. Spusťte nářadí na zem. Zastavte motor. Vytáhněte klíček ze spínací skříňky. Nechejte stroj vychladnout.

Díly stroje, které musí být při údržbě zvednuty, zajistěte pevnými podpěrami.

Vždy dbejte na dobrý stav a odborně provedenou montáž všech dílů. Poškozené části okamžitě opravte. Opotřebené nebo poškozené díly vyměňte. Odstraňte všechny nánosy mastnoty, oleje nebo bahna.

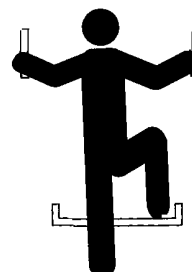
U zařízení s vlastním pohonem odpojte před nastavováním elektrické soustavy nebo sváření na stroji zemnicí kabel baterie (-).

Dříve než zahájíte servis elektrického systému nebo sváření na stroji, odpojte kabelové svazky u vlečeného nářadí.

Pád při čištění nebo jiných pracích ve výškách může vést k vážnému poranění. Pro snadný přístup ke každému místu montáže použijte žebřík nebo plošinu.

Používejte pevné a bezpečné opěrné body pro ruce a nohy.

DX,SERV-16-28FEB17

Správné používání stupaček a madel

T133468—UN—15APR13

Zabraňte pádu. Při nastupování a vystupování buďte otočeni ke stroji. Udržujte tříbodový kontakt se stupačkami, madly a zábradlím.

Dbejte zvláště velké opatrnosti v kluzkých podmínkách při výskytu bahna, sněhu a vlhkosti. Udržujte stupačky čisté, zbavené mazacích tuků a olejů. Nikdy neseskakujte ze stroje. Nikdy nevystupujte na stroj ani nesestupujte ze stroje, je-li v pohybu.

DX,WW,MOUNT-16-12OCT11

Bezpečná manipulace s elektronickými součástkami a konzolami

TS249—UN—23AUG88

Pád během montáže nebo demontáže elektronických součástí namontovaných na zařízení může být příčinou vážného poranění. Pro snadné dosažení na každé montážní místo používejte žebřík nebo plošinu. Používejte pevné a bezpečné opěry horních a dolních končetin. Nemontujte ani nedemontujte součásti v mokrých ani mrazivých podmínkách.

Pokud montujete nebo opravujete základnovou stanici RTK na věž nebo jinou vysokou konstrukci, používejte horolezce s osvědčením.

Pokud montujete nebo opravujete stožár GPS přijímače využívaného pro nářadí, používejte správné techniky zvedání a správné ochranné vybavení. Stožár má

velkou hmotnost a obtížně se s ním manipuluje. Pokud není montážní místo přístupné ze země nebo servisní plošiny, je nutná přítomnost dvou osob.

DX,WW,RECEIVER-16-24AUG10

Správné používání elektronického displeje

Elektronické displeje jsou sekundární zařízení, jejichž úkolem je pomáhat řidiči v provádění činností na poli, zvyšovat pohodlí a poskytovat zábavu. Displeje mohou nabídnout široké spektrum funkcí, používají se v řadě různých aplikací systémů strojů a lze je používat s jinými sekundárními zařízeními jako příručními elektronickými zařízeními.

Sekundární zařízení je libovolné zařízení, které není nutné k provozování stroje k primárnímu určení. Za bezpečný provoz a řízení stroje vždy odpovídá řidič.

Aby během provozu stroje nedocházelo k úrazům:

- Nastavte displej do správné polohy v souladu s návodem k montáži. Zajistěte bezpečné upevnění zařízení tak, aby zařízení nepřekáželo výhledu řidiče ani nekolidovalo s jinými ovládacími prvky stroje.
- Nenechávejte se displejem rozptýlovat. Zůstaňte pozorní. Věnujte pozornost stroji a sledujte okolí.
- Za pohybu stroje neměňte nastavení ani nepřístupujte k funkcím, které vyžadují delší používání ovládacích prvků displeje. Než se pokusíte o činnost tohoto druhu, zastavte stroj na bezpečném místě a zaparkujte ho.
- Nikdy nenastavujte hlasitost tak silnou, abyste neslyšeli vnější provoz a vozidla záchranné služby.

K zajištění bezpečného provozu mohou být některé funkce displeje neaktivní, dokud se neomezí pohyb stroje nebo dokud nebude stroj zaparkován. Překlenutí těchto bezpečnostních funkcí může být porušením příslušného zákona a může mít za následek vážné škody, těžké úrazy nebo smrt.

Funkce displeje používejte, pouze pokud vám to okolnosti dovolují bezpečně a v souladu s poskytnutým návodem. Při používání kteréhokoli sekundárního zařízení vždy dodržujte pravidla bezpečné jízdy, státní nebo místní zákony a dopravní předpisy.

RR94114,0001FFA-16-18DEC14

Bezpečná obsluha naváděcích systémů

Nepoužívejte naváděcí systémy na silnici. Před vjezdem na silnici vždy vypněte (deaktivujte) naváděcí systémy. Při jízdě po silnici nezapínejte (neaktivujte) naváděcí systém.

Naváděcí systémy slouží jako pomůcka obsluhy za účelem účinnějšího provádění operací na poli. Za dráhu stroje vždy odpovídá obsluha. Naváděcí systémy

automaticky nedetekují překážky či jiné stroje ani nezabrání kolizím s nimi.

Mezi naváděcí systémy patří všechny aplikace, které automatizují řízení stroje. Mezi ně patří zejména AutoTrac™, iGuide™, iTEC™ Pro, Automatizace zatáčení AutoTrac™, AutoTrac™ Universal (ATU), RowSense™ a Synchronizace strojů.

Předejděte úrazům obsluhy a jiných osob:

- Je zakázáno vystupovat na stroj nebo z něj sestupovat, je-li v pohybu.
- Zkontrolujte správné nastavení stroje, nářadí a naváděcího systému.
 - Jestliže používáte iTEC™ Pro nebo Automatizaci zatáčení AutoTrac™, ověřte, zda jsou nastaveny přesné hranice.
 - Jestliže používáte aplikaci Synchronizace strojů, zajistěte, aby domovský bod následovníka byl kalibrován s dostatečnou vzdáleností mezi stroji.
- Buďte pozorní a sledujte okolí.
- Převezměte řízení na volant, pokud je nezbytné předejít nebezpečí na poli, vyhnout se osobám, zařízení nebo jiným překážkám.
- Pokud nízká viditelnost ovlivňuje vaši schopnost řídit stroj a rozeznat osoby nebo překážky v dráze stroje, zastavte provoz.
- Zvažte podmínky na poli, viditelnost a konfiguraci stroje a přizpůsobte rychlost stroje.

JS56696,0000ABC-16-20DEC17

Přečtěte si příručku pro navádění

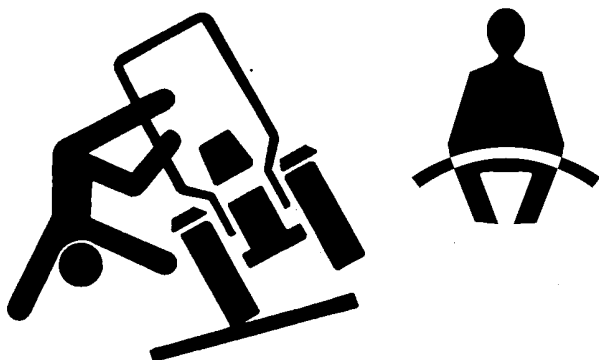
Než začnete pracovat se systémem AutoTrac™, přečtěte si celou příručku pro navádění, abyste porozuměli všem komponentám a postupům, které jsou potřeba pro bezpečný a správný provoz.

Příručka pro navádění je pro použití naváděcího systému AutoTrac™.

OUCC002,0004251-16-07JAN15

*AutoTrac je ochranná známka společnosti Deere & Company
iGuide je ochranná známka společnosti Deere & Company.
iTEC je ochranná známka společnosti Deere & Company
RowSense je ochranná známka společnosti Deere & Company*

Správné používání bezpečnostního pásu



TS1729—UN—24MAY13

Zabraňte zranění rozdrčením nebo smrtelným úrazům při převrácení stroje.

- Uchopte sponu pásu a oviňte si bezpečnostní pás kolem těla.
- Zasuňte sponu do upínače. Ozve se cvaknutí.
- Tahem za sponu se ujistěte, zda je pás důkladně upevněn.
- Bezpečnostní pás musí těsně obepínat kyčle.

Pokud spojovací materiál, spona, pás nebo navijecí zařízení vykazují stopy poškození, vyměňte celý bezpečnostní pás.

Zkontrolujte bezpečnostní pás a jeho montážní prvky alespoň jednou ročně. Věnujte pozornost poškození, jako např. trhlinám, třepení, nadměrnému nebo neobvyklému opotřebení, blednutí nebo abrazi. Při výměně systému bezpečnostních pásů používejte pouze náhradní díly schválené pro typ vozidla. Obráťte se na svého prodejce John Deere.

OUO6092,00009E7-16-26OCT15

Pročtěte si návody k použití pro řídicí jednotku sběrnice ISO

Kromě aplikací GreenStar™ lze tento displej používat jako zobrazovací jednotku pro libovolnou řídicí jednotku sběrnice ISO, která vyhovuje normě ISO 11783. Patří sem i schopnost ovládat nářadí sběrnice ISO. Při tomto způsobu použití jsou informace a řídicí funkce uvedené na displeji poskytované řídicí jednotkou sběrnice ISO. Odpovědnost za ně nese výrobce řídicí jednotky sběrnice ISO. Některé z těchto funkcí mohou být nebezpečné pro řidiče nebo osoby v okolí traktoru. Před použitím si prostudujte návod k použití od výrobce řídicí jednotky sběrnice ISO a dodržujte všechny bezpečnostní pokyny v návodu a na řídicí jednotce sběrnice ISO.

POZNÁMKA: Sběrnice ISO odkazuje na normu ISO 11783

DX,WW,ISOBUS-16-15JUL15

Zabraňte nehodám při jízdě vzad



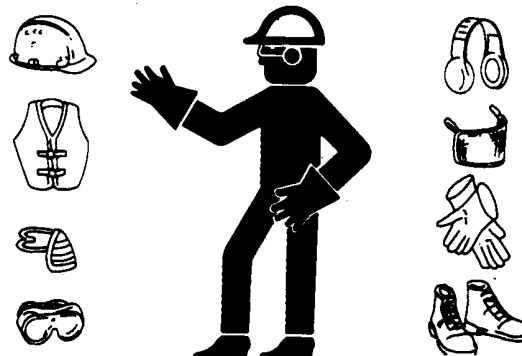
PC10857XW—UN—15APR13

Před pohybem stroje se ujistěte, že se v jeho dráze nenachází žádné osoby. Pro lepší viditelnost se otočte a dívejte se přímo. Pokud výhledu brání překážka nebo jste v uzavřené oblasti, použijte při jízdě vzad druhé osoby k signalizaci.

Pro zjištění, zda se za strojem nenachází osoby nebo překážky, se nespolehejte na kameru. Systém může omezovat mnoho faktorů včetně provádění údržby, okolních podmínek a rozsahu provozu.

DX,AVOID,BACKOVER,ACCIDENTS-16-30AUG10

Používejte ochranný oděv



TS206—UN—15APR13

Při práci noste přiléhavý oděv a používejte vhodné ochranné pomůcky.

Dlouhodobý pobyt v hlukném prostředí může vést k poškození nebo ztrátě sluchu.

Na ochranu před nadměrným hlukem používejte vhodné ochranné pomůcky, např. chrániče sluchu nebo špunty do uší.

Bezpečný provoz stroje vyžaduje plnou pozornost

obsluhy. Nerozptylujte se poslechem reprodukované hudby nebo radiopřijímače ze sluchátek.

DX,WEAR-16-10SEP90

Bezpečný provoz



N39547—UN—06OCT88

Nikdy nedovolte dětem přístup na stroj nebo blízko něj.

Před provozem se ujistěte, že byl z hydraulického systému sklápěcích křidel vypuštěn vzduch.

Ujistěte se před zvedáním nebo spouštěním rámu stroje nebo křidel, že je okolí stroje čisté.

Nepracujte v blízkosti strouhy nebo potoku.

Neprovozujte se složenými křídly.

Při zatáčení nebo přejíždění přes drsný povrch zpomalte.

Při opuštění traktoru vždy traktor vypněte a zařaďte PARKOVÁNÍ nebo zatáhněte brzdy. Pokud necháváte traktor bez dohledu, vyjměte klíček ze spínací skříňky.

Při zvedání nebo spouštění křidel vždy traktor zastavte na rovném povrchu.

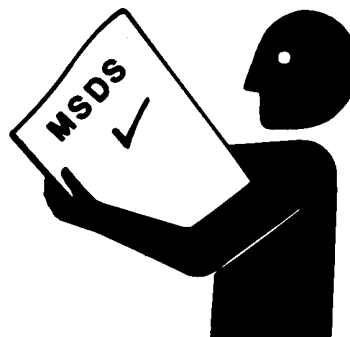
Stroj obsluhujte pouze ze sedadla traktoru.

Používají-li se chemikálie, řiďte se doporučeními výrobce pro manipulaci a skladování.

Tahejte stroj pouze za řádně vybaveným traktorem.

JS56696,000065B-16-28JUL09

Přečtěte si MSDS a ujistěte se, že mu rozumíte



TS1132—UN—15APR13

Přímé působení nebezpečných chemických látek může způsobit vážná poranění. Potenciální nebezpečí ze strany nebezpečných chemických látek, používaných ve výrobcích firmy John Deere, hrozí od maziv, chladicích kapalin, nátěrových hmot a lepidel.

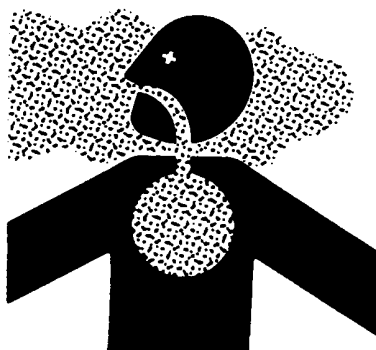
Bezpečnostní list materiálu (MSDS) poskytuje detailní specifikace chemických látek: fyzické a zdravotní nebezpečí, bezpečnostní postupy při nouzových situacích.

Před zahájením každé práce s nebezpečnými chemikáliemi zkontrolujte MSDS. Tak se podrobně seznámíte se všemi riziky a naučíte se bezpečně provádět práci. Dodržujte všechny doporučené postupy.

(Informujte se u svého dealera společnosti John Deere, který vám poskytne bezpečnostní listy MSDS k chemikáliím používaným pro zařízení John Deere.)

JS56696,0000661-16-28JUL09

Bezpečná manipulace se zemědělskými chemickými látkami



TS220—UN—15APR13

A34471



A34471—UN—11OCT88

S chemickými látkami používanými v zemědělství, např. fungicidy, herbicidy, insekticidy, pesticidy, rodenticidy a průmyslovými hnojivy, pracujte velmi opatrně. V opačném případě může dojít k poškození Vašeho zdraví nebo životního prostředí.

Pro účinné, bezpečné a zákonné používání zemědělských chemických látek vždy dodržujte všechny pokyny uvedené na štítku (v bezpečnostním listu) chemikálie.

Zmenšete riziko expozice a zranění:

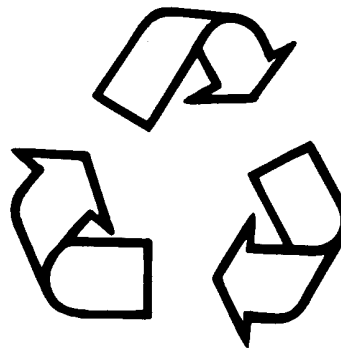
- Používejte vhodné osobní ochranné pracovní pomůcky, které jsou doporučované výrobcem. Pokud nemáte k dispozici odpovídající pokyny výrobce, dodržujte následující obecné pokyny:
 - Označení chemických látek **“Nebezpečí”**: Vysoce toxické. Obecně jsou požadovány ochranné brýle, respirátor, ochranné rukavice a ochrana pokožky (pracovní oděv).
 - Označení chemických látek **“Výstraha”**: Méně toxické. Obecně jsou požadovány ochranné brýle, ochranné rukavice a ochrana pokožky (pracovní oděv).
 - Označení chemických látek **“Pozor”**: Zdraví škodlivé. Obecně jsou požadovány ochranné rukavice a ochrana pokožky (pracovní oděv).
- Vyvarujte se vdechování výparů, aerosolu nebo prachu.
- Při práci s chemickými látkami mějte zajištěné v nejbližší dostupnosti mýdlo, vodu a ručník. Pokud dojde k potřísnění pokožky, rukou nebo obličeje, ihned omyjte zasažené místo mýdlem a vodou. Pokud dojde k zasažení očí chemickými látkami, ihned je propláchněte vodou.
- Před jídlem, pitím, kouřením a použitím toalety, pokud jste před tím pracovali s chemikáliemi, si umyjte ruce a obličej.
- Při manipulaci s chemickými látkami nekuřte a/nebo nejezte.
- Po ukončení manipulace s chemickými látkami proveďte očistu těla (koupání nebo sprchování) a vyměňte si oděv. Před opakovaným použitím oděv vyperte.
- Pokud se u vás vyskytnou zdravotní potíže v

průběhu nebo během krátké doby po manipulaci s chemickými látkami, ihned vyhledejte lékařskou pomoc.

- Uchovávejte chemické látky v originálních nádobách. Nepřepravujte chemikálie v neoznačených nádobách nebo nádobách používaných pro potraviny nebo nápoje.
- Skladujte chemikálie na bezpečných a uzamčených místech, zcela oddělených od míst stravování osob a krmení zvířat. Zabraňte přístupu dětí.
- Vždy správně rozmístěte přepravní nádoby. Trojnásobně vypláchněte prázdné nádoby, propíchněte, rozdrťte a odstraňte je předepsaným způsobem jako odpad.

DX,WW,CHEM01-16-24AUG10

Vyřazení z provozu — Řádná recyklace a likvidace kapalin a součástek



TS1133—UN—15APR13

Při vyřazování stroje a/nebo součástky z provozu je nutné vzít v úvahu opatření pro bezpečné a ekologické nakládání s majetkem. Mezi tato opatření patří následující:

- Během demontáže nebo manipulace s objekty a materiály používejte vhodné nástroje a osobní pracovní prostředky.
- Řiďte se pokyny pro specializované součástky.
- Uvolněte nahromaděnou energii spuštěním zavěšených prvků stroje, uvolněním pružin, odpojením akumulátorové baterie nebo jiného zdroje napájení a uvolněním tlaku z hydraulických součástek, hydraulických akumulátorů a dalších podobných systémů.
- Minimalizujte kontakt se součástkami, na kterých se mohou nacházet zbytky chemikálií používaných v zemědělství, jako jsou hnojiva a pesticidy. Manipulaci s těmito součástkami a jejich likvidaci provádějte náležitým způsobem.
- Před recyklací součástek z motorů, palivových nádrží, chladičů, hydraulických válců, nádrží a potrubí opatrně vypusťte kapaliny. Při vypouštění kapalin používejte nepropustné nádoby. Nepoužívejte nádoby na potraviny nebo nápoje.

- Nelijte odpadní kapaliny na zem, do odpadu ani do žádného vodního zdroje.
- Řiďte se všemi národními, státními a místními zákony, předpisy nebo nařízeními týkajícími se manipulace s odpadními kapalinami (příklad: olej, palivo, chladicí kapalina, brzdová kapalina); filtry; akumulátorovými bateriemi a dalšími látkami či součástkami a jejich likvidace. Spalování hořlavých kapalin nebo součástí v jiných než výhradně určených spalovacích zařízeních může být zakázáno zákonem a může mít za následek kontakt se škodlivými zplodinami spalování nebo popely.
- Servis a likvidaci soustav klimatizace provádějte náležitým způsobem. Vládní nařízení mohou požadovat, aby chladivo ze soustav klimatizace, které by mohlo v případě úniku poškozovat ovzduší, shromažďovala a recyklovala certifikovaná servisní centra.
- Zhodnoťte možnosti recyklace pneumatik, kovů, plastu, skla, gumy a elektronických komponent, které mohou být recyklovatelné, ať již v celku, nebo částečně.
- Informace o správném způsobu recyklace nebo likvidace odpadu si vyžádejte od místního centra pro životní prostředí nebo recyklačního centra, případně od svého prodejce John Deere.

DX, DRAIN-16-01JUN15

Upozornění FCC pro uživatele

Upozornění Federálního komunikačního úřadu uživateli

Toto zařízení odpovídá části 15 pravidel FCC. Zařízení musí při provozu splňovat tyto dvě podmínky: (1) Toto zařízení nesmí způsobovat škodlivé interference a (2) toto zařízení musí odolat veškerému jinému přijímanému rušení včetně rušení, které může způsobit nežádoucí provoz zařízení.

Tato zařízení musí být používána ve stavu ve kterém je dodala společnost John Deere Ag Management Solutions. Jakékoliv změny a úpravy provedené na těchto zařízeních bez výslovného souhlasu společnosti John Deere Ag Management Solutions mohou zrušit právo uživatele tato zařízení provozovat.

