

AutoTrac RowSense 联合 收割机和棉花



JOHN DEERE



操作手册

AutoTrac RowSense 联合收割机和棉花

OMPFP24371 版本 K3 (CHINESE)

简介

前言

感谢您购买约翰·迪尔的产品。

用户须认真阅读本手册并正确掌握本产品的操作和保养方法。否则可能导致人身伤害或机器的损坏。本手册和产品上的安全标志还有其他语言版本可供选择。（请访问 <https://techpubs.deere.com/> 进行订购。）

本手册是本产品必不可少的组成部分。转售本产品时，请务必将本手册随机一同转让。

本手册中的度量单位制采用公制和对应的美国常用英制标准。只允许使用正确的更换件和紧固件。公制和英制紧固件可能需要特定的公制或英制扳手。

右侧和左侧由面向机器或农具向前行进方向而定。

请将产品识别号（PIN）抄写到《操作手册》中。准确地记录本产品所有号码将有助于在被盗时对本产品进行跟踪。在订购零件时，经销商同样需要使用这些号码。请在机器以外或远离本产品的其他安全处备份一下相关识别号。

保修作为 John Deere 客户支持计划的一部分提供，用于帮助客户按照本手册中的说明操作和维护设备。您从经销商获得的保修证书和声明对保修条款进行了说明。

本保修条款保证在产品的保修期内如果 John Deere 产品出现瑕疵，John Deere 将为其产品提供支持。在某些情况下，John Deere 还可以提供现场改进，且通常是免费的；即使已超过了保修期依然如此。如果发生设备使用不当或将性能改装为超出原厂技术规格之外，保修将失效并将拒绝现场改进。

如果您不是本产品的原始机主，请务必联系您所在地的经销商，告知他们本产品的序列号。这有助于 John Deere 告知您相关问题或产品改进信息。

序列号：

zb48j1t,1692254533140 -14-17AUG23-1/1

商标

商标	
AMS™	Deere and Company 的商标
Android™	Google Inc. 的商标
Apple®	Apple Inc. 的商标
AutoTrac™	Deere and Company 的商标
蓝牙	Bluetooth SIG 的一个注册商标
CommandCenter™	Deere and Company 的商标
GreenStar™	Deere and Company 的商标
iGrade™	Deere and Company 的商标
iTEC™	Deere and Company 的商标
JDLINK™	Deere and Company 的商标
John Deere Remote Display Access™	Deere and Company 的商标
Microsoft®	Microsoft 公司在美国和其他国家的商标
RowSense™	Deere and Company 的商标
Service ADVISOR™	Deere and Company 的商标
StarFire™	Deere and Company 的商标
StellarSupport™	Deere and Company 的商标
Surface Water Pro	Deere and Company 的商标
Windows®	Microsoft 公司在美国和其他国家的商标

bvvmsit,1690521760389 -14-22AUG23-1/1

目录

页	页
安全须知	
识别安全信息.....	5-1
熟悉标志词.....	5-1
遵守安全说明.....	5-1
安全维护机器.....	5-2
安全搬运电子部件和托架.....	5-2
安全操作导航系统.....	5-3
正确使用座椅安全带.....	5-3
与收割台保持安全距离.....	5-3
监管和合规信息	
EC 一致性声明.....	10-1
“复位”按钮	
复位按钮设置.....	15-1
AutoTrac RowSense	
概述.....	20-1
型号年份 2012 以及之后的系统设置和标定	
使用 GreenStar 显示器设置 AutoTrac RowSense.....	25-1
使用第 4 代显示器设置 AutoTrac RowSense	25-3
行导航偏移设置	25-5
设置“行进入”	25-6
使用 GreenStar 显示器的行传感器标 定程序	25-7
使用第 4 代显示器的行传感器标定程序	25-7
型号年份 2011 以及之前的系统设置和标定	
设置 AutoTrac RowSense	30-1
行导航偏移设置	30-2
行传感器标定程序	30-3
启用系统	
显示和指示	35-1
结合行传感器.....	35-2
GreenStar 3 显示器 — 轨迹	
直线导航轨迹.....	40-1
自适应曲线.....	40-5
AB 曲线.....	40-8
循环跟踪	40-10
寻行器.....	40-11
调换轨迹	40-12
沟渠轨迹	40-12
河堤轨迹	40-12
GreenStar 3 CommandCenter — 轨迹	
直线导航轨迹.....	45-1
自适应曲线.....	45-3
AB 曲线.....	45-6
循环跟踪	45-8
寻行器.....	45-10
第 4 代显示器 — 轨迹	
直线导航轨迹.....	50-1
曲线轨迹	50-2
循环跟踪	50-4
边界轨迹	50-5
诊断	
GreenStar 3 诊断屏幕	55-1
第 4 代显示器的诊断屏幕	55-2
清洁行传感器	
清洁行传感器.....	60-1

原始说明。本手册中的所有信息、插图和技术规格，全部依据出版时的最新资料编写而成。本公司保留随时变更的权利。如有变更，恕不另行通知。

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

安全须知

识别安全信息

这是一个安全警示标志。在机器上或者本手册中看到此标志时，一定要提高警惕，以免造成人员伤害。

遵守推荐的事故防范措施和安全操作方法。



DX,ALERT -14-03OCT22-1/1

T81388 —UN—28JUN13

熟悉标志词

危险；标志用语“危险”表示一种危险情况，如果不能避免的话，将会导致死亡或严重受伤。

警告；标志用语“警告”表示一种危险情况，如果不能避免的话，可能导致死亡或严重受伤。

小心；标志用语“小心”表示一种危险情况，如果不能避免的话，可能导致轻度或中度受伤。“小心”也可用于提醒避免可能导致人身伤害的相关不安全做法。

标志词—“危险”、“警告”或者“小心”与安全警告标志一起使用。“危险”表示可能会发生最严重的危险。“危险”或“警告”标志位于可能会出现某些特殊危险的地方。一般性的防范措施写在“小心”安全标志上。“小心”标志还用来提醒您注意本手册中的安全信息。



警告



小心

DX,SIGNAL -14-05OCT16-1/1

TS187 —14—27JUL22

遵守安全说明

请认真阅读本手册和机器安全标志上的所有安全信息。必须始终保持安全标志的状态良好。更换缺失或损坏的安全标志。在购进新部件和修理零件时也应包括现用的安全标志。可向 John Deere 经销商订购更换的安全标志。

供应商提供的零件或部件上，可能还有其它未被收入在本《操作手册》中的安全信息。

学习如何操作机器以及如何正确使用控制装置。禁止任何未经培训的人员操作本机。

必须始终保持机器的工作状态良好。未经授权擅自改造机器会削弱机器功能或安全性，并影响机器寿命。

如果对本手册内容有任何疑问或者需要帮助，请与 John Deere 经销商联系。



DX,READ -14-01AUG22-1/1

TS201 —UN—15APR13

安全维护机器

工作前要了解保养步骤。保持保养区整洁干燥。

禁止在机器运转时进行润滑、检修或调试。双手、双脚和衣服必须远离机器运动件。断开全部电源并操作控件以释放压力。将农具降至地面。关闭发动机。拔下钥匙。让机器冷却下来。