Toto zařízení bylo otestováno a odpovídá limitům pro digitální zařízení třídy B podle části 15 pravidel FCC. Tyto limity jsou stanoveny tak, aby zajistily přiměřenou ochranu před škodlivými interferencemi v případě nasazení v rezidenční oblasti. Toto zařízení vytváří, využívá a může vyzařovat radiofrekvenční energii a v případě, že není nainstalováno a používáno podle pokynů, může způsobit škodlivé interference rádiové komunikace. Nelze ani zaručit, že při konkrétní instalaci nedojde k výskytu interferencí. Jestliže toto zařízení způsobí škodlivé interference rozhlasového či televizního signálu, což lze určit vypnutím a opětovným zapnutím zařízení, může uživatel tuto situaci napravit jedním nebo několika následujícími opatřeními:

- Změnou orientace nebo umístění přijímové antény.
- Zvětšením odstupu mezi zařízením a přijímačem.
- Připojením zařízení do zásuvky na jiném okruhu, na kterém není připojen přijímač.
- Konzultací s prodejcem nebo zkušeným technikem.

RW00482,0000558-16-23SEP15

Konfigurace displeje a AutoTrac™

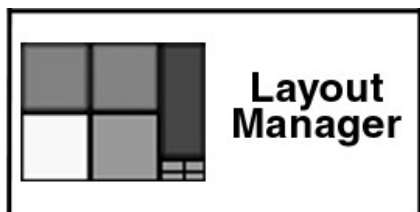
Nastavení displeje



Tlačítko Nabídka

PC8663—UN—29APR15

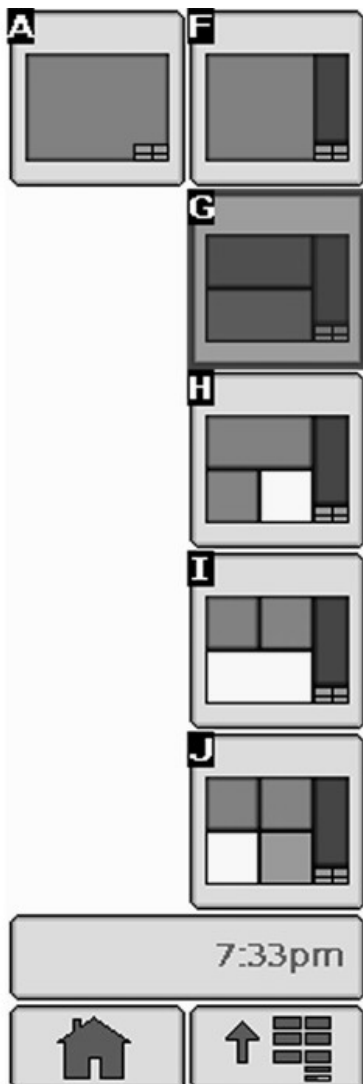
1. Stiskněte tlačítko Nabídka.



Tlačítko Správce vzhledu

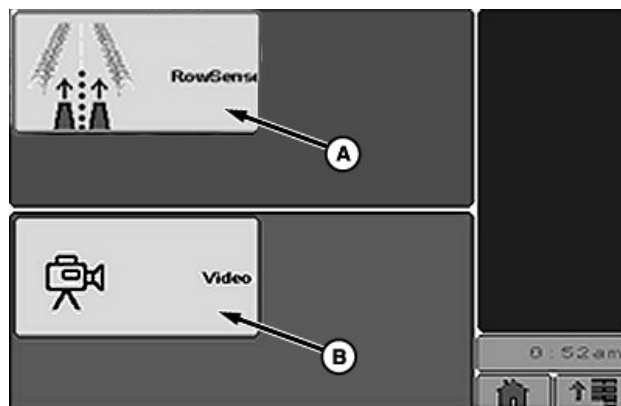
PC8656—UN—17NOV05

2. Vyberte tlačítko Layout Manager (Správce rozvržení).



PC8870—UN—17NOV05

3. Vyberte softwarové tlačítko G pro konfiguraci rozdělení obrazovky.



N116838—UN—05JAN16

- A—Tlačítko postřikovače RowSense™
B—Tlačítko Video

4. Stiskněte červenou část displeje a vyberte tlačítko postřikovače RowSense™ (A).
5. Stiskněte zelenou část displeje a vyberte tlačítko videa (B).
6. Stiskněte tlačítko Hlavní stránka pro zobrazení nakonfigurované obrazovky.

BN55050,000019F-16-20APR18

Nastavení systému AutoTrac™

Bezpečná obsluha naváděcích systémů

Přečtěte si část Bezpečné ovládání naváděcích systémů v části o bezpečnosti.

AutoTrac™ Systém

ZÁKLADNÍ INFORMACE

DŮLEŽITÉ:

Systém AutoTrac™ se spoléhá na globální poziční systém (GPS), který provozuje vláda Spojených států, která je výhradně odpovědná za jeho přesnost a údržbu. Systém prochází změnami, které mohou mít vliv na jeho přesnost a na výkon všech zařízení GPS.

Obsluha nese odpovědnost za stroj a na konci každé stopy musí provést otočení. Tento systém neprovede otočení na konci stopy, pokud není vybaven systémem iTEC™ Pro.

Základní systém AutoTrac™ je určen jako pomocný nástroj k mechanickým znamenákům. Operátor musí vyhodnotit celkovou přesnost systému za účelem stanovení specifických operací na poli, při kterých lze použít pomocné řízení. Toto vyhodnocení je nezbytné,

RowSense je ochranná známka společnosti Deere & Company
AutoTrac je ochranná známka společnosti Deere & Company
iTEC je ochranná známka společnosti Deere & Company

protože přesnost vyžadovaná pro různé operace na poli se může lišit v závislosti na hospodářských operacích. Protože AutoTrac™ používá síť rozdílové korekce StarFire™ spolu se systémem GPS, za čas se mohou vyskytnout mírné posuny.

Přesnost AutoTrac™ – Celková přesnost systému AutoTrac™ závisí na mnoha proměnných. Rovnice je následující:

Přesnost systému AutoTrac™ = Přesnost signálu + Nastavení vozidla + Nastavení nářadí + Podmínky pole/půdy.

Je velmi důležité mít na paměti následující:

- Přijímač se musí po zapnutí zahřát.
- Vozidlo je správně nastaveno (například: Vyváženo podle návodu k obsluze vozidla).
- Je třeba pochopit, jak typ pole a půdní podmínky ovlivňují systém (sympádní půda vyžaduje více řízení než pevná půda, ale pevná půda může způsobit nerovnoměrné silné tahy).

Stavový kruh

DŮLEŽITÉ: Ačkoliv systém AutoTrac™ je možné aktivovat, pokud se potvrdí korekční signál SF2 (nebo SF1, pokud se používá aktivace AutoTrac™ SF1), přesnost systému se po zapnutí systému může dále zvyšovat.

Aktivace systému AutoTrac™ SF2 pracuje s použitím signálu SF1, SF2 nebo RTK.

Aktivace systému AutoTrac™ SF1 pracuje pouze se signálem SF1.

POZNÁMKA: Stavový kruh a ikona řízení se nezobrazí, pokud není detekována aktivace SSU nebo AutoTrac™.

Ikona AutoTrac™ má čtyři fáze, jak ukazuje stavový kruh **AutoTrac™**

- INSTALOVÁNO
- KONFIGUROVÁNO
- ZAPNUTO
- AKTIVOVÁNO

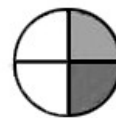


Fáze 1 – INSTALOVÁNO

PC8832—UN—25OCT05

Fáze 1 INSTALOVÁNO (1/4 kruhu) – byla provedena instalace SSU a veškerého dalšího hardwaru nezbytného pro používání.

- Byla detekována jednotka SSU



Fáze 2 – KONFIGUROVÁNO

PC8833—UN—25OCT05

Fáze 2 KONFIGUROVÁNO (2/4 kruhu) – byl stanoven režim sledování. Byla určena platná Stopa 0. Byla zvolena správná úroveň signálu StarFire™ pro aktivaci systému AutoTrac™. Jsou splněny podmínky vozidla.

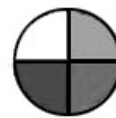
- Systém navádění je na displeji ZAPNUTÝ.
- Byla definována Stopa 0 pro navádění.
- Byla zjištěna aktivace systému AutoTrac™.
- Signál StarFire™ je přítomen.
- Jednotka SSU nemá žádné aktivní chyby týkající se funkce řízení.
- Hydraulický olej je teplejší než je minimální teplota.
- Otáčky jsou nižší než maximální.
- Zpráva TCM je k dispozici a platná.
- Ve správném pracovním převodu.



Řízení Zap/Vyp

PC8836—UN—25OCT05

Řízení Zap/Vyp– Stiskem tlačítka Řízení zap/vyp se systém AutoTrac™ převede z KONFIGUROVANÉ fáze do ZAPNUTÉ fáze.



Fáze 3 – ZAPNUTO

PC8834—UN—25OCT05

Fáze 3 ZAPNUTO (3/4 kruhu) – byla stisknuta ikona řízení. Jsou splněny všechny podmínky, aby systém AutoTrac™ mohl pracovat, a systém je připraven na aktivaci.

- Zvolte tlačítko zap/vyp řízení jednou za účelem "zapnutí řízení".

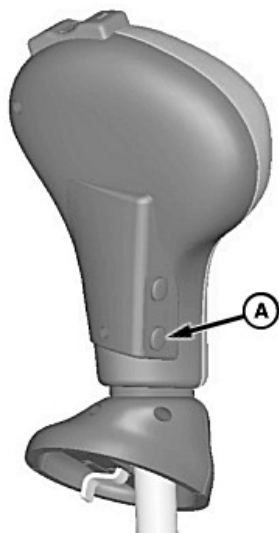


Fáze 4 – AKTIVOVÁNO

PC8835—UN—25OCT05

Fáze 4 AKTIVOVÁNO (4/4 kruhu s "A") – byl stisknut spínač obnovení a systém AutoTrac™ řídí vozidlo.

- Stiskněte spínač obnovení – systém AutoTrac™ byl aktivován

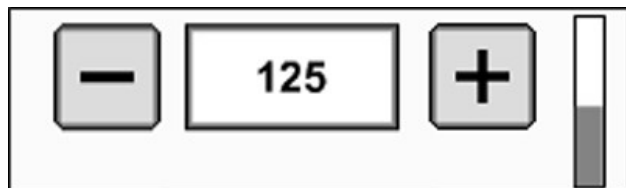


PC7989—UN—04NOV03

A—Spínač obnovení činnosti

Spínač obnovení činnosti– Stiskem spínače obnovení (A) se systém AutoTrac™ převede ze Zapnuté fáze do Aktivované fáze. Obrázek ukazuje, kde lze na postříkovačích nalézt spínač obnovení.

Citlivost řízení



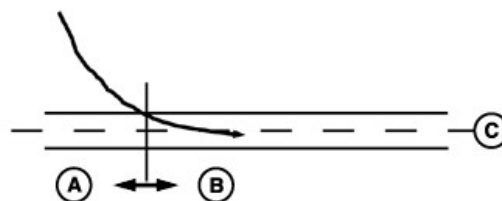
PC8852—UN—30OCT05

Citlivost řízení

Chcete-li nastavit citlivost řízení, vyberte pole zadávání informací a zadejte požadovanou hodnotu citlivosti řízení pomocí numerické klávesnice a tlačítka Enter. Citlivost je rovněž možné zvýšit nebo snížit pomocí tlačítek + nebo – po stranách vstupního pole citlivosti řízení.

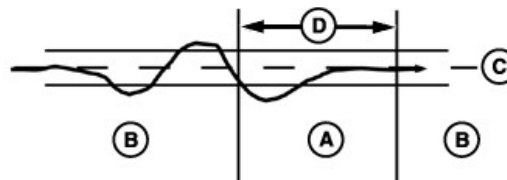
POZNÁMKA: Platný rozsah citlivosti řízení je 50–200, kde hodnota 200 představuje nejvíce agresivní řízení.

Uživatelé nastavitelná citlivost řízení – umožňuje řídit agresivitu řídicího systému AutoTrac™. Nastavení vysoké citlivosti řízení znamená agresivnější řízení, které systému umožňuje vyrovnat se s obtížnými podmínkami ručního řízení. Nastavení nízké citlivosti řízení je méně agresivní, kdy je systém schopen pracovat s vyšší rychlostí.



PC8848—UN—30OCT05

Obrázek A



PC8849—UN—30OCT05

Obrázek B

- A—Výchozí zisk
- B—Zadaný zisk řízení
- C—Stopa
- D—2.5 sekundy

Citlivost řízení lze aplikovat pouze poté, co se stroj dostane do vzdálenosti 0,5 m (1,6 ft) od stopy podle obrázku A. Proto úprava úrovně citlivosti řízení neovlivňuje výkon najíždění do stopy.

Citlivost řízení se přechodně sníží, pokud se oscilace předního kola stroje a kurzu příliš zvětší. Viz obrázek B. K tomu může dojít, když se zvedne nářadí na začátku nebo na konci přechodu řádků. Pokud k tomu dojde při aktivovaném nářadí, citlivost je příliš vysoká (viz Citlivost řízení).

BN55050,00001A0-16-20APR18

Nastavení AutoTrac™ Vision

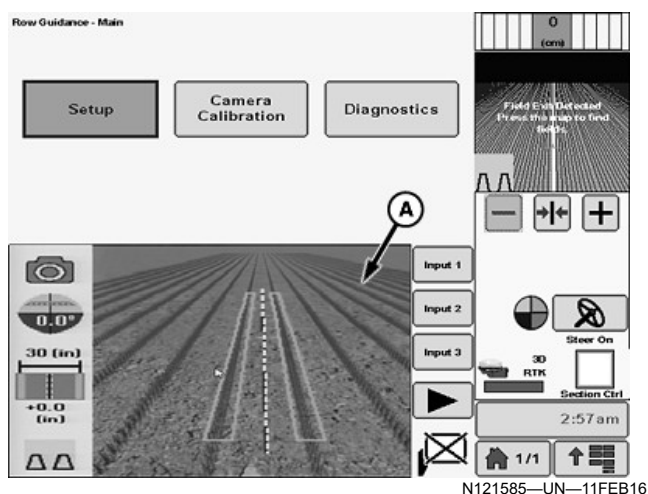
Popis činnosti

⚠ POZOR: Nepoužívejte systém AutoTrac™ Vision na silnici. Dříve než vjedete na silnici, vždy vypněte (deaktivujte) systém AutoTrac™ Vision. Nezkoušejte zapnout (aktivovat) systém AutoTrac™ Vision během jízdy po silnici.

Pokud je systém aktivní, buďte ostražití a věnujte pozornost okolnímu prostředí. Převezměte řízení, pokud je nezbytné předejít nebezpečí na poli, vyhnout se osobám, zařízení nebo jiným překážkám. Přerušete práci, pokud špatná viditelnost omezuje bezpečný provoz a řízení stroje.

DŮLEŽITÉ: Systém AutoTrac™ Vision je určen k tomu, aby pomáhal obsluze efektivněji provádět práci na poli. Obsluha vždy odpovídá za dráhu stroje a musí při práci stále věnovat pozornost okolí. Zastavte stroj, pokud snížená viditelnost zhoršuje schopnost bezpečně rozeznávat osoby a překážky ve směru jízdy stroje.

Vždy obsluhujte stroj ze sedadla řidiče. Vždy používejte bezpečnostní pás.



N121585—UN—11FEB16

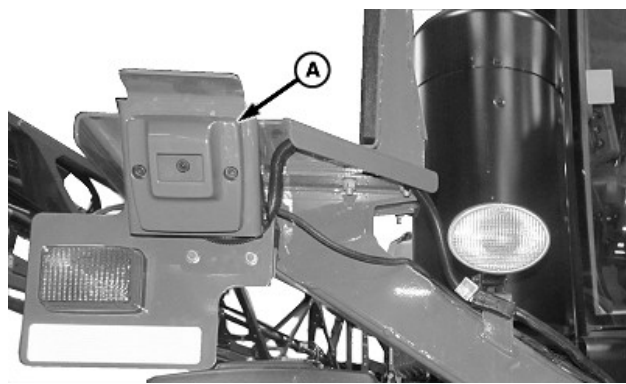
A—Pohled překrývání senzoru viditelnosti

POZNÁMKA: Náhled překrytí snímáče vidění (A) zobrazuje podle zázornění, když je stroj v dobře definovaných řádcích plodiny a senzor vedení má úroveň důvěryhodnosti osm nebo vyšší. Jiné variace jsou závislé na možných podmínkách.

Systém AutoTrac™ Vision používá následující komponenty:

- Integrovaný systém AutoTrac™ namontovaný na stroji a aktivovaný, s upgradovaným softwarem AutoTrac™ Vision naprogramovaným do řídicí jednotky systému řízení (SBBC nebo SSU)
- Aktivace AutoTrac™ RowSense™

AutoTrac je ochranná známka společnosti Deere & Company
RowSense je ochranná známka společnosti Deere & Company



N135800—UN—27FEB18

A—Senzor AutoTrac™ Vision

- Senzor AutoTrac™ Vision (A) namontovaný na stroji (kontaktujte svého prodejce produktů John Deere)
- Jednotka řízení navádění nainstalovaná na stroji
- Přijímač StarFire™ s aktivací SF1, SF2 nebo RTK

AutoTrac™ Vision je vylepšení k integrovanému systému AutoTrac™ na displeji GreenStar™ 3 2630. Snímač vidění namontovaný na stroji hledá barevné rozdíly mezi plodinou a zemí pro určení umístění řádků plodiny. Signály ze senzoru vidění jsou integrovány se stávajícími signály AutoTrac™, což napomáhá udržet stroj na řádku. Pokud ze senzoru vidění nepřichází žádný signál (např. při přejíždění vody), bude použito klasické GPS navádění, pokud obsluha nastavila linii navádění.

Většina charakteristik AutoTrac™ zůstává beze změn. Senzor vidění je prostě jiný vstup polohy pro řízení stroje. Všechny režimy sledování jsou nastaveny stejným způsobem, jako pro systémy AutoTrac™ na bázi GPS. Prostudujte návod k obsluze displeje GreenStar™—Návod k obsluze navádění.

POZNÁMKA: Maximální šířka pneumatiky pro řádkovou sklizeň je 380 mm (14.9 in) při provozu v řádcích 762 mm (30 in).

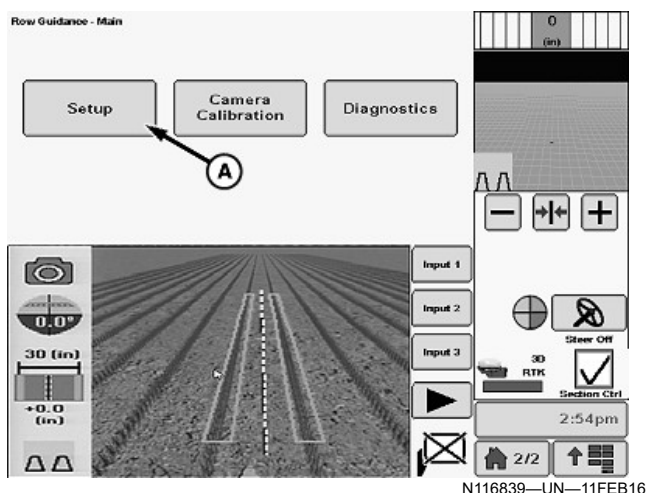
Má-li stroj AutoTrac™ RowSense™, zraní plodiny a struktura rostlin je citlivá na poškození. Odstraňte lopatky RowSense™ pro zabránění poškození plodin.

BN55050,00001A1-16-20APR18

Nastavení AutoTrac™ Vision

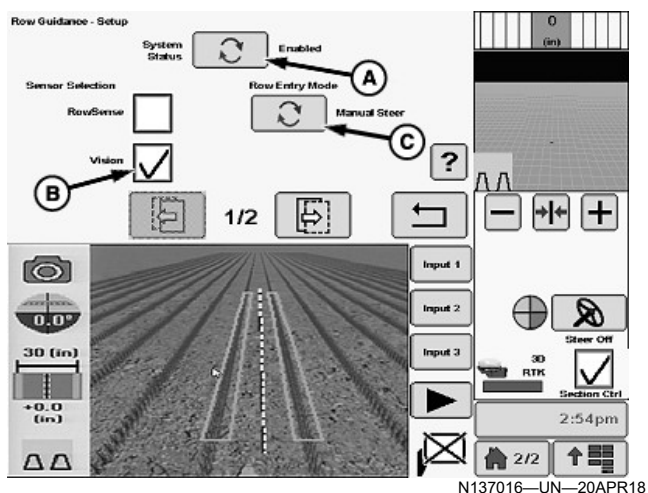
Po nakonfigurování displeje a nastavení AutoTrac™ Vision.

StarFire je ochranná známka Deere & Company
GreenStar je ochranná známka společnosti Deere & Company



A—Tlačítko Nastavení

1. Stiskněte tlačítko nastavení (A).

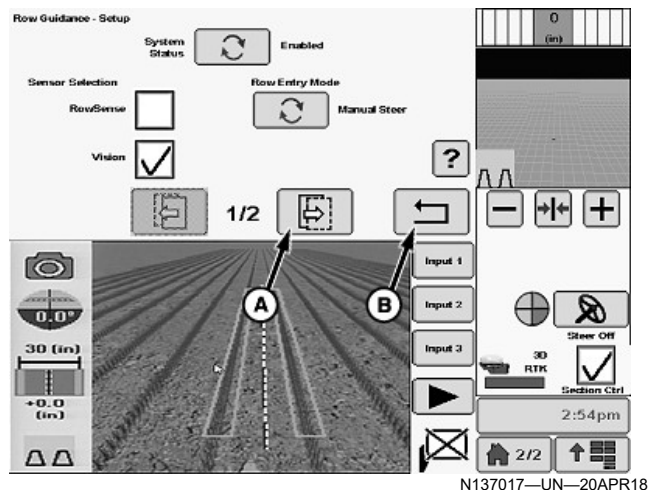


A—Tlačítko stavu systému
B—Zaškrťovací pole Vision
C—Tlačítko režimu zadávání řádku

2. Stiskněte tlačítko stavu systému (A) pro povolení/zakázání systému AutoTrac™ Vision.
3. Vyberte zaškrťovací pole Vision (B).
4. Stiskněte tlačítko režimu zadání řádku (C) pro výběr mezi následujícími:
 - **Ruční řízení:** Stiskne-li se tlačítko obnovení činnosti AutoTrac™, systém se automaticky přepne na navádění senzorem, kdykoliv je detekována plodina. Systém se přepne na navádění globálním pozičním systémem (GPS), pouze tehdy když není detekována plodina. Tento režim se používá, když se navádění GPS nepoužívá během setby nebo řádky nejsou rovné.
 - **Řízení GPS:** Stiskne-li se tlačítko obnovení činnosti AutoTrac™, systém zahájí navádění pouze v GPS. Stiskne-li se tlačítko obnovení činnosti AutoTrac™ podruhé, systém v případě možnosti využije navádění senzoru. Není-li detekována plodina nebo nelze navádění

senzorem dosáhnout, systém se automaticky přepne pouze na navádění GSP. Použijte tento režim vstupu **POUZE** tehdy, když byly řádky sety pomocí GPS.

POZNÁMKA: Celý stroj **MUSÍ BÝT** před zapojením systému AutoTrac™ Vision zcela mimo souvrať. Před zapojením systému **musí být** stroj správně zarovnán a pracovat v požadovaných řádcích plodin. Ke špatnému výkonu dojde, pokud nejsou tyto podmínky splněny.



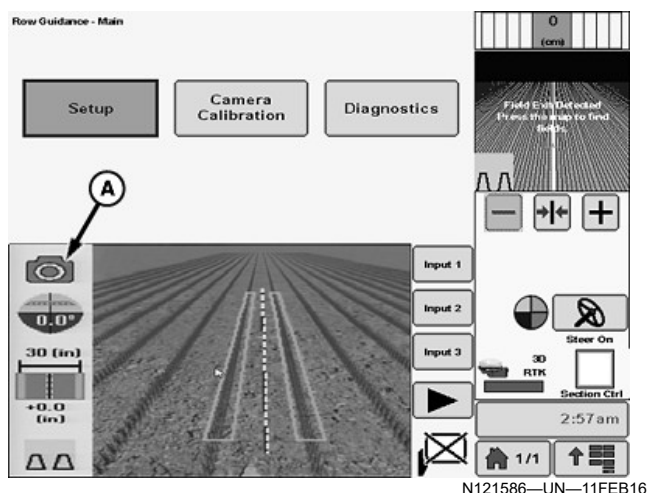
A—Tlačítko Další
B—Tlačítko Zpět

5. Stiskněte tlačítko Další (A) pro pokračování na další stránku a nastavení posunutí vidění.
6. Stiskněte tlačítko Zpět (B) a vraťte se na předchozí stránku.

BN55050,00001A2-16-20APR18

Překrývání AutoTrac™ Vision

Překrývání vidění AutoTrac™ zobrazuje obraz ze senzoru vidění s indikátory systémových vstupů a stavů. Překrývání vidění se zobrazuje na obrazovce v místě, které obsluha vybrala pro výstup videa k zobrazení.



A—Symbol Kamera

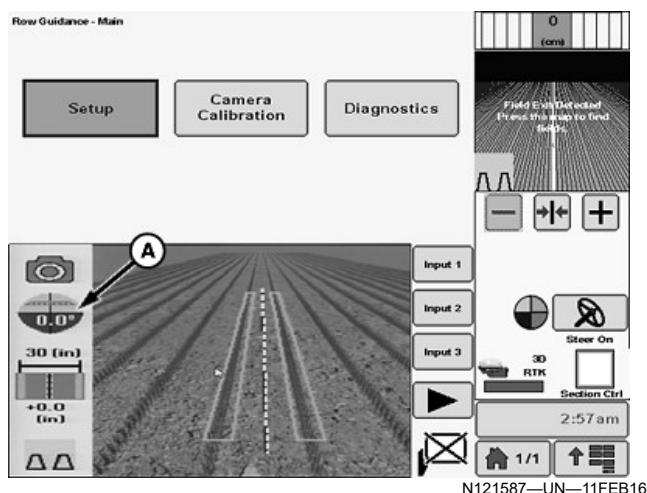
Ikona kamery (A) – zobrazuje úroveň důvěryhodnosti senzoru vidění. Samohodnocení na stupnici od 0 do 10. Aktuální úroveň důvěryhodnosti pro senzor vidění lze zobrazit na stránkách diagnostiky systému.

Při úrovni stupně důvěryhodnosti deset se ikona kamery zobrazuje zeleně. To znamená, že je senzor vidění důvěryhodně schopen určit umístění středu řádku.

Při úrovni stupně důvěryhodnosti osm nebo devět se ikona kamery zobrazuje žlutě. V tomto stavu je navádění vidění stále aktivní a schopné navádění stroje. Avšak v tomto stavu pracuje senzor vidění za méně než ideálních podmínek, např. při téměř zakrývajícím porostu, krátkém porostu nebo při přítomnosti plevelu.

Při úrovni stupně důvěryhodnosti 7 nebo méně se ikona kamery zobrazuje červeně. Tyto úrovně důvěryhodnosti nejsou přijatelné pro navádění. Vyskytnou-li se tyto podmínky, systém vidění je zakázán a navádění GPS vede stroj, pokud byla nastavena linie navádění. Pokud nebyla linie navádění nastavena, musí obsluha převzít kontrolu stroje a řídit ručně.

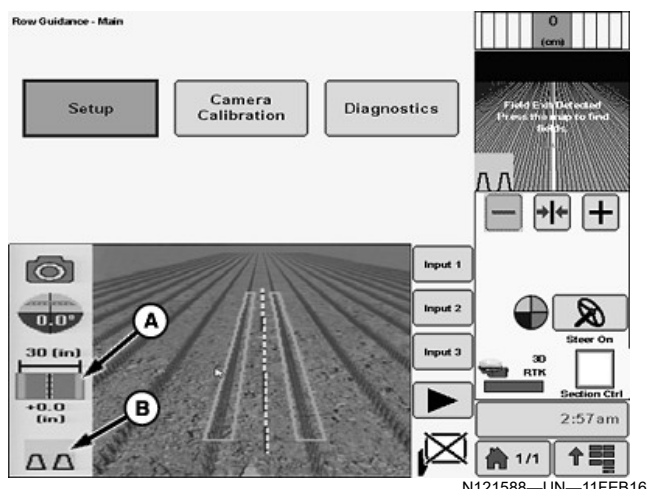
POZNÁMKA: Úroveň důvěryhodnosti senzoru vidění nevyjadřuje, jak dobře stroj sleduje stopu. Senzor vidění pouze lokalizuje střed řádku. Systém AutoTrac™ je odpovědný za sledování stopy strojem uvnitř řádku.



A—Ikona ramena

Ikona ramena (A)— poskytuje odezvu v reálném čase při sklonu. Systém AutoTrac™ je schopen sklon kompenzovat, avšak při stoupání sklonu může být výkon oslaben. Ikona ramena zobrazuje sklon číselně i změnou barvy ikony ramena:

- Zelená ikona - sklon je 0 - 2 stupně
- Žlutá ikona - sklon je 2 - 6 stupňů
- Červená ikona - sklon více než 6 stupňů

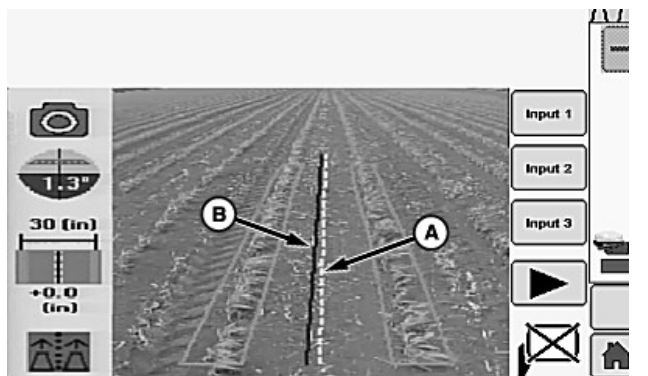

A—Ikona rozteče řádků
B—Ikona RowSense™

Ikona rozteče řádků (A)— ukazuje aktuální rozteč řádků zvolenou pro systém. Nemá-li zobrazovaná rozteč správná, musí obsluha zadat správnou rozteč řádků a kalibrovat systém AutoTrac™ Vision.

Aktuální posunutí uplatněné v systému se na ikoně rovněž zobrazuje. Ne-li posunutí správné nebo nelze-li je uplatnit, musí obsluha změnit nastavení použitím postupu nastavení.

Ikona RowSense™ (B)— zobrazuje aktuální stav RowSense™. Viz část Provoz AutoTrac™ v kapitole Provoz systému v této příručce.

RowSense je ochranná známka společnosti Deere & Company

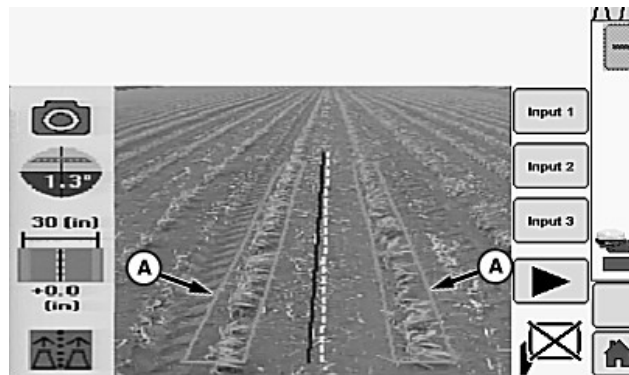


A—Indikátor středu řádku
B—Indikátor středu kola

Indikátor středu řádku (A)— bílá čerchovaná čára označuje střed řádku. Toto je ideální umístění kola stroje pro sledování stopy. Čára se nepatrně mění se změnami ve stavu plodiny. Znatelnější změny čáry se vyskytnou, když se stroj pohybuje v odhadovaném řádku nebo když byla plodina vyseta bez použití navádění GPS.

Indikátor středu kola (B)— plná modrá čára označuje střed kola, který je definovaný během procesu

kalibrace. Indikátor středu kola se posune, je-li v systému uplatněno posunutí.



A—Indikátor řádku plodiny

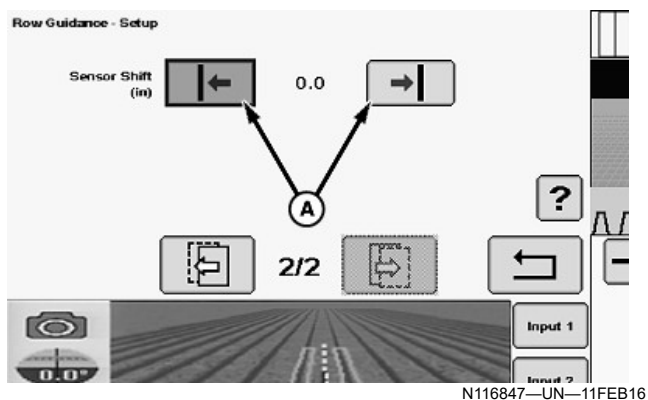
Indikátor řádku plodiny (A) – Dva obdélníky tvořící obrys řádků plodiny informují obsluhu, kde senzor vidění vypočítal umístění řádků plodiny.

Následující tabulka obsahuje obecná pravidla, která je třeba uplatnit při sledování chování indikátoru středu řádku a indikátoru středu kola během poježdění po řádku.

Kvalita kalibrace AutoTrac™ Vision	Nastavení AutoTrac™	Pozorovaný výsledek
V pořádku	V pořádku	Indikátor středu řádku a indikátor středu kola jsou správně zarovnané (posunutí menší než 101 mm (4 in)) při všech rychlostech.
V pořádku	Nedostatečně	Indikátor středu řádku a indikátor středu kola jsou správně zarovnané při nízkých rychlostech (méně než 16 km/h (10 mph)). Řádky se příliš agresivně nebo pomalu zarovnávají nebo reagují při vyšších rychlostech.
Nedostatečně	V pořádku nebo nedostatečně	Indikátor středu řádku a indikátor středu kola nejsou nikdy zarovnané při žádné rychlosti. Indikátory se v tomto případě mohou křížit.

BN55050,00001A3-16-20APR18

Nastavení posunu RowSense™



A—Tlačítko Posun senzoru

Posun senzoru umožňuje obsluhu pomocí tlačítek

posunu senzoru (A) nastavit sledování stopy vozidla doleva nebo doprava.

Na stránkách navádění resetuje prostřední tlačítko posunu sledování stopy vozidla na základě aktuální polohy v řádku.

Po provedení kalibrace senzoru vidění resetujte posunutí zpět na 0.

POZNÁMKA: Více informací najdete v návodech k obsluze displeje GreenStar™ 3 2630 - Navádění a displeje GreenStar™ 3 2630 - Základní aplikace.

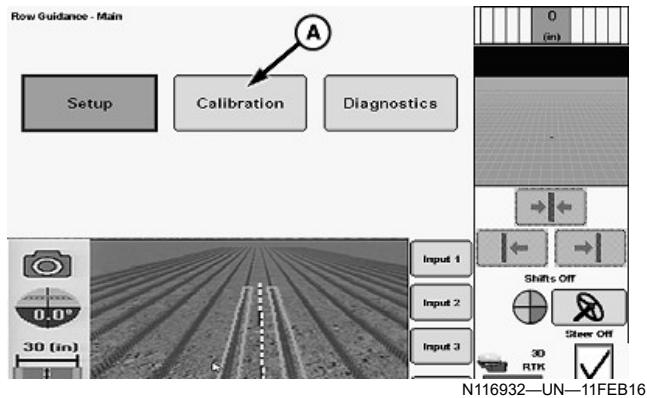
BN55050,00001A4-16-15MAY18

GreenStar je ochranná známka společnosti Deere & Company

Postup kalibrace snímače Vision

Kalibrace se doporučuje ke zlepšení výkonu pro změny následujícího:

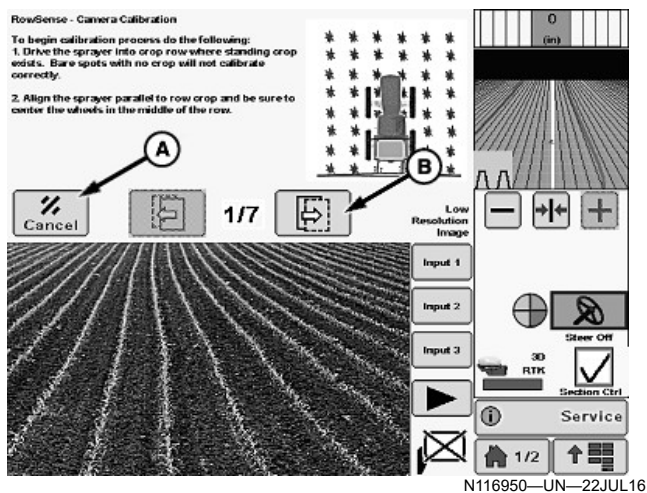
- Výška plodiny, kolísá-li o více než 305 mm (12 in)
- Typ plodiny
- Barva plodiny
- Barva půdy
- Zbytky plodiny
- Přítomnost plevelu
- Nastavení rozchodu kol, přední a zadní nápravy musí být stejné
- Montáž kamery



Tlačítko Kalibrace

A—Tlačítko Kalibrace

1. Vyberte tlačítko kalibrace (A).



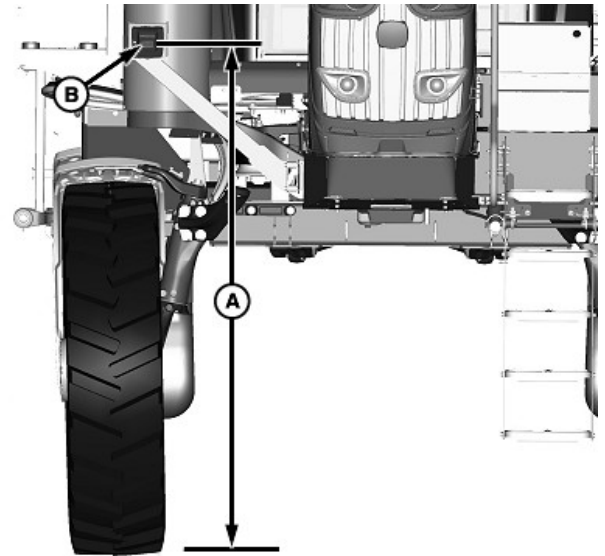
A—Tlačítko Zrušit B—Tlačítko Další

POZNÁMKA: Stiskněte tlačítko Storno (A) kdykoliv během kalibrace pro ukončení procesu. Při stisknutí tlačítka Storno se hodnota kalibrace neuloží.

Jsou-li řádky plodiny nesprávně definované, těžce zaplevelené nebo jsou-li přítomny velké skoky v řádcích, kalibrace systému nebude správná nebo může být neúspěšná. Uveďte stroj do správné polohy, abyste zabránili těmto podmínkám, před zahájením kalibrace, aby byly výsledky co nejlepší.

Obrázek zobrazený během kalibrace má nízké rozlišení. Displej nedokáže podporovat obrázky s vysokým rozlišením ze snímače obrazu. Jedná se o běžnou činnost systému.

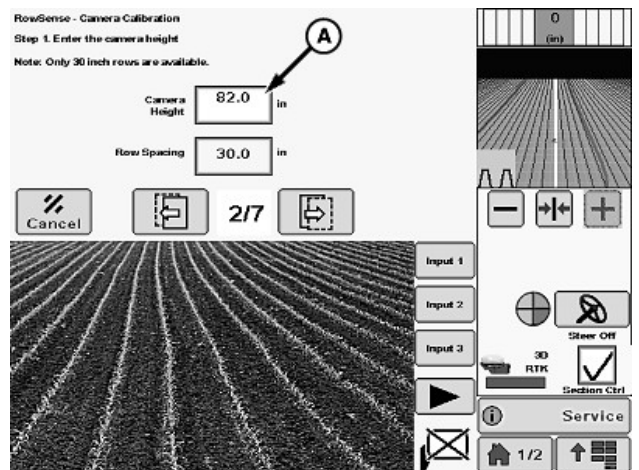
2. Zarovnejte stroj koly do středu řádků plodiny. Stiskněte tlačítko Další (B).



N137020—UN—20APR18

A—Vzdálenost výšky kamery B—Okno kamery

3. Měřte vzdálenost (A) od spodní strany okna kamery (B) k zemi.

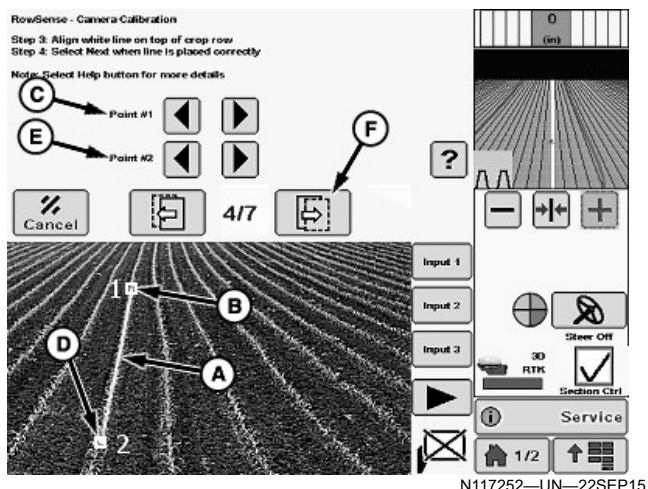


A—Pole zadání výšky kamery

4. Vyberte pole zadávání informací výšky kamery (A) a zadejte předtím změřenou výšku kamery.

N137021—UN—20APR18

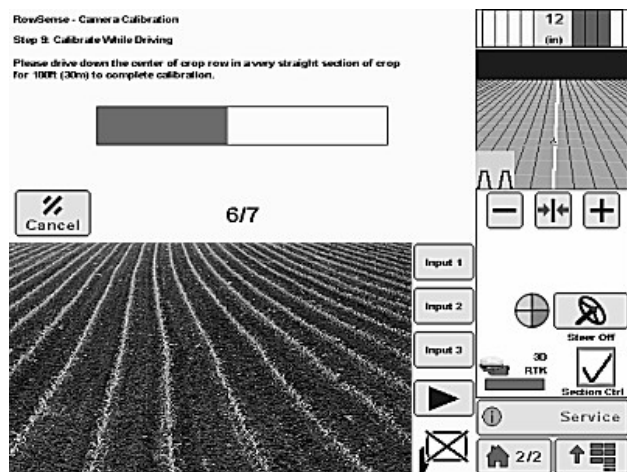
5. Stiskněte tlačítko Další.
6. Vyčkejte, dokud systém neprovede proces kalibrace.



- A—Bílá čára
B—Bod 1
C—Tlačítko nastavení bodu 1
D—Bod 2
E—Tlačítko nastavení bodu 2
F—Tlačítko Další

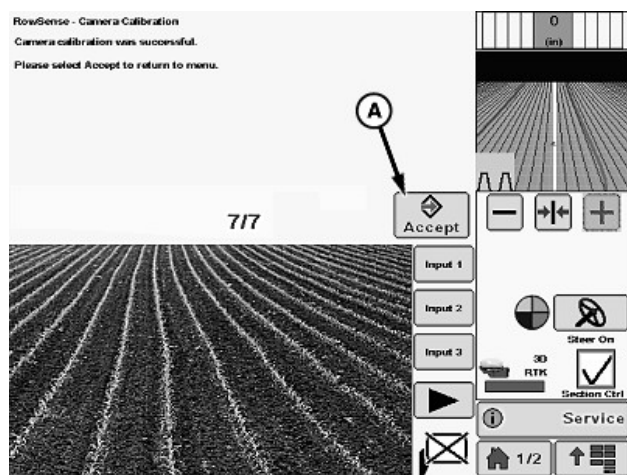
7. Zkontrolujte podle bílé čáry (A) přesné umístění řádku.
8. Není-li bílá čára vystředěná na řádku plodiny, proveďte následující:
 - a. Nastavte bod 1 (B) na střed řádku použitím tlačítek nastavení bodu 1 (C).
 - b. Nastavte bod 2 (D) na střed řádku použitím tlačítek nastavení bodu 2 (E).
9. Stiskněte tlačítko Další (F), je-li bílá čára vystředěná na řádku plodiny.
10. Vyčkejte na dokončení procesu kalibrace.