对于任何需要升起才能进行检修的机件，必须将其可靠支撑。

所有部件都必须状态良好，安装正确。及时修理各种故障。更换磨损或损坏的零件。清除所有积聚的润滑脂、机油或杂物。

对自推进设备，在调整电气系统或在机器上进行焊接之前，必须断开电瓶接地电缆（-）。

对于被牵引的农具，在检修其电气系统部件或在机器上进行焊接之前，必须先从拖拉机上断开接线线束的连接。

在清洁或作业过程中从机器上跌落可能会导致严重受伤。应使用工作梯或平台。使用牢固可靠的脚踏板和扶手。



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -14-28FEB17-1/1

安全搬运电子部件和托架

安装或拆卸固定在设备上的电子部件时跌落可能导致严重伤害。安装或拆卸时应使用工作梯或操作台。使用紧固和牢固的脚踏板和把手。不得在雨雪条件下安装或拆卸部件。

如果将RTK基站安装在高塔或其它高结构件处或进行保养，必须使用有认证的攀爬工具。

如果安装或检修农具上使用的全球定位接收器天线塔，请使用正确的起重技术并穿戴正确的防护设备。天线塔很重，可能很难操纵。如果站在地面上或另一个平台上无法接近固定位置，将需要两个人安装或拆卸。



TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -14-24AUG10-1/1

安全操作导航系统

公路上禁止使用导向系统。在驶上公路之前，务必关闭（禁用）导向系统。在公路上运输时，不要尝试打开（啮合）导向系统。

导向系统旨在帮助驾驶员更加有效地进行田间作业。驾驶员始终负责机器的行驶路线。导向系统不会自动检测或防止与障碍物或其他设备之间的冲突。

导航系统包括任何使车辆转向自动化的应用程序。这包括包括但不限于 AutoTrac、iTEC、AutoTrac 自动转向、AutoTrac 农具导航（被动）、AutoTrac Universal、AutoTrac 控制器、AutoTrac 和机器同步。

为避免驾驶员和旁人受伤：

- 严禁在车辆行进过程中上、下车。
- 检查确认机器、农具和导航系统的设置正确无误。
 - 如果使用 iTEC、AutoTrac 自动转向或 AutoTrac 农具导航（被动），请务必确认定义的边界是精确的。
 - 如果使用机器同步，必须确认在机器间距充分的情况下对随动装置的初始点进行了标定。
- 始终保持警惕，密切注意周围环境。
- 必要时控制方向盘，避免发生田间事故、伤害旁人、损坏机器或碰撞其他障碍物。
- 如果能见度不好，影响操作机器或难以确定机器行驶路线上的人员或障碍物，必须停止操作。
- 选择机器速度时，必须考虑到田间条件、能见度和机器配置。

bvmsit,1690521594604 -14-28JUL23-1/1

正确使用座椅安全带

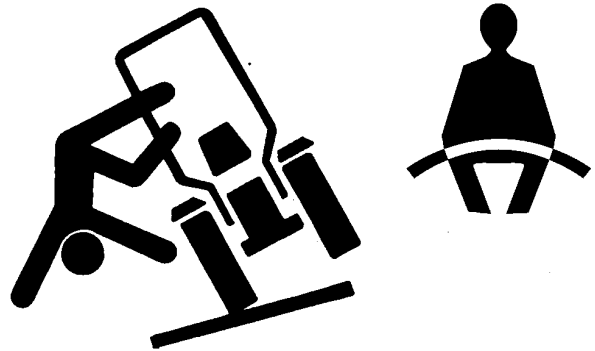
避免翻车造成人身伤亡事故。

本机器配备了翻车防护架（ROPS）。在操作配备 ROPS 的机器时，必须使用座椅安全带。

- 握住安全带插销，拉着座椅安全带横跨过身体。
- 将插销插到带扣中。此时会有一声“喀嗒”声。
- 拽一下安全带插销，确认安全带已扣好。
- 在大腿部位将座椅安全带调整好。

如果安装紧固件、带扣、安全带或收缩器出现损坏迹象，必须更换整条座椅安全带。

每年至少应检查一次安全带和安装紧固件。检查固定件是否松动，或带条是否有损坏迹象，如割口、断裂、过度磨损或非正常磨损、褪色或损伤。务必使用许可在您的机器上使用的更换件进行更换。请与约翰·迪尔经销商联系。