POZNÁMKA: Stroj se musí během procesu pohybovat vpřed (ne vzad), aby se zabránilo chybě kalibrace.



N119912—UN—22SEP15

11. Projed'te středem řádku plodiny ve velmi rovné části plodin vzdálenost 30 m (100 ft) pro dokončení kalibrace.



N117253—UN—22SEP15

- A—Tlačítko Přijmout

12. Stiskněte tlačítko Přijmout (A) pro potvrzení a uložení kalibračních dat.

POZNÁMKA: Pokud se kalibrace nezdaří, stiskněte tlačítko Přijmout pro návrat do hlavní nabídky. Ověřte, zda je stroj správně zarovnaný s řádky, zda jsou kola ve středu řádků plodiny a zda jsou řádky správně definované a bez skoků. Opakujte postup kalibrace.

Více informací o příčinách selhání kalibrace naleznete v průvodci Zjišťování a odstraňování závad.

Nastavení AutoTrac™ RowSense™

Přehled

POZOR: Nepoužívejte systém AutoTrac™ RowSense™ na silnici. Dříve než vjedete na silnici, vždy vypněte (deaktivujte) systém AutoTrac™ RowSense™. Nezkoušejte zapnout (aktivovat) systém AutoTrac™ RowSense™ během jízdy po silnici.

Pokud je systém aktivní, buďte ostražití a věnujte pozornost okolnímu prostředí. Převezměte řízení, pokud je nezbytné předejít nebezpečí na poli, vyhnout se osobám, zařízení nebo jiným překážkám. Přerušte práci, pokud špatná viditelnost omezuje bezpečný provoz a řízení stroje.

DŮLEŽITÉ: Systém AutoTrac™ RowSense™ je určen k tomu, aby pomáhal obsluze efektivněji provádět práci na poli. Obsluha vždy odpovídá za dráhu stroje a musí při práci stále věnovat pozornost okolí. Zastavte stroj, pokud snížená viditelnost zhoršuje schopnost bezpečně rozeznávat osoby a překážky ve směru jízdy stroje.

Vždy obsluhujte stroj ze sedadla řidiče. Vždy používejte bezpečnostní pás.

POZNÁMKA: Maximální šířka pneumatiky pro řádkovou sklizeň je 380 mm (14.9 in) při provozu v řádcích 762 mm (30 in).

Má-li stroj AutoTrac™ RowSense™, zraní plodiny a struktura rostlin je citlivá na poškození. Odstraňte lopatky RowSense™ pro zabránění poškození plodin.

Systém AutoTrac™ RowSense™ je tvořen následujícími součástmi:

- Integrovaný systém AutoTrac™ namontovaný na stroji a aktivovaný, s upgradovaným softwarem AutoTrac™ RowSense™ naprogramovaným do řídicí jednotky systému řízení (SBBC nebo SSU)
- Aktivace AutoTrac™ RowSense™—GS3



N120062—UN—02OCT15
Snímač AutoTrac™ RowSense™

- Snímače RowSense™ namontované na stroji (kontaktujte svého prodejce produktů John Deere)
- Přijímač StarFire™ s aktivací SF1, SF2 nebo RTK

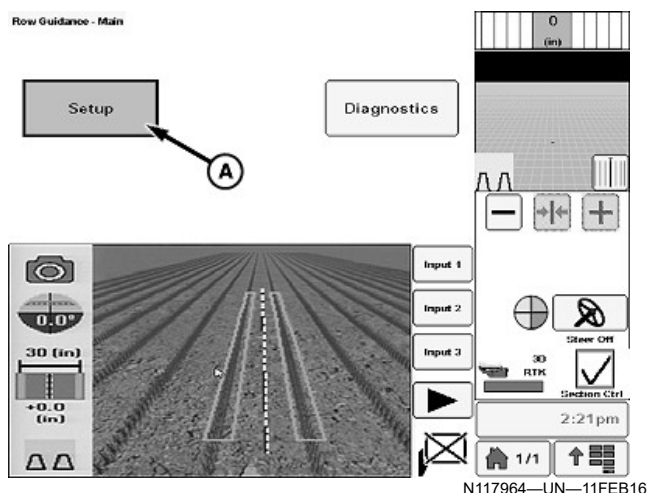
AutoTrac™ RowSense™ je vylepšení k integrovanému systému AutoTrac™ na displeji GreenStar™ 3 2630. Řádkové snímače namontované na předních sestavách zavěšení detekují plodiny, aby věděly, kde je řádek. Signály z řádkového snímače jsou integrovány se stávajícími signály AutoTrac™, což napomáhá udržet stroj na řádku. Pokud z řádkového snímače nepřichází žádný signál (např. při přejíždění vody), bude použito klasické GPS navádění.

Většina charakteristik AutoTrac™ zůstává beze změn. Řádkový snímač je prostě jiný vstup polohy pro řízení stroje. Všechny režimy sledování jsou nastaveny stejným způsobem, jako pro systémy AutoTrac™ na bázi GPS. Prostudujte návod k obsluze displeje GreenStar™ 3 2630 – Navádění.

BN55050,00001A6-16-20APR18

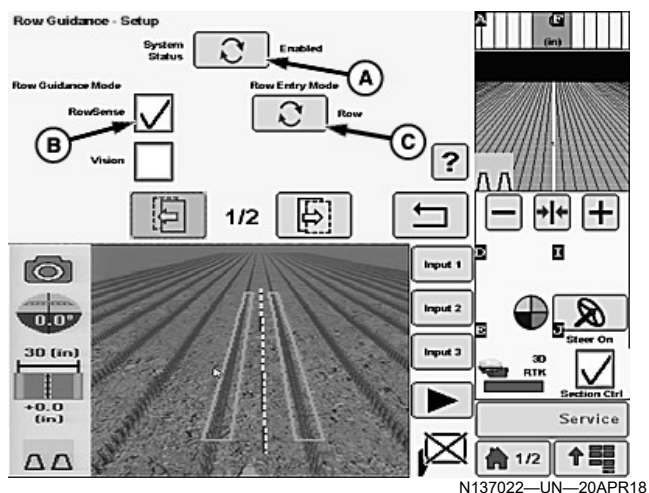
Nastavení AutoTrac™ RowSense™

Po nakonfigurování displeje nastavte AutoTrac™ RowSense™.



A—Tlačítko Nastavení

1. Stiskněte tlačítko nastavení (A).

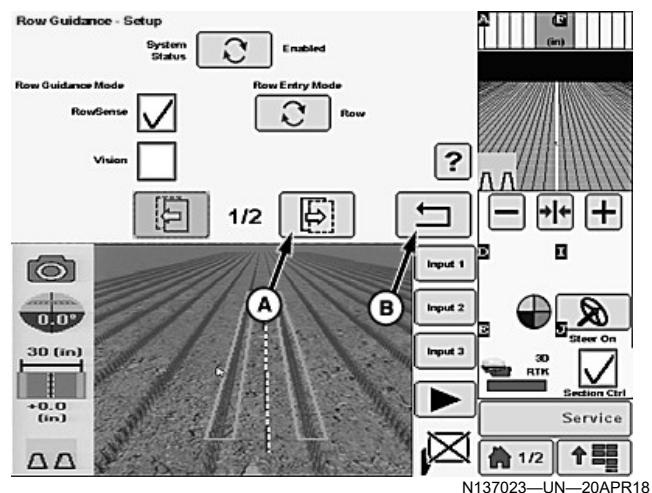


A—Tlačítko stavu systému
B—Zaškrťovací pole RowSense™
C—Tlačítko režimu zadávání řádku

2. Stiskněte tlačítko stavu systému (A) pro povolení/zakázání systému navádění RowSense™.
3. Vyberte zaškrťovací pole RowSense™ (B).
4. Stiskněte tlačítko režimu zadání řádku (C) pro výběr mezi následujícími:
 - **Ruční řízení:** Stiskne-li se tlačítko obnovení činnosti AutoTrac™, systém se automaticky přepne na navádění senzorem, kdykoliv je detekována plodina. Systém se přepne na navádění globálním pozičním systémem (GPS), pouze tehdy když není detekována plodina. Tento režim se používá, když se navádění GPS nepoužívá během setby nebo řádky nejsou rovné.
 - **Řízení GPS:** Stiskne-li se tlačítko obnovení činnosti AutoTrac™, systém zahájí navádění pouze v GPS. Stiskne-li se tlačítko obnovení činnosti AutoTrac™ podruhé, systém v případě možnosti využije navádění senzoru. Není-li detekována plodina nebo nelze navádění

senzorem dosáhnout, systém se automaticky přepne pouze na navádění GPS. Použijte tento režim vstupu **POUZE** tehdy, když byly řádky sety pomocí GPS.

POZNÁMKA: Celý stroj **MUSÍ BÝT** před zapojením systému AutoTrac™ RowSense™ zcela mimo souvrat'. Před zapojením systému **musí být** stroj správně zarovnan a pracovat v požadovaných řádkách plodin. Ke špatnému výkonu dojde, pokud nejsou tyto podmínky splněny.

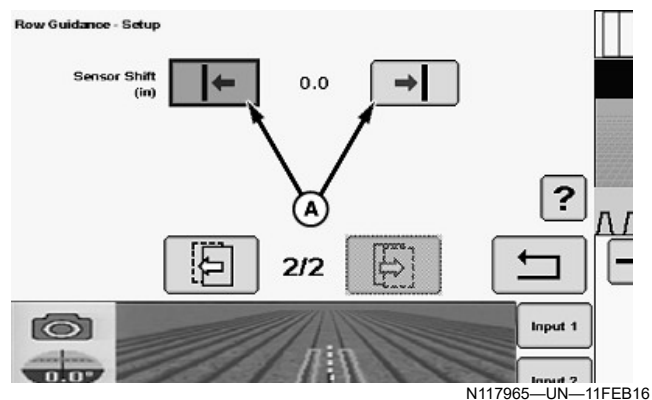


A—Tlačítko Další
B—Tlačítko Zpět

5. Stiskem tlačítka Další (A) přejděte na další stránku nastavení.
6. Stiskněte tlačítko Zpět (B) a vraťte se na předchozí stránku.

BN55050,00001A7-16-20APR18

Nastavení posunu RowSense™



A—Tlačítko Posun senzoru

Posun senzoru umožňuje obsluhu pomocí tlačítek posunu senzoru (A) nastavit sledování stopy vozidla doleva nebo doprava.

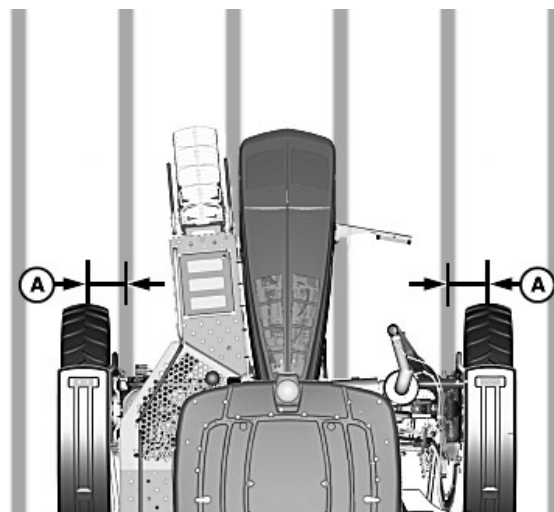
Na stránkách navádění resetuje prostřední tlačítko posunu sledování stopy vozidla na základě aktuální polohy v řádku.

POZNÁMKA: Více informací najdete v návodech k obsluze displeje GreenStar™ 3 2630 - Navádění a displeje GreenStar™ 3 2630 - Základní aplikace.

BN55050,00001A8-16-15MAY18

Nastavení hmatače rozteče plodin AutoTrac™ RowSense™

Stroj	Rozteč řádků	Rozchod pneumatik Vystředění	Rozchod pneumatik 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*	Více než 558 (22) Méně než 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, R4044, R4045, R4060*	965 (38)	3861 (152)	3658 (144)
R4030, R4038, R4044, R4045, R4060*	1016 (40)	4064 (160)	3810 (150)
R4023 široký*	508 (20)	2286 (90)	2286 (90)
R4023 široký*	558 (22)	2286 (90)	2286 (90)
R4023 široký*	Více než 558 (22) Méně než 762 (30)	2286 (90)	2286 (90)
R4023 široký	762 (30)	2286 (90)	2286 (90)
R4023 široký*	914 (36)	2743 (108)	2591 (102)
R4023 široký*	965 (38)	2896 (114)	2692 (106)
R4023 široký*	1016 (40)	3048 (120)	2794 (110)

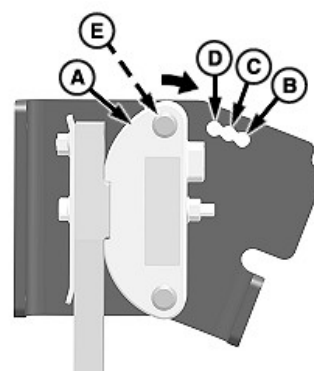


N119914—UN—23SEP15

Příklad: Rozteč řádků 1016 mm (40 in)

A—Vzdálenost 381 mm (15 in)

Nastavte rozchod pneumatik pro provoz se středovou osou pneumatiky 381 mm (15 in) od středové osy řádku plodin.



N151461—UN—10JUN20

Seřízení snímačů RowSense™

A—Sestava snímače

B—Poloha 508 mm (20 in)

C—Poloha 558 mm (22 in)

D—Poloha, nad 558 mm (22 in) a pod 762 mm (30 in)

E—Poloha 762 mm (30 in)

Pro rozteč řádků plodiny menší než 762 mm (30 in) nastavte sestavu snímače (A) do vhodné polohy (B—D) na montážní konzole snímače.

Pro rozteč řádků plodiny 762 mm (30 in) nainstalujte sestavu snímače do polohy (E) na montážní konzole snímače.

Pro rozteč řádků větší než 762 mm (30 in) musí být objednána rozšiřovací sada BPF11507 tak, aby mohly být vyměněny montážní konzole snímače.

BN55050,0000490-16-19JUN20

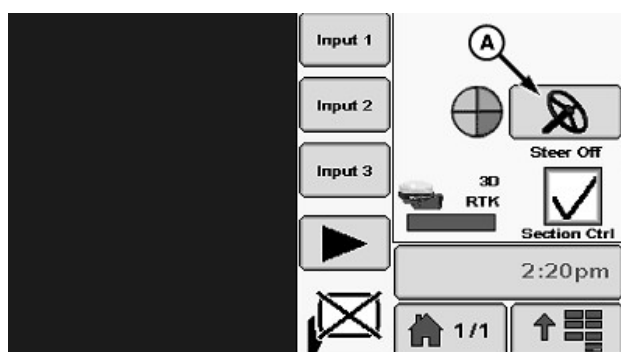
Provoz systému

Provoz AutoTrac™

POZOR: I při aktivním systému AutoTrac™ je obsluha odpovědná za řízení na konci dráhy a za předcházení srážkám.

Systém automaticky řídí stroj. Pro zabránění zranění se před kalibrací ujistěte, že v blízkosti nejsou žádní okolostojící.

Dříve než vjedete na silnici, vždy vypněte (deaktivujte) systém AutoTrac™. Nezkoušejte zapnout (aktivovat) systém AutoTrac™ během jízdy po silnici.

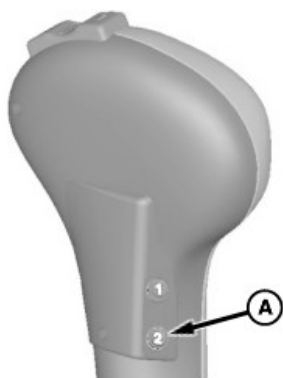


N137024—UN—20APR18

A—Vypínač řízení

1. Stiskněte tlačítko řízení zapnout-vypnout (A) pro přepnutí mezi povolit/zakázat systém AutoTrac™. Pro odblokování systému jsou nutné tyto podmínky:

- Byla detekována řídicí jednotka AutoTrac™
- Sledování bylo nastaveno.
- Sledování je zapnuté.
- Řídicí jednotka je v běžném provozním režimu



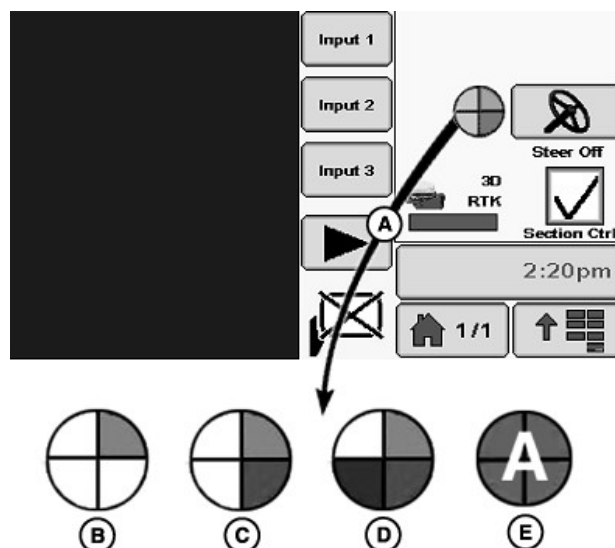
N137026—UN—20APR18

A—Tlačítko Obnovení činnosti AutoTrac™

2. Stiskem tlačítka obnovení (A) na multifunkční páce se aktivuje systém AutoTrac™. Pro zapnutí systému musí být splněny následující podmínky:

- Kurz stroje v toleranci 80° od požadované stopy, pokud je rychlost nižší než 17,7 km/h (11 mph).

- Kurz stroje v toleranci 45° od požadované stopy, pokud je rychlost vyšší než 17,7 km/h (11 mph).
- Chyba polohy vůči stopě je v rámci 40% rozestupu stop.
- Rameno rozložené při provozu nad 24 km/h (15 mph).
- Řidič usazený na sedadle.

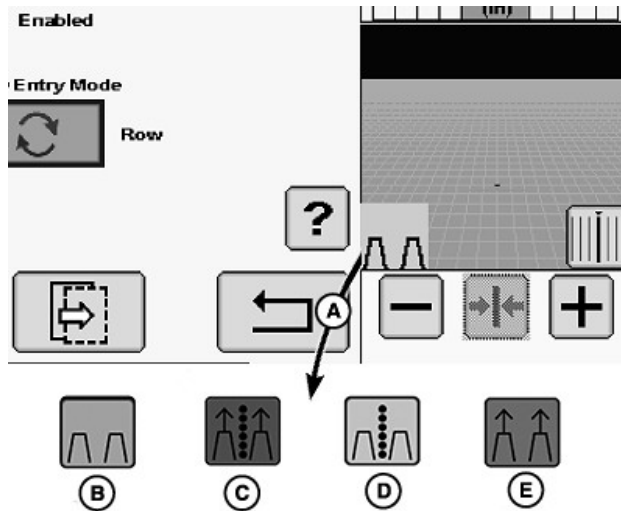


N137025—UN—20APR18

- A—Stavový indikátor AutoTrac™
- B—Nainstalovaný indikátor AutoTrac™
- C—Nakonfigurovaný indikátor AutoTrac™
- D—Povolený indikátor AutoTrac™
- E—Aktivovaný indikátor AutoTrac™

3. Zkontrolujte stavový indikátor AutoTrac™ (A). Stavový indikátor ukazuje fázi, ve které se systém AutoTrac nachází:

- Fáze 1 – **Instalováno (B)** – byla provedena instalace řídicí jednotky AutoTrac™ a veškerého dalšího hardwaru nezbytného pro používání.
- Fáze 2 – **Konfigurováno (C)** – Byla určena platná aktivace AutoTrac™ a režimu sledování a byla stanovena platná Stopa 0. Byla zvolena správná úroveň signálu GPS pro aktivaci AutoTrac™. Jsou splněny podmínky vozidla.
- Fáze 3 – **Povoleno (D)** – tlačítko automatického zapnutí-vypnutí a zobrazuje se informace "Řízení Zap".
- Fáze 4 – **Aktivováno (E)** – byl stisknut spínač obnovení na multifunkční páce a systém AutoTrac řídí stroj.



N116846—UN—22SEP15

- A—Symbol stavu navádění
 B—Symbol systém nainstalovaný
 C—Symbol systém aktivní
 D—Symbol signál GPS ztracen
 E—Symbol Signál řádkového snímače ztracen

Během činnosti RowSense™ se zobrazí symbol (A) indikující, že řádkový snímač je k dispozici. Každý symbol indikuje, co se v daném okamžiku stane na stroji.

Symbol stavu navádění změní barvu z bílé na barevnou (zelenou), když řádkový snímač řídí stroj:

- **Systém nainstalován (B)** (šedé pozadí).
- **Systém aktivní (C)**, provoz s řádkovým snímačem a systémem GPS (zelené pozadí).
- **Signál GPS ztracen (D)**, provoz pouze s údaji z řádkového snímače (žluté pozadí).
- **Signál řádkového snímače ztracen (E)**, provoz pouze se systémem GPS (oranžové pozadí).

POZNÁMKA: Přesnost navádění se zmenší, když se během provozu zobrazí stavový symbol D nebo E.

Řádkový snímač vede stroj, když dokáže snímat polohu řádku. Obsluha zjistí, že řádkový snímač vede stroj, když symbol AutoTrac™ změní barvu na zelenou a indikuje pohyb.

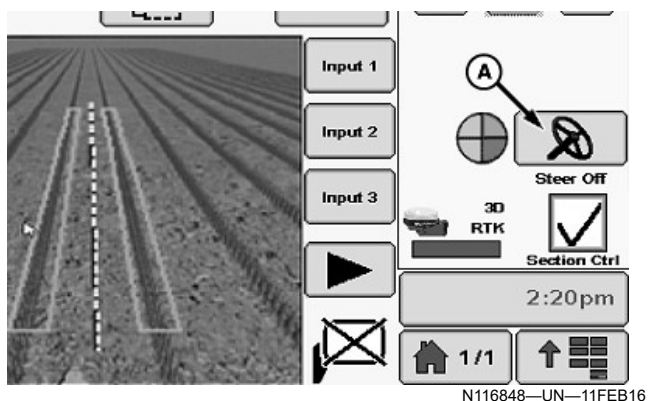
Jakmile byla nastavena výchozí trasa (řádek AB) a bylo stisknuto tlačítko automatické zapnutí/vypnutí systému AutoTrac™, může být stisknuto tlačítko obnovení když je stroj v polovině rozestupu stop a v přijatelném úhlu vůči řádkům. Řádkový snímač vede stroj, když zaznamená řádek.

Práce na poli

Následně je popsán základní provozní postup při provozu na poli.

1. Zarovnejte stroj souběžně se správně definovanými řádky plodin.
2. Proveďte kontrolu kalibrace.
 - Je-li kalibrace úspěšná, pokračujte v postupu.
 - Není-li kalibrace úspěšná, ověřte, zda jsou řádky správně definované, a proveďte postup kalibrace.
3. Začněte s aplikací postřiku.
4. Vytvořte přesnou linii navádění použitím AutoTrac™ (viz Režim přímé stopy v části Konfigurace displeje a AutoTrac™). Tato linie se využívá v případě ztráty signálu senzoru.
5. Dokončete otáčení na souvratích, **NEAKTIVUJTE** AutoTrac™ Vision nebo AutoTrac™ RowSense™, dokud stroj neopustí souvratě.
6. Pokračujte v postřikování. Vyskytnou-li se následující podmínky, postupujte následovně:
 - Při zahájení nového průjezdu.
 - a. Aktivujte AutoTrac™ RowSense™, jakmile jsou obě přední kola zcela **souběžná** s řádkem plodiny a obě lopatky zabírají plodinu.
 - b. Aktivujte AutoTrac™ Vision, jakmile stroj a kamera ukazují **souběžně** s řádkem plodiny po opuštění souvratí.
 - Řádek nelze senzory detekovat.
 - a. Navádění pomocí GPS převezme kontrolu.
 - b. To může mít za následek poškození plodiny, nenásleduje-li linie navádění řádky.
 - c. Senzory obnoví řízení, když je znovu detekován řádek.
 - Výkon systému není uspokojivý.
 - a. Viz část Zjišťování a odstraňování závad pro řešení k příznakům.
 - b. Příčný vítr způsobuje, že řádky plodin nejsou jasně definované. Pokud jsou plodiny dostatečně vysoké k aktivaci vedení RowSense™.
 - c. Použijte tlačítka posunu k seřízení sledování stroje během každého průjezdu.

Deaktivace systému AutoTrac™



A—Vypínač řízení

Systém AutoTrac™ můžete přepnout do NEAKTIVNÍHO stavu následujícími způsoby:

- Stiskněte tlačítko řízení zap-vyp pro výběr mezi zap-vyp.
- Otočte volant o více než 30°.
- Aktivujte přepravní blokování.
- Snižte jezdovou rychlost na méně než 0.5 km/h (0.3 mph) na delší dobu než 30 sekund.
- Obsluha nesedí déle než sedm sekund.
- Číslo stopy se změní.

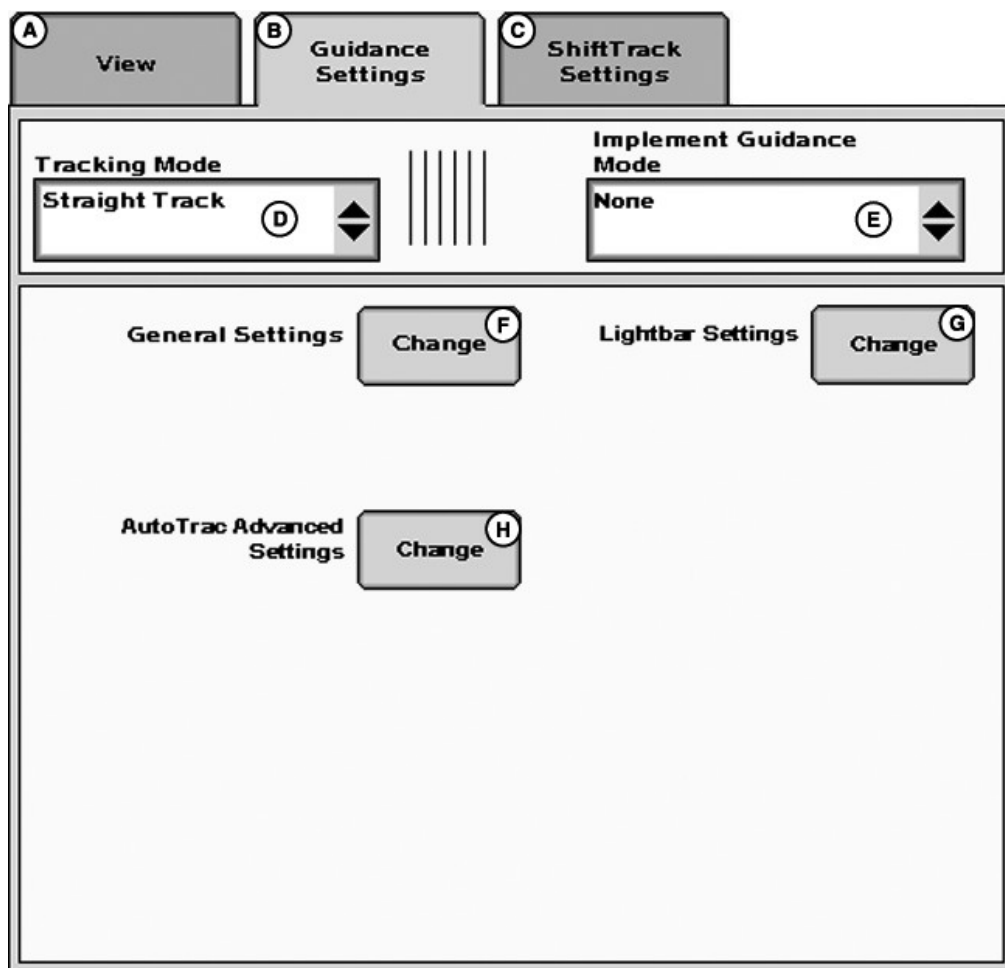
N116848—UN—11FEB16

BN55050,00001A9-16-15MAY18

⚠ POZOR: Dříve než vjedete na silnici, vždy vypněte (deaktivujte) systém AutoTrac™. Pro deaktivaci AutoTrac™ z karty ZOBRAZENÍ NAVÁDĚNÍ tiskněte tlačítko řízení zap/vyp (A), dokud se nezobrazí řízení vypnuto.

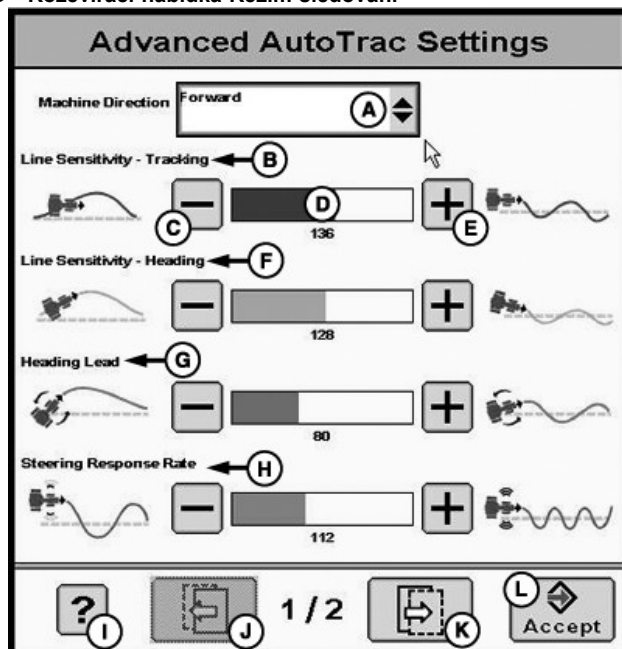
Pokročilé nastavení systému AutoTrac™

Pokročilé obrazovky systému AutoTrac™



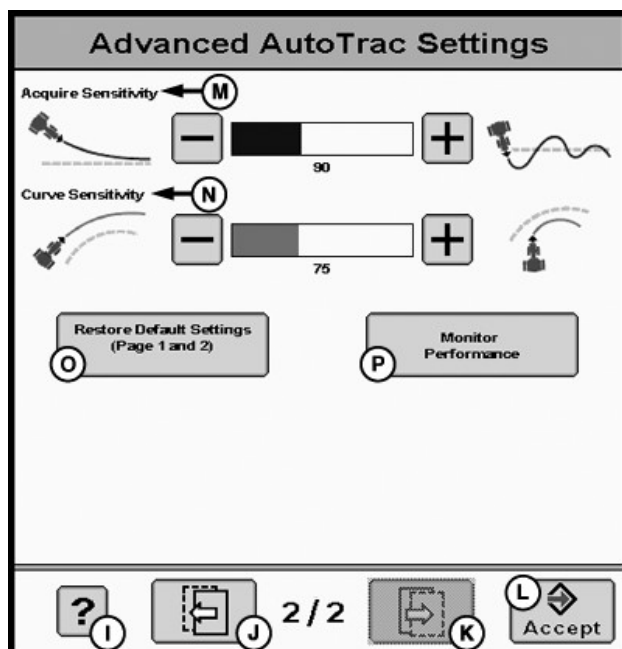
PC14326CC—16—28OCT13

- A—Náhled
B—Nastavení navádění
C—Nastavení posunu stopy
D—Rozevírací nabídka Režim sledování



PC14861CC—16—28OCT13

Pokročilé nastavení systému AutoTrac™ 1/2



PC14864CC—16—28OCT13

Pokročilé nastavení systému AutoTrac™ 2/2

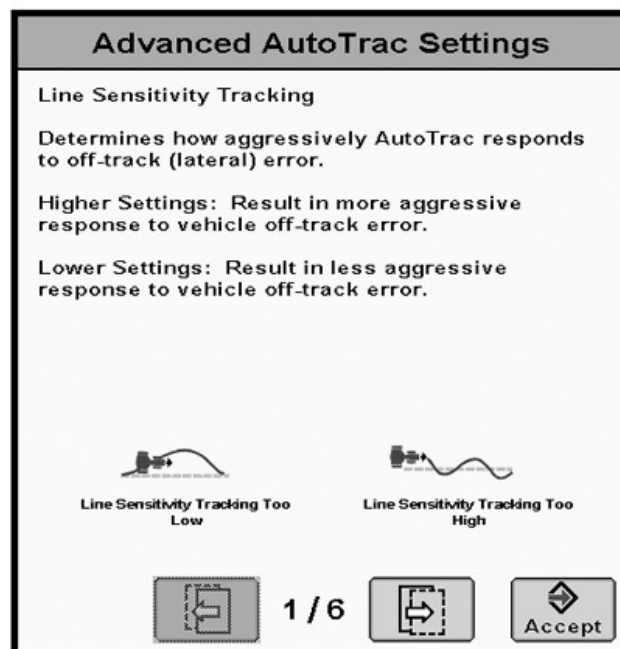
- A—Rozevírací nabídka Směr stroje
B—Citlivost linie podle stopy
C—Tlačítko Snížit
D—Sloupcový graf
E—Tlačítko Zvýšit
F—Citlivost linie podle kurzu
G—Vedení kurzu
H—Rychlost odezvy řízení
I—Tlačítko Nápopověď
J—Tlačítko Zpět

- E—Rozevírací nabídka Režim navádění nářadí
F—Obecné nastavení
G—Nastavení světelné lišty
H—Pokročilé nastavení systému AutoTrac™
K—Tlačítko Další
L—Tlačítko Přijmout
M—Citlivost najetí
N—Citlivost křivky
O—Obnovit výchozí nastavení
P—Monitorovat výkon

Pokročilé nastavení systému AutoTrac™

Vyberte směr stroje z rozevírací nabídky Směr stroje.

Tlačítko Přijmout (L) provede uložení a aplikování aktuálních nastavení a návrat na předchozí stránku. Tlačítkem Obnovit výchozí nastavení (O) se všechna nastavení vrátí na výchozí hodnoty od výrobce. Viz výchozí nastavení pro každé nastavení. Tlačítko "?" (I) zobrazí text nápovědy pro každé konkrétní nastavení.



PC14185CC—16—28OCT13

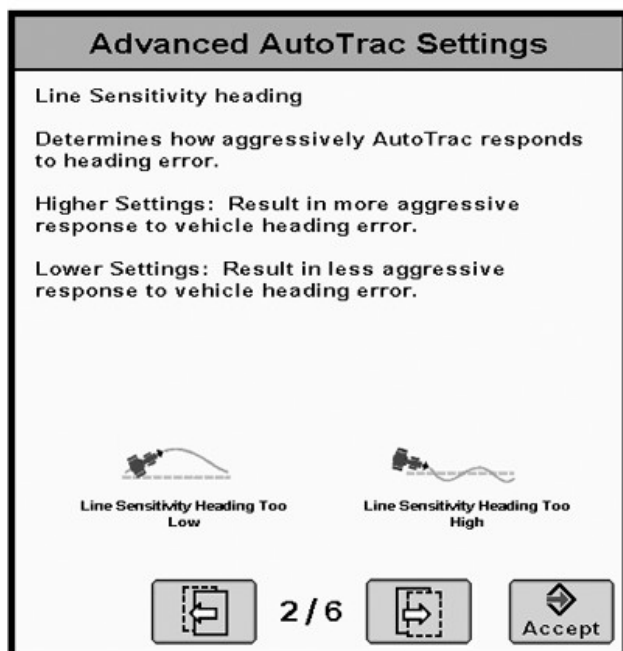
Sledování citlivosti linie 1/6

Sledování citlivosti linie

Určuje, jak agresivně AutoTrac™ reaguje na chybu (podélného) vyjetí mimo stopu.

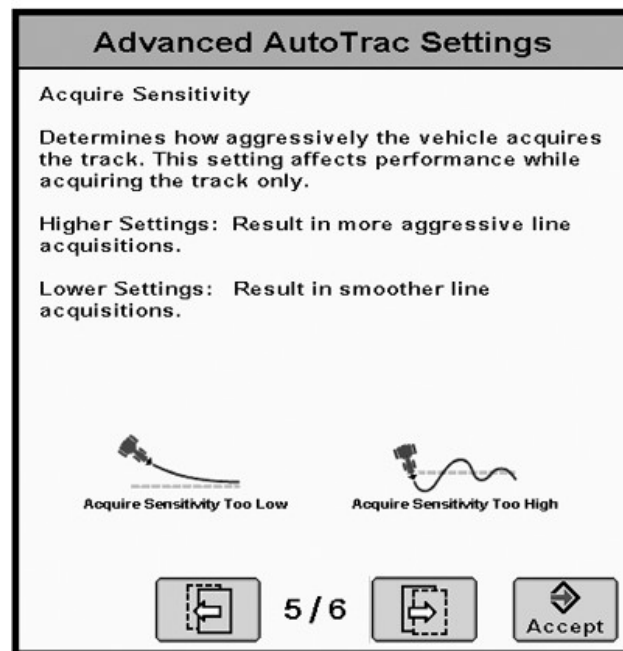
Vyšší nastavení: výsledkem je agresivnější reakce na chybu vyjetí vozidla ze stopy.

Nižší nastavení: Výsledkem je méně agresivní reakce na chybu vyjetí vozidla ze stopy.



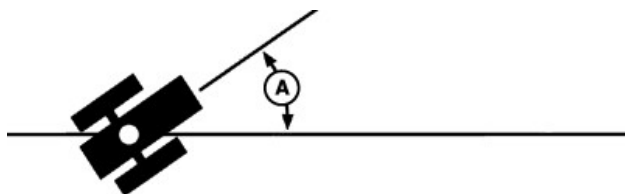
PC14186CC—16—28OCT13

Kurz citlivosti linie 2/6



PC14189CC—16—28OCT13

Citlivost najetí 5/6



PC8994—UN—07MAR06



PC8993—UN—09MAR06

A—Chyba směru jízdy
B—Chyba sledování

Kurz citlivosti linie

Určuje, jak agresivně AutoTrac™ reaguje na chyby kurzu.

Vyšší nastavení: výsledkem je agresivnější reakce na chybu kurzu vozidla.

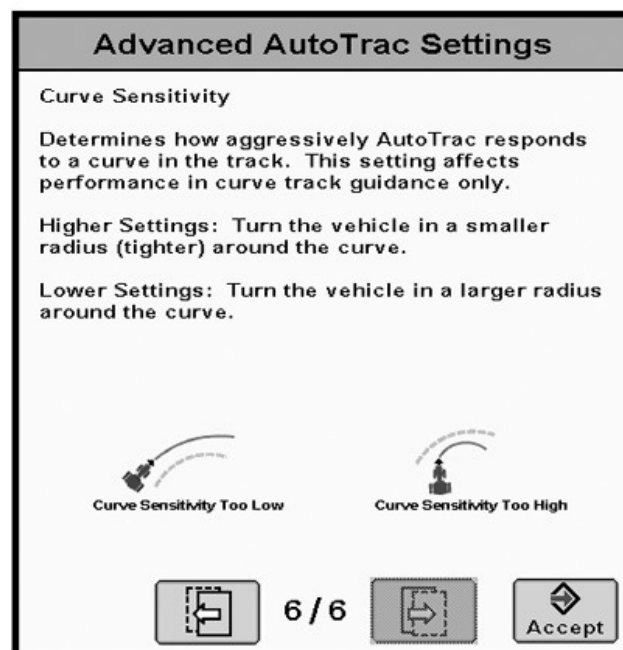
Nižší nastavení: výsledkem je méně agresivní reakce na chybu kurzu vozidla.

Určení citlivosti

Určuje, jak agresivně vozidlo najede do stopy. Toto nastavení ovlivňuje výkon pouze při najíždění do stopy.

Vysoké nastavení: výsledkem je agresivnější najíždění do stopy.

Nižší nastavení: způsobí hladší najetí do další stopy.



PC14190CC—16—28OCT13

Citlivost křivky 6/6

Citlivost křivky

Určuje, jak agresivně jednotka AutoTrac™ reaguje na

zakřivení ve stopě. Toto nastavení ovlivňuje výkon pouze při navádění v zakřivené stopě.

Nižší nastavení: vozidlo se otáčí ve větším poloměru kolem křivky.

Vyšší nastavení: vozidlo se otáčí v menším poloměru (prudčeji) kolem křivky.

Diagnostické údaje

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	No
	Differential Mode Selected	(H) None
	Tracking Mode Selected	Straight Track
	Pivot Pro License	(J) Yes
⊕	AB Line Defined	---
	Free of Steer Ctrl Trouble Codes	(L) Yes
	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	---
⊕	Within 40% Tracking Width	(R) ---

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

GREENSTAR 3 PRO >> softwarové tlačítko DIAGNOSTIKA >> AutoTrac

PC12746CC—16—28OCT13

- **(A) Zobrazení** – rozevírací pole.
- **(B) Vydaný kód posledního ukončení** – Indikuje, proč se systém AutoTrac™ deaktivoval nebo proč se neaktivuje.
- **(C) Čas posledního kódu ukončení** – Čas a datum, kdy se vyskytl kód posledního ukončení.
- **(D) Možnosti SSU (Křivka, Reverze, Citlivost řízení)** – Indikuje, zda je regulátor řízení schopen pracovat se Zakřivenou stopou, Reverzí, nebo zda Citlivost řízení lze vyladit na displeji. Zobrazí se hodnota Ano nebo Ne, která udává, zda je či není funkce k dispozici.
- **(E) Licence AutoTrac™** – Indikuje, zda má displej

platnou licenci AutoTrac™ a o kterou licenci jde (SF1 nebo SF2).

- **(F) Platný GPS** – Indikuje, zda je přijímán platný signál GPS.
- **(G) Rozdílová korekce** Indikuje, zda se přijímá rozdílová korekce.
- **(H) Zvolen rozdílový režim** – Indikuje, že v přijímači StarFire™ je zvolen režim rozdílové korekce (SF1, SF2, RTK).
- **(I) Zvolen režim sledování** – Zobrazuje zvolený režim sledování.
- **(J) Licence Pivot Pro** – Indikuje, zda má displej platnou licenci Pivot Pro.