TS1729 — UN — 24MAY13

DX,ROPS1 -14-22AUG13-1/1

与收割台保持安全距离

由于功能所限，切割器、搅龙、拨禾轮和喂入辊不能完全用防护罩遮住。在作业过程中，应与这些运动件保持安全距离。在保养机器或清除其中的堵塞物时，必须分离主离合器、关闭发动机并拔出钥匙。



ES 118 704

ES118704 — UN — 21MAR95

FX,CUT -14-21DEC90-1/1

监管和合规信息

EC 一致性声明

Deere & Company
美国伊利诺斯州莫林市

本人在此声明

产品：AutoTrac™ RowSense™

符合如下指令的所有相关规定和基本要求：

指令	编号	认证方式
电磁兼容指令	2004/108/EC	根据指令附件 II，自行认证

欧盟内获授权编写技术说明文件的人员姓名和地址：

Brigitte Birk
迪尔公司欧洲办事处
John Deere Strasse 70
Mannheim, Germany D-68163
EUConformity@JohnDeere.com

声明地址：Kaiserslautern, Germany

姓名：Aaron Senneff

声明日期：2011 年 7 月 29 日

职务：Engineering Manager, John Deere Intelligent Solutions Group

生产单位：John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



zb48j1t,1695303948124 -14-21SEP23-1/1

“复位”按钮

复位按钮设置

当配备 AutoTrac 的机器连接到配备 RowSense 的玉米割台上之后，多功能控制手柄上的激活按钮 2 和 3 自动激活，激活后它们用作收割台下降和本系统的 AutoTrac 复位按钮。在 2012 年及以后的机器机型上，可以用自动按钮来结合 AutoTrac，当作物触及探测器时，行传感器结合。（详细信息，参见“启用系统”一节中的“设置行进入”部分。）



机器上的“复位”按钮（旧版）



机器上的“复位”按钮（新版）

bvvmsit,1690524195381 -14-05OCT23-1/1

PC562138 —UN—28JUL23

PC562139 —UN—28JUL23

AutoTrac RowSense

概述

AutoTrac RowSense 由如下部分组成

- 在机器上安装和激活的集成式 AutoTrac，在转向系统控制单元 (SSU) 中编程有升级后的 AutoTrac RowSense 软件，AutoTrac SF1 或 SF2 激活。
 - 对于 50 和 60 系列联合收割机，必须安装网桥控制单元/网关软件更新。
 - 年份型号为 2008 S-、W-、T- 系列和 2009 C- 系列的联合收割机，必须安装一条与 AutoTrac RowSense 兼容的 LYNX 总线。
- 在机器上安装和激活的集成式 AutoTrac，在转向系统控制单元 (SSU) 中编程有升级后的 AutoTrac RowSense 软件，AutoTrac SF1 或 SF2 激活。
- 型号年份为 2012 和更新款的机器需要 GreenStar 3 2630 显示器、GreenStar 3 CommandCenter 或更新款的显示器。
- 型号年份为 2011 和更旧款的机器需要 GreenStar 2 2600 显示器或 GreenStar 3 2630 显示器。
- AutoTrac RowSense 激活。
- 带旧版 GS2 AutoTrac SF1 激活的 GS2 AutoTrac RowSense SF1。

- 带旧版 GS2 AutoTrac SF2 或 GS2 AutoTrac 激活的 GS2 AutoTrac RowSense SF2。
- 用于第 4 代显示器的 AutoTrac RowSense 激活。
- StarFire 接收器，带 SF1、SF2、SF3 或 RTK 修正信号。
- 一对行传感器，安装在许可使用的玉米割台上。