- **(K) Definovaná linie AB** – Indikuje, zda je definována platná linie AB (stopa 0) a zvolena pro aktuální režim sledování.
- **(L) Bez chybových kódů SSU** – Indikuje, zda má jednotka SSU nějaké platné chybové kódy, které by znemožňovaly aktivaci systému AutoTrac™.
- **(M) Platná konfigurace navádění náradí** – Jestliže se používá navádění náradí, pak tato možnost indikuje, zda byla splněna určitá nastavení a omezení.
- **(N) Tlačítko Řízení zap/vyp** – indikuje, zda tlačítko zapnutí/vypnutí řízení je v zapnutém nebo vypnutém stavu.
- **(O) Zvolen převod vozidla** – Zobrazuje aktuálně zvolený převod vozidla.
- **(P) Rychlost v rámci rozsahu** – Indikuje, zda vozidlo jede v rámci rychlostních limitů platformy, na jejímž základě systém AutoTrac pracuje.
- **(Q) V rámci 80 stupňů linie** – Indikuje, zda kurz vozidla spadá do rozsahu 80 stupňů stopy, do které se vozidlo snaží najet.
- **(R) V rámci 40% šířky sledování** – Indikuje, zda chyba vybočení vozidla ze stopy spadá do rozsahu 40% rozestupu stopy.

BN55050,00001AA-16-20APR18

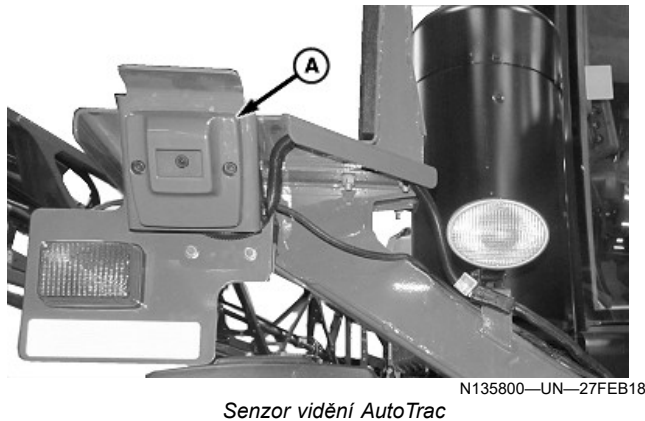
Servis a údržba

Čištění senzoru AutoTrac™ Vision

⚠ POZOR: Aby nedošlo k vážnému zranění nebo smrti, před čištěním senzoru vidění ZASTAVTE motor, zajistěte parkovací brzdu a vytáhněte klíč.

DŮLEŽITÉ: Nepoužívejte tlakovou vodu na senzor vidění. Používejte vodu s normálním tlakem nižším než 345 kPa (3,4 bar) (50 psi).

Nepoužívejte abrazivní, naolejovanou nebo znečištěnou tkaninu na čištění senzoru vidění.



A—Senzor AutoTrac™ Vision

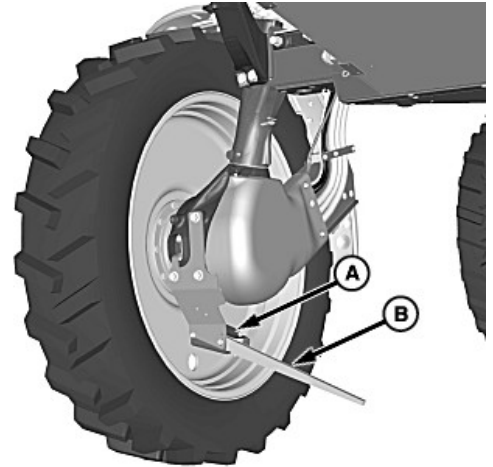
Čistěte senzor vidění AutoTrac™ (A) od špíny a jiných nečistot pouze vodou a čistou měkkou tkaninou podle potřeby.

Ověřte, že je připevňovací materiál pevně utažený a nechybí.

BN55050,00001AB-16-20APR18

Čištění snímače AutoTrac™ RowSense™

⚠ POZOR: Aby nedošlo k vážnému zranění nebo smrti, před čištěním snímače řádku ZASTAVTE motor, zajistěte parkovací brzdu a vytáhněte klíč.



Snímač AutoTrac

A—Snímač řádku AutoTrac™

B—Lopatka snímače řádku AutoTrac™

Každý den by mělo být kontrolováno, zda není nutné vyčistit snímač řádku (A).

Pokud se na snímači nahromadí materiál, může to bránit volnému pohybu a ovlivnit výkon. Pro vyčištění snímače řádku z něj odstraňte snímač a prostor okolo na obou stranách stroje.

Zkontrolujte, že se lopatky snímače (B) volně a bez překážek pohybují.

Ověřte, že je připevňovací materiál pevně utažený a nechybí.

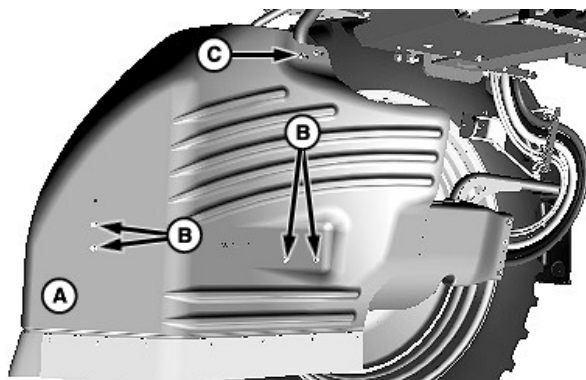
BN55050,00001AC-16-20APR18

Odstranění senzorů RowSense™ a konzoly —R4030, R4038, R4044, R4045 a R4060

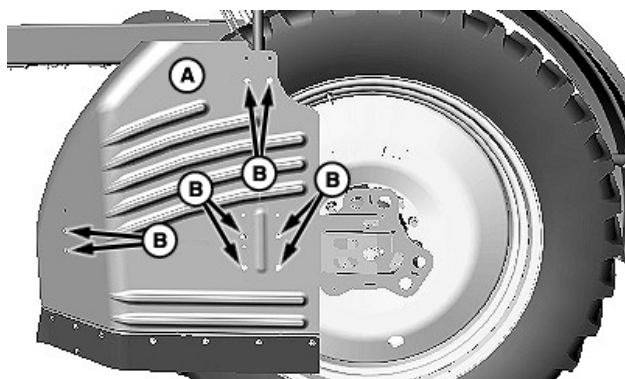
POZNÁMKA: Zobrazen R4038. R4030, R4044, R4045 a R4060 jsou podobné.

Zobrazena je pravá strana. Levá strana je podobná.

Konzoly RowSense™ mohou zůstat nainstalované s pneumatikami do 420 mm (16.5 in) v šířce.



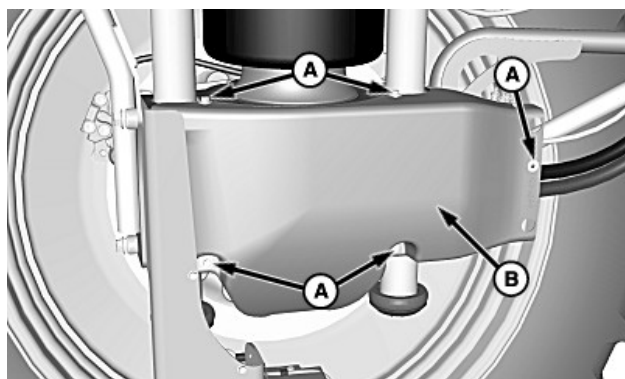
N116286—UN—26FEB15



N116285—UN—26FEB15

A—Obilný štít
B—Připevňovací šroub (12 ks)
C—Matice (2×)

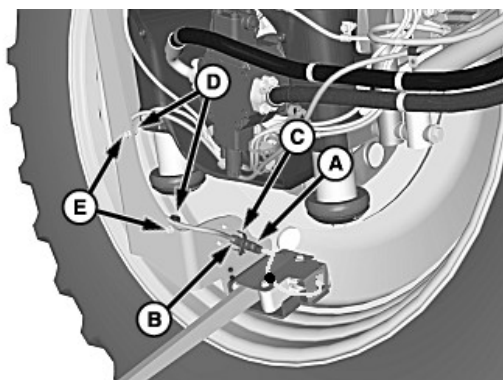
1. Nastavte stroj na nejširší rozchod kol.
2. **Stroje vybavené obilnými štíty:** Demontujte a uschovejte obilný štít (A), připevňovací šrouby (B) a matice (C).



N119991—UN—24SEP15

A—Připevňovací šrouby (5 ks)
B—Kryt motoru kola

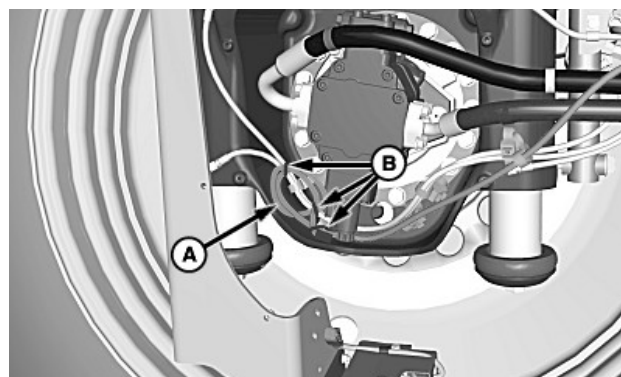
3. Demontujte připevňovací šrouby (A) a kryt motoru kola (B).



N120061—UN—17FEB16

A—Kabeláž snímače
B—Kabeláž RowSense™
C—Stahovací pásek
D—Kabelová spona (2 ks)
E—Připevňovací šroub (2 ks)

4. Odpojte kabeláž snímače (A) od kabeláže RowSense™ (B).
5. Demontujte připevňovací šrouby (E), P-svorky (D) a stahovací pásek (C).



N119992—UN—24SEP15

A—Kabeláž RowSense™
B—Vázací pásky (3 ks)

6. Smotejte kabeláž RowSense™ (A) a uložte ji podle vyobrazení s použitím stahovacích pásků (B).

POZNÁMKA: Mají-li se použít pneumatiky pro obilné řádky, pak odstraňte pouze sestavu senzoru RowSense™ a dolní konzolu. Hlavní konzola RowSense™ nebude kolidovat s kolem a pneumatikou.



N119993—UN—29SEP15

Zobrazen stroj s obilným štítem



N120060—UN—29SEP15

Zobrazen stroj pouze s blatníky

A—Rám obilného štítu
B—Sestava RowSense™
C—Přípevňovací šroub (3 ks)

7. Podepřete rám obilného štítu/blatníku (A) použitím vhodného zvedacího zařízení.
8. Podepřete sestavu RowSense™ (B) a demontujte přípevňovací šrouby (C).
9. Vyjměte sestavu RowSense™ ze stroje.

POZNÁMKA: Pouze R4030, R4038 a R4044 – Stroje vybavené blatníky a obilnými štíty používají přípevňovací šrouby M16 x 80. Stroje s blatníky používají pouze přípevňovací šrouby M16 x 70.

Pouze R4045 a R4060—Čtyři přípevňovací šrouby M16 x 70 se používají na všech konfiguracích stroje.

POZNÁMKA: Čtyři přípevňovací šrouby (C) použité na R4045 a R4060.

10. Nainstalujte znovu montáž blatníku použitím dříve uschovaného montážního materiálu.
11. Nainstalujte znovu rám obilného štítu (je-li ve

výbavě) použitím dříve odstraněného montážního materiálu.

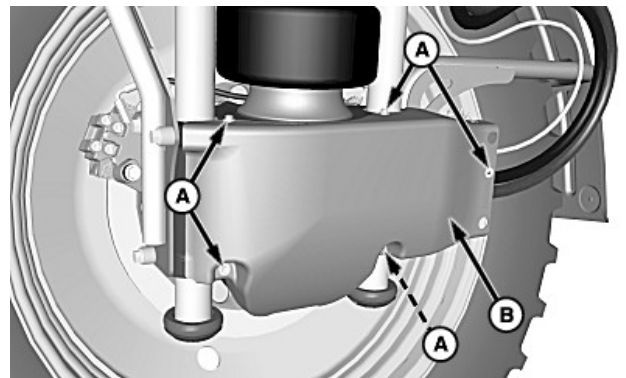
12. Namontujte kryt motoru kola prostřednictvím dříve odstraněného montážního materiálu.

BN55050,000048B-16-05JUN20

Instalace snímačů RowSense™ a konzoly —R4030, R4038, R4044, R4045 a R4060

POZNÁMKA: Zobrazen R4038. R4030, R4044, R4045 a R4060 jsou podobné.

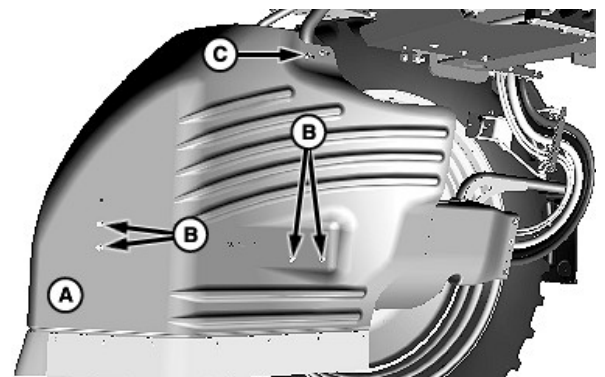
Zobrazena je pravá strana. Levá strana je podobná.



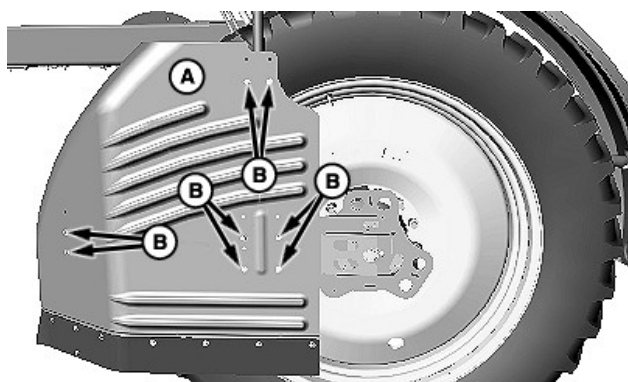
N120058—UN—29SEP15

A—Přípevňovací šrouby (5 ks)
B—Kryt motoru kola

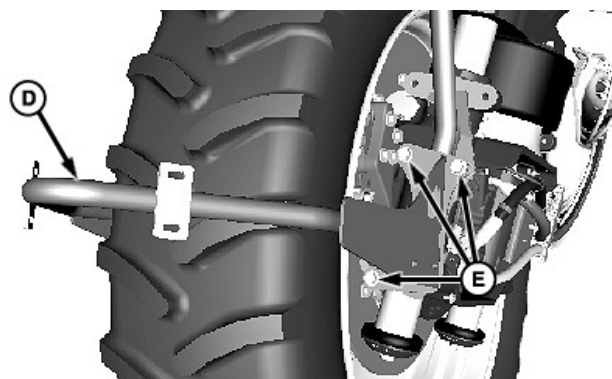
1. Nastavte stroj na nejširší rozchod kol.
2. Demontujte přípevňovací šrouby (A) a kryt motoru kola (B).



N116286—UN—26FEB15



N116285—UN—26FEB15



N116287—UN—26FEB15

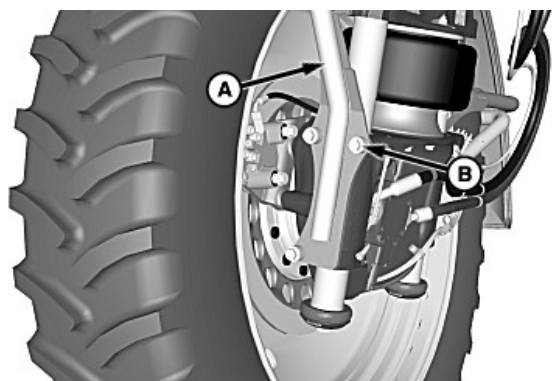
- A—Obilný štít
- B—Přípevňovací šroub (12 ks)
- C—Matice (2×)
- D—Rám obilného štítu
- E—Přípevňovací šroub (3 ks)

3. Pro stroje vybavené obilnými štíty:

- a. Demontujte a uschovejte obilný štít (A), přípevňovací šrouby (B) a matice (C).
- b. Podepřete rám obilného štítu (D) použitím vhodného zvedacího zařízení.

POZNÁMKA: Čtyři přípevňovací šrouby jsou použité na R4045 a R4060.

- c. Demontujte a uschovejte přípevňovací šrouby (E).



N120041—UN—29SEP15

- A—Rám blatníku
- B—Přípevňovací šrouby

4. Pro stroje vybavené pouze blatníky:

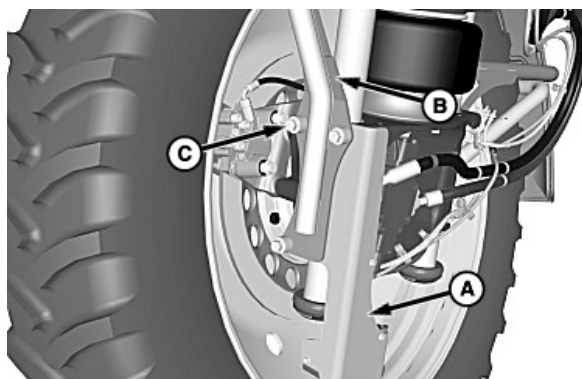
- a. Podepřete rám blatníku (A) vhodným zvedacím zařízením.

POZNÁMKA: Čtyři přípevňovací šrouby jsou použité na R4045 a R4060.

- b. Demontujte a uschovejte přípevňovací šrouby (B).

POZNÁMKA: Pouze R4030, R4038 a R4044 – Stroje vybavené blatníky a obilnými štíty používají přípevňovací šrouby M16 x 110. Stroje s blatníky používají pouze přípevňovací šrouby M16 x 80.

Pouze R4045 a R4060—Čtyři přípevňovací šrouby M16 x 80 se používají na všech konfiguracích stroje.



N120057—UN—29SEP15

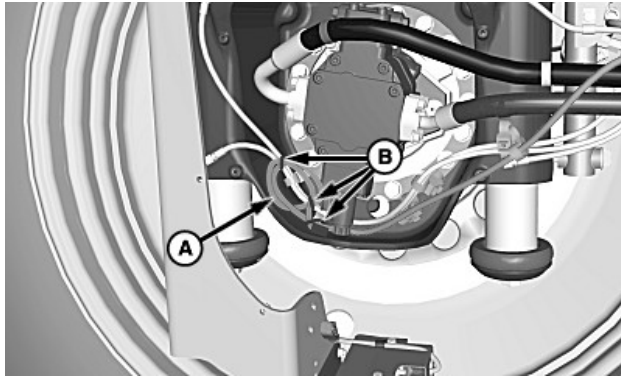
Zobrazen stroj pouze s blatníky

- A—Držák snímače
- B—Rám blatníku
- C—Přípevňovací šroub (3 ks)

5. Namontujte konzolu snímače (A) mezi opláštění motoru kola a rám blatníku (B) použitím přípevňovacích šroubů (C).

6. Upravte snímače RowSense™ na vhodnou rozteč řádků plodiny, pokud je zapotřebí.

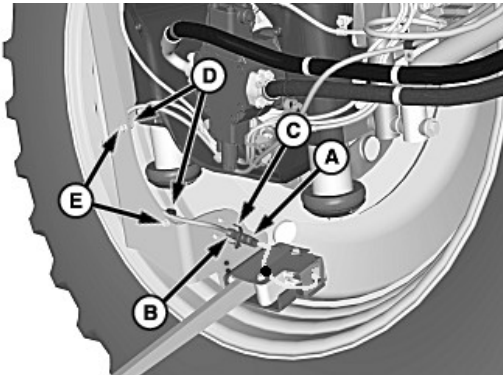
DŮLEŽITÉ: Naneste na všechny elektrické spoje dielektrickou směs.



N119992—UN—24SEP15

A—Kabeláž RowSense™
B—Vázací pásky (3 ks)

7. Odřízněte stahovací pásky (B) a rozviňte kabeláž RowSense™ (A).

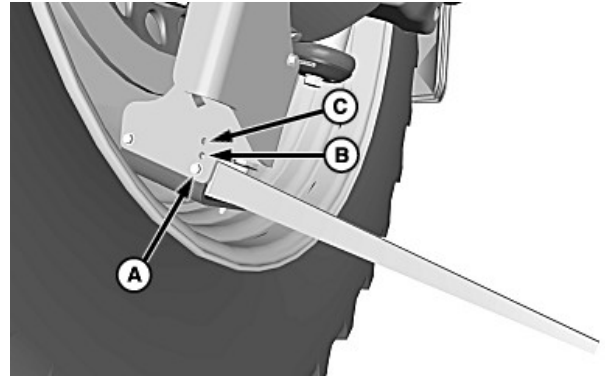


N120061—UN—17FEB16

A—Kabeláž snímače
B—Kabeláž RowSense™
C—Stahovací pásek
D—Kabelová spona (2 ks)
E—Přípevňovací šroub (2 ks)

8. Připojte kabeláž senzoru (A) ke kabeláži RowSense™ Connect sensor harness (A) to RowSense™ harness (B). (B).
9. Namontujte P-svorky (D), přípevňovací šrouby (E) a stahovací pásek (C).

POZNÁMKA: Snímač RowSense™ má tři polohy nastavení. Typicky se používá dolní poloha. Měnící se podmínky plodin a pole mohou vyžadovat zvednutí snímače do polohy (B) nebo (C).



N120064—UN—02OCT15

A—Poloha senzoru, dolní
B—Poloha senzoru, střední
C—Poloha senzoru, horní

10. Nastavte senzor RowSense™ do dolní polohy nastavení (A).

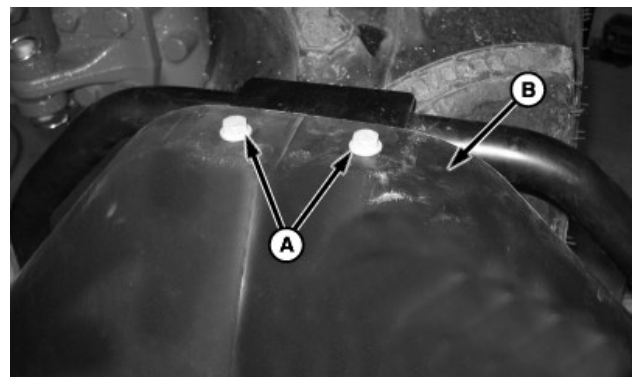
POZNÁMKA: Pro zarovnání otvorů šroubů může být potřeba ohnout kryt motoru kola.

11. Namontujte kryt motoru kola prostřednictvím dříve odstraněného montážního materiálu.
12. Postup opakujte pro zbývající snímač a konzolu.

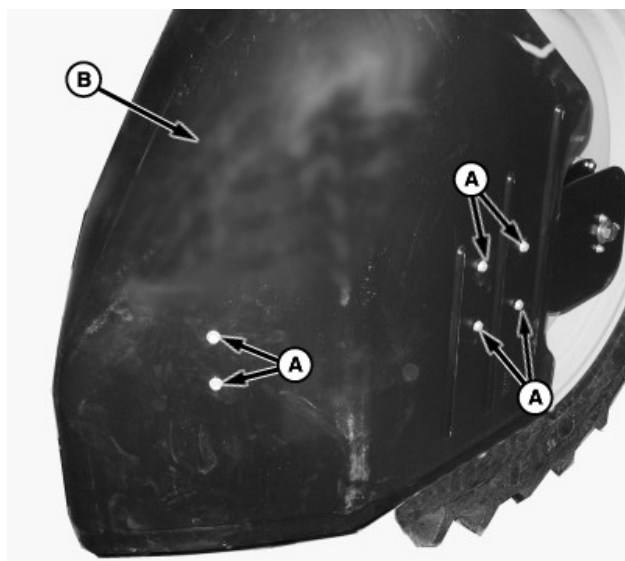
BN55050,000048C-16-08JUN20

Odstranění senzorů RowSense™ a konzoly —R4023 široký

POZNÁMKA: Konzoly RowSense™ mohou zůstat nainstalované s pneumatikami do 420 mm (16.5 in) v šířce.



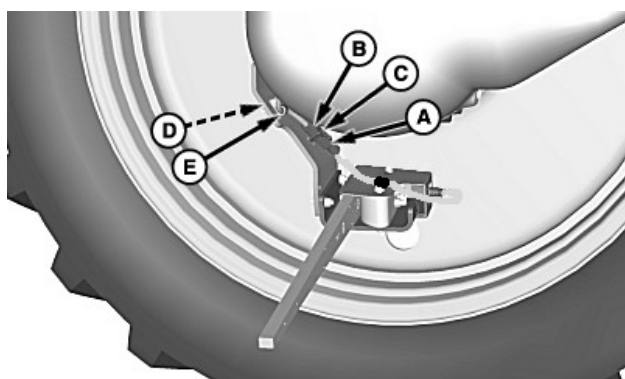
N82252—UN—04NOV08



A—Připevňovací šroub (14 ks)
B—Obilný štít

N82251—UN—03NOV08

1. **Stroje vybavené obilnými štíty:** Demontujte a uschovejte připevňovací šrouby (A), matice a obilný štít (B).

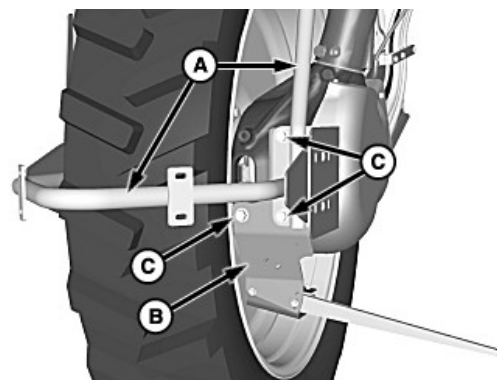


N119995—UN—17FEB16

A—Kabeláž snímače
B—Kabeláž RowSense™
C—Stahovací pásek
D—Připevňovací šroub
E—Kabelová spona

2. Odpojte kabeláž snímače (A) od kabeláže RowSense™ (B).
3. Demontujte připevňovací šroub (D), P-svorku (E) a stahovací pásek (C).

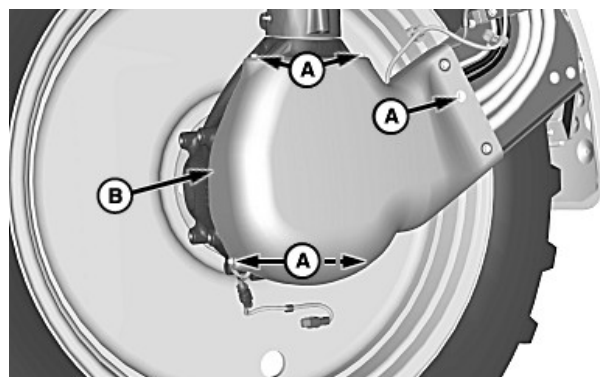
POZNÁMKA: Mají-li se použít pneumatiky pro obilné řádky, pak odstraňte pouze sestavu senzoru RowSense™ a dolní konzolu. Hlavní konzola RowSense™ nebude kolidovat s kolem a pneumatikou. Uložte kabeláž podle znázornění v tomto postupu.



N119997—UN—28SEP15

A—Rám obilného štítu
B—Sestava RowSense™
C—Připevňovací šroub (3 ks)

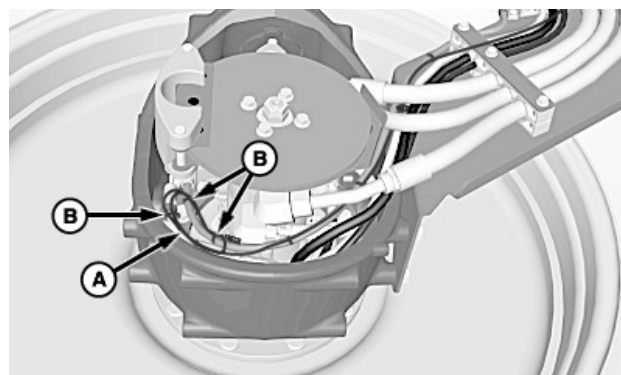
4. **Stroje vybavené obilnými štíty:** Podepřete rám obilného štítu (A) použitím vhodného zvedacího zařízení.
5. Podepřete sestavu RowSense™ (B) a demontujte připevňovací šrouby (C).
6. Vyjměte sestavu RowSense™ ze stroje.



N120059—UN—29SEP15

A—Připevňovací šroub (5 ks)
B—Kryt náhonu kola

7. Demontujte připevňovací šrouby (A) a kryt motoru kola (B).



N119994—UN—28SEP15

A—Kabeláž RowSense™
B—Stahovací pásek (3 ks)

8. Smotejte kabeláž RowSense™ (A) a uložte ji podle vyobrazení s použitím stahovacích pásků (B).

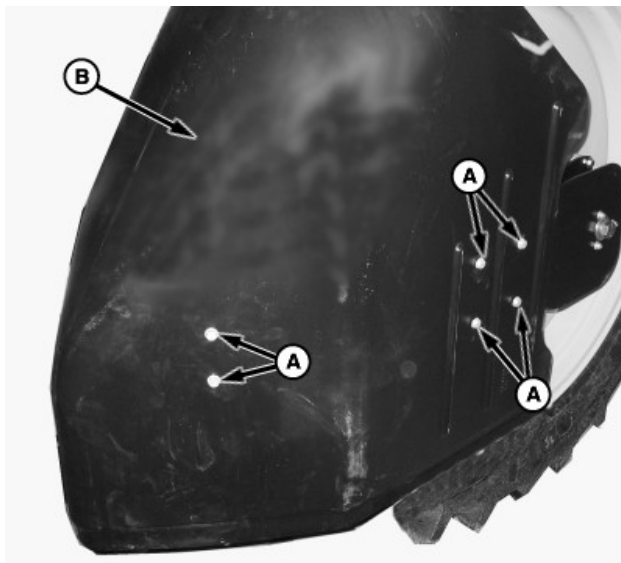
9. Nainstalujte znovu montáž blatníku a rám obilného štítu (je-li ve výbavě) použitím dříve odstraněného montážního materiálu.
10. Namontujte kryt motoru kola prostřednictvím dříve odstraněného montážního materiálu.

BN55050,0000245-16-15MAY18

Instalace senzorů RowSense™ a konzoly—R4023 široký



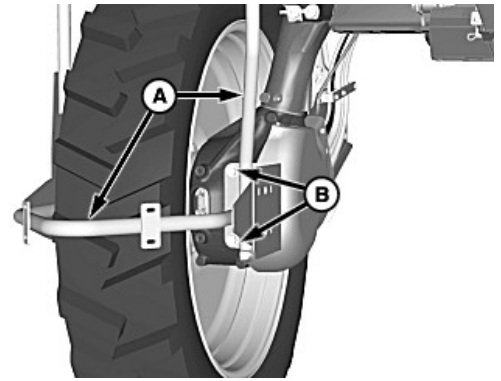
N82252—UN—04NOV08



N82251—UN—03NOV08

A—Připevňovací šroub (14 ks)
B—Obilný štít

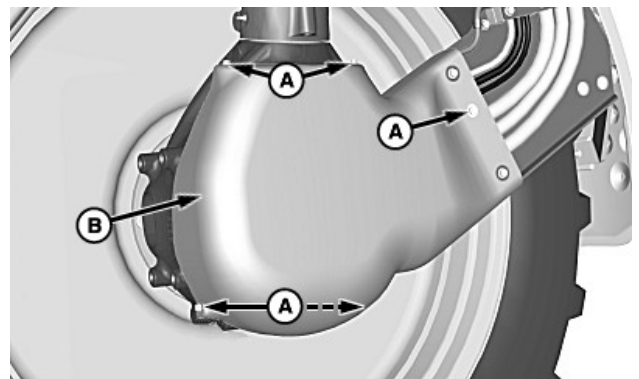
1. **Stroje vybavené obilnými štíty:** Demontujte a uschovejte připevňovací šrouby (A), matice a obilný štít (B).



N120040—UN—29SEP15

A—Rám obilného štítu
B—Připevňovací šroub (2 ks)

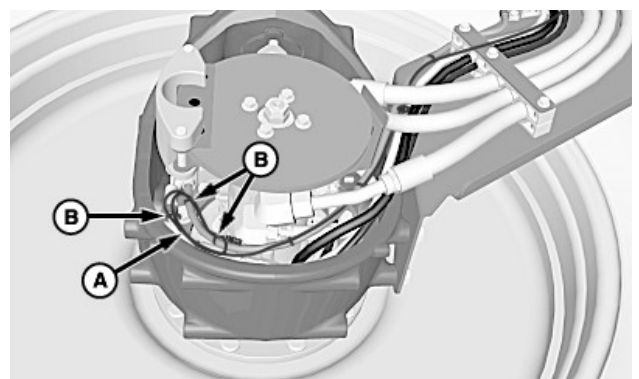
2. **Stroje vybavené obilnými štíty:** Podepřete rám obilného štítu (A) použitím vhodného zvedacího zařízení a odstraňte připevňovací šrouby (B).



N119996—UN—28SEP15

A—Připevňovací šroub (5 ks)
B—Kryt náhonu kola

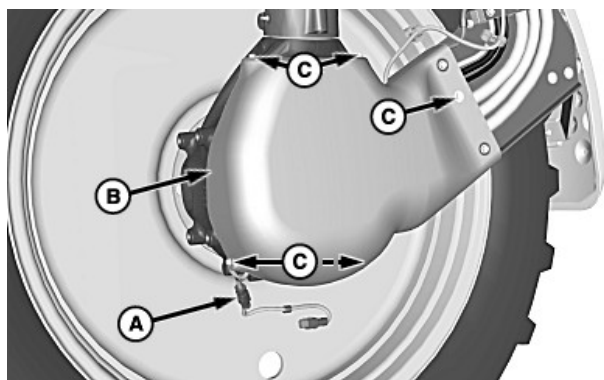
3. Demontujte připevňovací šrouby (A) a kryt motoru kola (B).



N119994—UN—28SEP15

A—Kabeláž RowSense™
B—Stahovací pásek (3 ks)

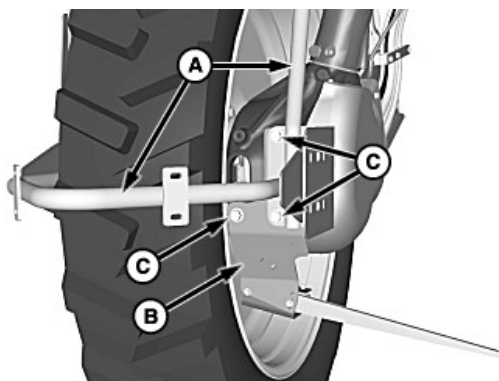
4. Odřízněte stahovací pásky (B) a rozviňte kabeláž RowSense™ (A).



N120039—UN—29SEP15

- A—Kabeláž RowSense™
B—Kryt náhonu kola
C—Přípevňovací šroub (5 ks)

5. S kabeláží RowSense™ (A) umístěnou podle vyobrazení nainstalujte kryt motoru kola (B) s použitím dříve odstraněných přípevňovacích šroubů (C).



N119997—UN—28SEP15

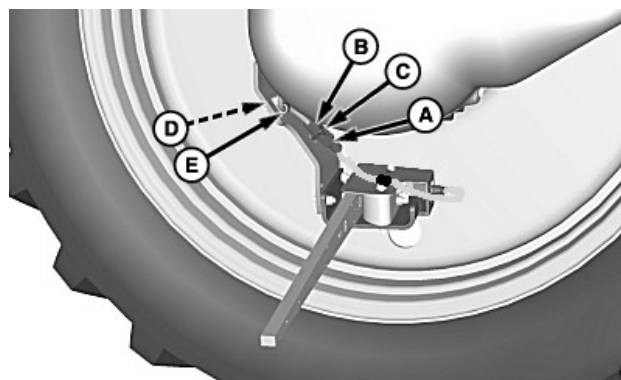
- A—Rám obilného štítu
B—Sestava RowSense™
C—Přípevňovací šroub (3 ks)

POZNÁMKA: Je-li stroj vybavený obilnými štíty, je sestava RowSense™ (B) nainstalovaná mezi rámem obilného štítu (A) a opláštěním motoru kola.

Pro všechny konfigurace stroje se používají přípevňovací šrouby M16 x 45.

6. **Stroje vybavené obilnými štíty:** Podepřete rám obilného štítu (A) použitím vhodného zvedacího zařízení.
7. Zarovnejte sestavu RowSense™ (B) s rámem štítu a namontujte přípevňovací šrouby (C).

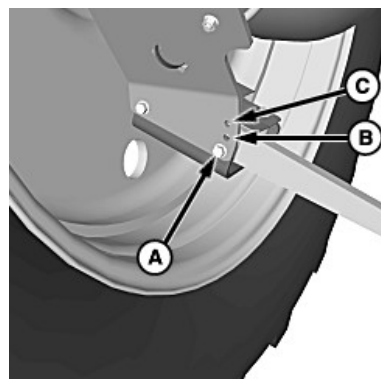
DŮLEŽITÉ: Naneste na všechny elektrické spoje dielektrickou směs.



N119995—UN—17FEB16

- A—Kabeláž snímače
B—Kabeláž RowSense™
C—Stahovací pásek
D—Přípevňovací šroub
E—Kabelová spona

8. Připojte kabeláž senzoru (A) ke kabeláži RowSense™ Connect sensor harness (A) to RowSense™ harness (B). (B).
9. Namontujte P-svorku (E), přípevňovací šroub (D) a stahovací pásek (C).



N120063—UN—02OCT15

- A—Poloha senzoru, dolní
B—Poloha senzoru, střední
C—Poloha senzoru, horní

10. Nastavte senzor RowSense™ do dolní polohy nastavení (A).
11. Nainstalujte znovu montáž blatníku a rám obilného štítu (je-li ve výbavě) použitím dříve odstraněného montážního materiálu.

BN55050,00001AF-16-15MAY18

Zjišťování a odstraňování závad

Senzor AutoTrac™ Vision

Příznak	Závada	Odstranění
RowSense™ se nepřepne ze zakázáno na povoleno.	Chybí aktivace AutoTrac™ nebo RowSense™.	Zakupte aktivaci na stránce cen ISG.
	Namontováno na chybný postřikovač.	Namontujte na schválený postřikovač. Obratě se ohledně podrobností na svého prodejce John Deere nebo odborný servis.
	Software displeje GS3 2630 je neaktuální. Software starší než 3.30.1232 je neaktuální a mohou být k dispozici novější verze.	Aktualizujte software na nejnovější verzi.
Nebyly zjištěny žádné senzory Vision.	Zkontrolujte, zda je senzor Vision správně připojený.	Zkontrolujte připojení senzoru. Pokud problém přetrvává, obraťte se na prodejce.
Soustava nepracuje správně.	Je generován diagnostický kód závady.	Obratě se na svého prodejce John Deere nebo odborný servis.
Na obrazovce videa není obraz videa.	Vybrán chybný kanál videa.	Projděte všechny kanály. Pokud problém přetrvává, obraťte se na svého prodejce John Deere nebo odborný servis.
	Čočky senzoru Vision nejsou čisté nebo jsou poškozené.	Vyčistěte okno senzoru Vision. Obratě se na svého prodejce John Deere nebo odborný servis, je-li senzor Vision poškozený.
	Je generován diagnostický kód závady.	Obratě se na svého prodejce John Deere nebo odborný servis.
Během postupu kalibrace se zobrazí snímek s nízkým rozlišením.	Displej nepodporuje snímky s vysokým rozlišením.	Jedná se o běžnou činnost systému.
Systém Vision nelze úspěšně zkalibrovat.	Senzor Vision nemůže detekovat řádek kvůli stavu plodiny.	Pokuste se znovu provést kalibraci na místě, které je rovné bez plevelu a má jasně definované řádky plodiny.
	Obraz senzoru Vision není dostupný na displeji.	Přejděte na diagnostiku senzoru Vision.
	Obraz senzoru Vision není zaostřený.	Vyčistěte okno senzoru Vision a prohlédněte kameru, zda není poškozená. Pokud problém přetrvává, obraťte se na svého prodejce John Deere nebo odborný servis.

Příznak	Závada	Odstranění
	Senzor Vision nemůže detekovat rozteč řádků.	Doporučeno pro rozteč řádků 762 mm (30 in). Pokud problém přetrvává, obraťte se na svého prodejce John Deere nebo odborný servis. Ověřte, zda je kamera nainstalovaná ve správné výšce. Pokud problém přetrvává, obraťte se na svého prodejce John Deere nebo odborný servis.
	Systém nemůže detekovat řádek.	Zarovnejte postřikovač souběžně s řádkem plodiny.

CS12167,00008F4-16-22JUL16

Výkon systému AutoTrac™ Vision

Příznak	Závada	Odstranění
Indikátor stavu AutoTrac™ skáče ze stavu Aktivováno (4. výšeč) do stavu Povoleno (3. výšeč).	Aktuálně používaný senzor se mohl odpojit.	Zkontrolujte diagnostiku pro zjištění stavu senzoru.
	Senzor Vision nemůže detekovat řádky plodiny (nízká důvěryhodnost).	Zopakujte kalibraci systému. Vyčistěte okno senzoru Vision. Nastavte linii A--B pro návrat k GPS v náročných podmínkách. Pracujte v řádcích plodiny, které nemají zakrývající porost. Pracujte v řádcích plodiny, které mají méně zbytků plevelu/plodiny.
	Větrné podmínky způsobují nedefinované řádky.	Řiďte stroj ručně. Pracujte pomocí navádění GPS. Počkejte na zlepšení počasí.
	Terén způsobuje, že obrazový snímač dočasně ztratí dohled na řádek plodin.	Řiďte stroj ručně. Pracujte pomocí navádění GPS.
	Postřikovač okamžitě řídí a jede přes plodinu.	Resetujte posunutí senzoru na nulu (výchozí). V případě potřeby znovu seřídte.

Příznak	Závada	Odstranění
Postřikovač pozvolna jede přes plodinu.	Režim zadání řádku "GPS--Řádek" je vybrán s linií A--B, která neodpovídá řádkům plodiny.	Nastavte linii A--B, která souhlasí s řádky plodiny.
	Zapojení systému AutoTrac™ Vision příliš brzy při vstupu do nového průjezdu způsobí, že stroj vybočí z kurzu po opuštění souvrati.	Aktivujte systém AutoTrac™ Vision po zajištění, že je stroj rovnoběžný s řádky plodin a nachází se v požadovaném řádku plodin.
	Postřikovač neustále řídí k jedné straně od středu mezery řádků plodiny.	Vyčistěte okno senzoru Vision.
		Pracujte v polích s menším bočním sklonem
		Změňte posunutí senzoru.
	Provoz pneumatik v domnělých řádcích.	Zabraňte jízdě v domnělých řádcích nebo obkročmo k nim.
	Systém není překalibrovaný na měnící se podmínky plodiny, např. výšku plodin nebo světelné podmínky.	Zopakujte kalibraci systému.
	Příliš rychlý provoz pro omezení systému.	Nížší rychlost. Pokud problém přetrvává, obraťte se na svého prodejce John Deere nebo odborný servis.
	Systém nepřepíná na GPS.	Resetujte linii A—B.
	Světla mohou být při provozu v podmínkách krátkých plodin nepřiměřená.	Namontujte prémiovou sadu osvětlení.
	Není dostatek místa pro řízení v řádku.	Nahradte pneumatiky menší velikostí.
	Vyjíždění příliš příkrých kopců.	Snižte otáčky.
		Zaznamenejte adaptivní křivku.
	Senzor Vision nemůže detekovat řádky plodiny (nízká důvěryhodnost).	Pracujte v oblastech s menším výskytem plevelu, vyššími rostlinami nebo lepším osvětlením.
	Systém Vision nemůže pracovat také v oblastech s vysokým zbytkem plodin (např. obilí přes obilí) a na bočních svazích.	Pracujte přes tyto oblasti nižší rychlostí nebo řiďte ručně, dokud se nezlepší důvěryhodnost, a poté znovu zapojte Vision.

Příznak	Závada	Odstranění
	Systém se příliš často přepíná na GPS.	Zakažte systém a pracujte ručně nebo použijte AutoTrac™.
Postřikovač "křížuje".	Senzor Vision nedetekuje konzistentní plodinu.	Zopakujte kalibraci systému.
	AutoTrac™ není zapnutý pro provoz za těchto podmínek.	Resetujte citlivost řízení na 100 (výchozí) a resetujte pokročilá nastavení na 100 (výchozí).
		Nastavte pokročilá nastavení na agresivnější nebo méně agresivní řízení. Pokud problém přetrvává, obraťte se na svého prodejce John Deere nebo odborný servis.
		Zpomalte, použijte jiné pneumatiky, změňte půdní podmínky.
Postřikovač jede přes plodinu v zatáčejících se řádcích.	Zatáčení řádků je nadměrné.	Zlepšete výkon záznamem adaptivní křivky.
		Nižší rychlost.
Postřikovač jede přes plodinu během nočního provozu	Zkontrolujte, zda jsou všechna světla čistá a správně fungují.	Vyčistěte a opravte nebo vyměňte světla.
		Vyčistěte okno senzoru Vision.
		Namontujte prémiovou sadu osvětlení.
Postřikovač jede přes plodinu ve větrném počasí.	Vítr způsobuje, že je řádek plodin obtížně definovaný.	Pracujte pomocí systému RowSense™ (je-li nainstalován).
		Použijte tlačítka posunu k seřízení sledování stroje pro každý průjezd.
		Řiďte stroj ručně.

CS12167,00008F5-16-29JUL16

Snímač AutoTrac™ RowSense™

Příznak	Závada	Odstranění
RowSense™ se nepřepne ze zakázáno na povoleno.	Chybí aktivace AutoTrac™ nebo RowSense™.	Zakupte aktivaci na stránce cen ISG.
	Namontováno na chybný postřikovač.	Namontováno na schválený postřikovač.

Příznak	Závada	Odstranění
	Není detekován snímač RowSense™ (diagnostická stránka zobrazuje napětí řízení vlevo a vpravo jako nulu).	Zkontrolujte, zda je správně namontovaný hardware a všechny konektory jsou připojené. Pokud problém přetrvává, obraťte se na svého prodejce John Deere nebo odborný servis.
	Software displeje GS3 2630 je neaktuální. Software starší než 3.30.1232 je neaktuální a mohou být k dispozici novější verze.	Aktualizujte software na nejnovější verzi.

OUO6092,00009E1-16-24SEP15

Výkon AutoTrac™ RowSense™

Příznak	Závada	Odstranění
Indikátor stavu AutoTrac™ skáče ze stavu Aktivováno (čtvrtá výseč) do stavu Povoleno (třetí výseč).	Aktuálně používaný senzor se mohl odpojit.	Zkontrolujte diagnostiku pro zjištění stavu senzoru.
	Snímač se nedotýká konzistentních stébel plodin a ztrácí zapojení.	Pracujte s rostlinami, které mají výšku nejméně 914 mm (3.0 ft).
Postřikovač okamžitě řídí a jede přes plodinu.	Levý a pravý snímač jsou zapojené špatně.	Aktivujte lopatku a ověřte, zda napětí odpovídá správné straně zobrazené na diagnostické stránce.
	Posunutí senzoru je příliš velké.	Resetujte posunutí senzoru na nulu (výchozí). V případě potřeby znovu seřídte.
	Režim zadání řádku "GPS--Řádek" je vybrán s linií A--B, která neodpovídá řádkům plodiny.	Nastavte linii A--B, která souhlasí s řádky plodiny.
		Přejděte do režimu zadávání řádku "Řádek".
Postřikovač pozvolna jede přes plodinu.	Zapojení RowSense™ příliš brzy při vstupu do nového průjezdu způsobí, že postřikovač vybočí z kurzu po opuštění souvrati.	Zapojte RowSense™ poté, co budou přední kola souběžně s řádky plodiny a obě lopatky RowSense™ budou zabírat plodinu.
	Systém nepřepíná na GPS.	Resetujte linii A—B.
	Postřikovač neustále řídí k jedné straně od středu řádku plodiny.	Vyčistěte lopatku a snímač.
		Pracujte v polích s menším bočním sklonem. Změňte posunutí senzoru.

Příznak	Závada	Odstranění
Postřikovač "křížuje".	Provoz pneumatik v domnělých řádcích.	Zabraňte jízdě v domnělých řádcích nebo obkročmo k nim.
	Není dostatek místa pro řízení v řádku.	Nahraďte pneumatiky menší velikostí (doporučuje se 380 nebo užší).
	Systém se příliš často přepíná na GPS.	Zakažte systém a pracujte ručně nebo použijte AutoTrac™.
	Snímač se nedotýká konzistentních stébel plodin a ztrácí zapojení.	Zmenšete úhlovou polohu lopatek.
		Pracujte s rostlinami, které mají výšku nejméně 914 mm (3.0 ft).
		Aktivujte nastavení rozchodu kol dovnitř a ven s osou všech pneumatik 381 mm (15 in) z osy řádku plodiny.
	AutoTrac™ není zapnutý pro provoz za těchto podmínek.	Resetujte citlivost řízení na 100 (výchozí) a resetujte pokročilá nastavení na 100 (výchozí).
		Nastavte pokročilá nastavení na agresivnější nebo méně agresivní řízení. Pokud problém přetrvává, obraťte se na svého prodejce John Deere nebo odborný servis.
		Zpomalte, použijte jiné pneumatiky, změňte půdní podmínky.
	Příliš rychlý provoz pro omezení systému.	Nižší rychlost. Pokud problém přetrvává, obraťte se na svého prodejce John Deere nebo odborný servis.
Postřikovač jede přes plodinu v zatáčejících se řádcích.	Zatáčení řádků je nadměrné.	Zlepšete výkon záznamem adaptivní křivky.
		Nižší rychlost.

OUO6092,00009E2-16-19NOV15

Stavový indikátor AutoTrac™

Příznak	Závada	Odstranění
Indikátor stavu AutoTrac™ nezobrazuje Nainstalovaný indikátor (první výseč).	Není nainstalovaný hardware AutoTrac™ Vision nebo AutoTrac™ RowSense™.	Nainstalujte hardware AutoTrac™ Vision nebo AutoTrac™ RowSense™.

Příznak	Závada	Odstranění
	AutoTrac™ nebo RowSense™ neaktivované.	Aktivujte AutoTrac™ nebo RowSense™.
Indikátor stavu AutoTrac™ nezobrazuje Nakonfigurovaný indikátor (druhá výseč).	Navádění není zapnuté.	Zapněte navádění.
	AutoTrac™ není nastavený.	Nastavte AutoTrac™.
	Je třeba vytvořit linii A—B.	Vytvořte linii A—B.
	Byly generovány kódy závad.	Zaznamenejte kód závady. Odstraňte příčiny kódu závady.
	GPS nepřítomno.	Zkontrolujte systém StarFire. Vyčkejte na jasné nebe.
	Provoz se složenými rameny a v přepravním převodu.	Rozložte ramena nebo snižte převod.
Indikátor stavu AutoTrac™ nezobrazuje Povolенý indikátor (třetí výseč).	Není stisknuté tlačítko AutoTrac™.	Stiskněte tlačítko AutoTrac™.
Indikátor stavu AutoTrac™ nezobrazuje Aktivovaný indikátor (čtvrtá výseč).	Tlačítko Obnovit není stisknuté.	Stiskněte tlačítko Obnovit.

OUO6092,00009E5-16-05OCT15

Specifikace

Prohlášení o shodě ES se vztahuje pouze na stroje s označením CE

Prohlášení o shodě ES

DEERE & COMPANY
Moline, Illinois U.S.A.

Níže uvedená osoba prohlašuje, že:

Produkt: Řídicí jednotka RG3

Číslo dílu: SRG3

Splňuje všechna příslušná nařízení a základní požadavky níže uvedených směrnic:

Směrnice	Číselná hodnota	Způsob certifikace
Elektromagnetická kompatibilita (EMC)	2004/108/ES	Vlastní certifikace, dodatek II směrnice

Produkt je ve shodě s následujícími normami nebo dalšími normativními dokumenty:

- EN 55022:2010/AC:2011

- EN 55024:2010
- EN ISO 14982:2009

Jméno a adresa osoby autorizované v rámci Evropského společenství pro vytvoření technického popisu výrobku:

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

Místo prohlášení: Urbandale, Iowa U.S.A.

Datum prohlášení: 29. říjen 2015

Jméno: Ryan R. Bílá

Název: Development Manager Communications & Automation

Výrobní závod: John Deere Intelligent Solutions Group

OUO6092,00009EA-16-19NOV15



DXCE01—UN—28APR09

Prohlášení o shodě ES se vztahuje pouze na stroje s označením CE

Prohlášení o shodě ES

DEERE & COMPANY
Moline, Illinois U.S.A.

Níže uvedená osoba prohlašuje, že:

Produkt: Kamera navádění Vision

Číslo dílu: SVRG

Splňuje všechna příslušná nařízení a základní požadavky níže uvedených směrnic:

Specifikace

Směrnice	Číselná hodnota	Způsob certifikace
Elektromagnetická kompatibilita (EMC)	2004/108/ES	Vlastní certifikace, dodatek II směrnice

Produkt je ve shodě s následujícími normami nebo dalšími normativními dokumenty:

- EN 55022:2010/AC:2011

- EN 55024:2010
- EN ISO 14982:2009

Jméno a adresa osoby autorizované v rámci Evropského společenství pro vytvoření technického popisu výrobku:

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

Místo prohlášení: Urbandale, Iowa U.S.A.

Datum prohlášení: 29. říjen 2015

Jméno: Ryan R. Bilá

Název: Development Manager Communications & Automation

Výrobní závod: John Deere Intelligent Solutions Group

OUC6092,00009EB-16-19NOV15



DXCE01—UN—28APR09

Prohlášení o shodě ES se vztahuje pouze na stroje s označením CE

Prohlášení o shodě ES

DEERE & COMPANY
Moline, Illinois U.S.A.

Níže uvedená osoba prohlašuje, že:

Produkt: Snímač TAC

Číslo dílu: SXRG

Splňuje všechna příslušná nařízení a základní požadavky níže uvedených směrnic:

Směrnice	Číselná hodnota	Způsob certifikace
Elektromagnetická kompatibilita (EMC)	2004/108/ES	Vlastní certifikace, dodatek II směrnice

Produkt je ve shodě s následujícími normami nebo dalšími normativními dokumenty:

- EN 55022:2010/AC:2011

- EN 55024:2010
- EN ISO 14982:2009

Jméno a adresa osoby autorizované v rámci Evropského společenství pro vytvoření technického popisu výrobku:

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

Místo prohlášení: Urbandale, Iowa U.S.A.

Datum prohlášení: 29. říjen 2015

Jméno: Ryan R. Bílá
 Název: Development Manager Communications & Automation
 Výrobní závod: John Deere Intelligent Solutions Group

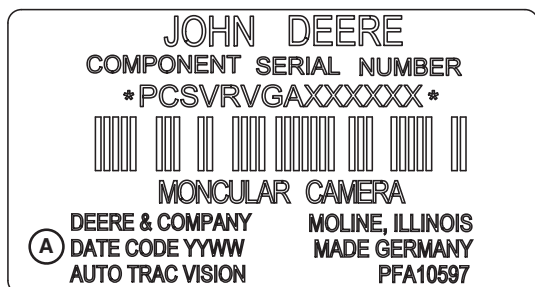


DXCE01—UN—28APR09
 OOU06092,00009EC-16-19NOV15

Snímač TAC

Určení kódu data

Kamera navádění Vision



Příklad štítku produktu



Příklad datového kódu

- A**—Datový kód (datum výroby)
B—Poslední dvě čísla roku výroby
C—Číslo týdne kalendářního roku výroby

Použijte datový kód (A) na štítku produktu monokulární kamery a určete tak datum výroby. "YY" (B) značí poslední dvě čísla roku výroby; "WW" (C) značí číslo týdne výroby kalendářního roku výroby.

POZNÁMKA: Číslo týdne výroby je v rozsahu mezi 01-53.

Datový kód		
RR	Poslední dvě čísla roku výroby	Příklad: 13=2013 14=2014 15=2015
WW	Číslo týdne kalendářního roku výroby	Příklad: 01, 02, 03,...53

JOHN DEERE

Component Serial Number XXXXXXXXXXXXXXXXXXXX
 PART NUMBER: XXXXXXXX (A) DATE CODE: YYWW



DEERE & COMPANY MOLINE, ILLINOIS MADE IN XXX

N126318—UN—14OCT16

Příklad štítku produktu



Příklad datového kódu

- A**—Datový kód (datum výroby)
B—Poslední dvě čísla roku výroby
C—Číslo týdne kalendářního roku výroby

Použijte datový kód (A) na štítku produktu snímače TAC a určete tak datum výroby. "YY" (B) značí poslední dvě čísla roku výroby; "WW" (C) značí číslo týdne výroby kalendářního roku výroby.

POZNÁMKA: Číslo týdne výroby je v rozsahu mezi 01-53.

Datový kód		
RR	Poslední dvě čísla roku výroby	Příklad: 13=2013 14=2014 15=2015
WW	Číslo týdne kalendářního roku výroby	Příklad: 01, 02, 03,...53

RG3



DATE YYYY MM DD

⏟
⏟
⏟

(B)
(C)
(D)

Příklad štítku produktu

N126320—UN—14OCT16

Příklad datového kódu

N126319—UN—14OCT16

A—Datový kód (datum výroby)
 B—Rok výroby
 C—Měsíc výroby
 D—Den výroby

Použijte datový kód (A) na štítku produktu RG3 a určete tak datum výroby. "RRRR" (B) znamená rok výroby; "MM" (C) znamená měsíc výroby; "DD" (D) znamená den výroby.

CS12167,000092A-16-17OCT16

Eurasijská ekonomická unie – EAC

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.

EAC

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, Beliy 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, Beliy Stolbi micro district, vladenye "Warehouse 104," Building 2.

For technical support, please contact your dealer.



N126322—UN—18OCT16
CS12167,000092B-16-17OCT16

Předpokládaná životnost stroje

Tento stroj byl konstruován a vyroben tak, aby umožňoval dlouhodobý produktivní provoz, skutečně dosažitelná životnost však závisí na celé řadě faktorů včetně náročnosti pracovních podmínek a provádění doporučené údržby. (Viz oddíl Údržba v tomto návodu.)

Pravidelně stroj prohlížejte a kontrolujte v součinnosti se svým prodejcem John Deere. Tyto kontroly mohou přinést doporučení týkající se servisních prací, oprav, opětovné výroby nebo výměny součástí nebo – na konci životnosti stroje – jeho stažení z provozu. (Viz samostatný oddíl tohoto návodu týkající se stažení z provozu, kde naleznete informace o likvidaci a recyklaci součástí stroje.)

Stroj nikdy nepoužívejte, pokud u něj chybějí součástky související s bezpečností nebo pokud tyto součástky vyžadují servisní zásah. Všechny chybějící nebo poškozené součástky související s bezpečností včetně bezpečnostních štítků je třeba před zahájením provozu opravit nebo vyměnit.

DX,MACH,DESIGN,LIFE-16-14SEP15

Obrázky z kamerových zařízení



ZX256135—UN—09SEP15

Pro vylepšení činnosti a funkcí lze na stroj nainstalovat některé systémy, které využívají obrázky z kamerových zařízení.

Obrázky z kamerového zařízení jsou během používání systému zaměřeny na pole, plodiny, stroj a pomocné stroje.

Tato kamerová zařízení mohou během činnosti systému také zachycovat snímky řidiče nebo lidí okolo.

Pamatujte, že snímky z těchto kamer je možné:

- Zobrazit řidiči v kabině.

- Zaznamenat v systému pro řešení potíží.
- Zaznamenat v systému pro zlepšení výkonu.

Aby se těmto systémům zabránilo v použití obrázků z těchto kamer, vyhledejte postup zapnutí a vypnutí systému v návodu k obsluze.

OUO6092,00009EE-16-17NOV15

Index

A

Aktivace systému AutoTrac.....	15-2
AutoTrac	15-1
Nastavení.....	15-1
Okruh řízení	
Citlivost	15-3
AutoTrac	
Aktivace.....	15-2
Stavový kruh	15-2

B

Bezpečnost	
Bezpečné provádění údržby	05-2
Bezpečnost, stupačky a madla	
Správné používání stupaček a madel.....	05-2

C

Citlivost křivky	30-5
Citlivost linie podle kurzu	30-5
Citlivost linie podle stopy	30-4
Citlivost najetí	30-5

Č

Čištění senzoru AutoTrac™ Vision	35-1
Čištění snímače AutoTrac™ RowSense™	35-1

D

Diagnostické údaje	30-6
--------------------------	------

E

ES Prohlášení o shodě	45-1, 45-2
Eurasijská ekonomická unie (EAC).....	45-4

I

Instalace senzoru AutoTrac™ RowSense™	
R4023 široký	35-7
R4030, R4038, R4044 a R4045	35-3

K

Kalibrace	
Senzor vidění	20-5
Kamera	
Kalibrace.....	20-5

N

Nastavení	
AutoTrac	15-1
Nastavení	
AutoTrac	15-1
Nastavení AutoTrac™ RowSense™	25-1
Nastavení AutoTrac™ Vision.....	20-1
Nastavení displeje	15-1
Nastavení posunu RowSense™	20-4, 25-2

Návod k obsluze

AutoTrac™	30-1
Nastavení AutoTrac™ RowSense™	25-1
Nastavení AutoTrac™ Vision	20-1
Nastavení displeje	15-1
Posun RowSense™	20-4, 25-2
Překrývání AutoTrac™ Vision.....	20-2
Návod k použití	
Popis činnosti	20-1, 25-1

O

Odstraňování potíží	
Senzor vidění	40-1
Výkon systému Vision	40-2
Odstraňte senzor AutoTrac™ RowSense™	
R4023 široký	35-5
R4030, R4038, R4044 a R4045	35-1
Okruh řízení	
Citlivost	15-3
Nastavení.....	15-3
Zap/Vyp.....	15-2

P

Pokročilá nastavení	
Citlivost křivky.....	30-5
Citlivost linie podle kurzu	30-5
Citlivost linie podle stopy	30-4
Citlivost najetí	30-5
Popis činnosti	20-1, 25-1
Posunutí RowSense™	
Seřizování	20-4, 25-2
Provoz AutoTrac™	30-1
Předpokládaná životnost stroje	45-7
Překrývání AutoTrac™ Vision.....	20-2

R

RowSense	
Nastavení rozchodu kol.....	25-3
Nastavení rozteče plodin	25-3

Ř

Řídicí jednotka AutoTrac	
Výkon	
Optimalizace	30-5

S

Senzor vidění	
Kalibrace.....	20-5
Spínač obnovení činnosti	15-3
Stavový kruh	
AutoTrac	15-2

U

Údržba

Čištění senzoru AutoTrac™ Vision	35-1
Čištění snímače AutoTrac™ RowSense™	35-1
Instalace senzoru AutoTrac™ RowSense™	
R4023 široký	35-7
R4030, R4038, R4044 a R4045	35-3
Odstraňte senzor AutoTrac™ RowSense™	
R4023 široký	35-5
R4030, R4038, R4044 a R4045	35-1

V

Výstražné nápisy, význam	05-1
--------------------------------	------

Z

Zjišťování a odstraňování závad

Indikátor stavu AutoTrac.....	40-6
Snímač RowSense	40-4
Výkon RowSense.....	40-5

Servis John Deere vás podpoří v práci.

Náhradní díly John Deere



TS100—UN—23AUG88

Aby byly zajištěny minimální prostoje, zajišťujeme rychlou dodávku značkových náhradních dílů John Deere.

Proto udržujeme rozsáhlý a různorodý sortiment - abychom byli stále o krok dále před vašimi potřebami.

DX,IBC,A-16-04JUN90

Dokonale školení technici



TS102—UN—23AUG88

Pro servisní techniky John Deere výuka nikdy nekončí.

Servisní školení se konají pravidelně, abychom zajistili, že naši zaměstnanci budou znát vaše zařízení a způsob jeho údržby.

A výsledek?

Zkušenosti, na které se můžete spolehnout!

DX,IBC,C-16-04JUN90

Správné nástroje



TS101—UN—23AUG88

Dokonalé nástroje a testovací zařízení umožňují našemu servisnímu oddělení rychlé opravy závad... šetříme tak vaše peníze i čas.

DX,IBC,B-16-04JUN90

Rychlé poskytování služeb



TS103—UN—23AUG88

Naším cílem je rychlá a účinná péče tehdy, kdy ji potřebujete, a tam, kde ji potřebujete.

Podle okolností můžeme opravy provádět v našich dílnách, nebo ve vaší dílně: navštivte nás a spolehněte se na nás.

DOKONALOST SLUŽEB JOHN DEERE: Jsme nablízku, když nás potřebujete.

DX,IBC,D-16-04JUN90