AutoTrac RowSense 可用所有现有的循迹样式。AutoTrac 在以下模式下工作：适应性曲线、AB 曲线、圆形轨迹和直线轨迹。AutoTrac RowSense 是一个增强模块，适用于收获玉米时使用的兼容型高精度农用显示器上的集成式 AutoTrac。安装在经批准的玉米割台上的行传感器检测玉米秸秆，以了解行的位置。AutoTrac 导航应用将行传感器信号与现有 AutoTrac 信号结合使用，使机器保持在它的导航路径上。当收不到来自行传感器的信号时（例如，驾驶联合收割机通过水沟），正常的 GPS 导航开始起作用。大多数 AutoTrac 的其它特征保持不变。简而言之，行传感器是另外一种操控机器转向的位置输入。所有追踪模式的设置方式与基于 GPS 的 AutoTrac 的设置方式相同。

zb48j1t,1688365471549 -14-28SEP23-1/1

使用 GreenStar 显示器设置 AutoTrac RowSense

PC582158 —UN—01AUG23

使用 GreenStar 3 显示器

注意：在使用本产品之前，除了设置 AutoTrac 之外，必须完成如下步骤：



菜单

1. 选择菜单。

zb48j1t,1690443942471 -14-17SEP23-1/13

2. 选择“GreenStar (GS3)”。

PC582159 —UN—01AUG23

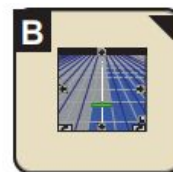


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1690443942471 -14-17SEP23-2/13

3. 选择“导航”。

PC582160 —UN—01AUG23



导航

zb48j1t,1690443942471 -14-17SEP23-3/13

4. 选择“导航设置值”。

PC582161 —UN—01AUG23



导航设置值

zb48j1t,1690443942471 -14-17SEP23-4/13

5. 选择“RowSense 设置值更改”。

PC582162 —UN—01AUG23



RowSense 设置值更改

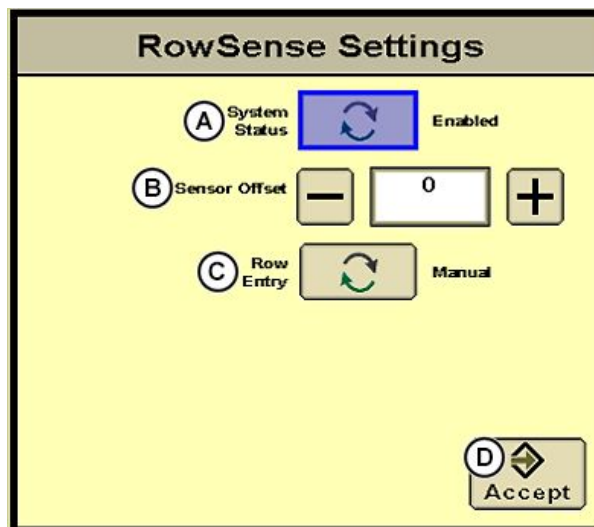
zb48j1t,1690443942471 -14-17SEP23-5/13

接下一页

6. 选择“系统状态” (A) 以启用行导航传感器。
7. 检查确认传感器偏移量 (B) 值正确无误 (默认值为 0)。
8. 为所需模式选择“行进入” (C)。
9. 选择“接受” (D)，退出“RowSense 设置值”。

A—系统状态
B—传感器偏移量

C—行进入
D—接受



RowSense 设置页

zb48j1t,1690443942471 -14-17SEP23-6/13

PC582140 —UN—28JUL23

10. AutoTrac RowSense 图标将显示在“AutoTrac 导航”用户界面的“运行”页上。

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -14-17SEP23-7/13

使用 GreenStar 3 CommandCenter 显示器

PC582158 —UN—01AUG23

注意：在使用本产品之前，除了设置 AutoTrac 之外，必须完成如下步骤：

1. 选择菜单。



菜单

zb48j1t,1690443942471 -14-17SEP23-8/13

2. 选择“GreenStar (GS3)”。

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

接下页

zb48j1t,1690443942471 -14-17SEP23-9/13

3. 选择“设置”。

PC582163 —UN—01AUG23



设置

zb48j1t,1690443942471 -14-17SEP23-10/13

4. 选择“RowSense 设置值”。

PC582164 —UN—01AUG23



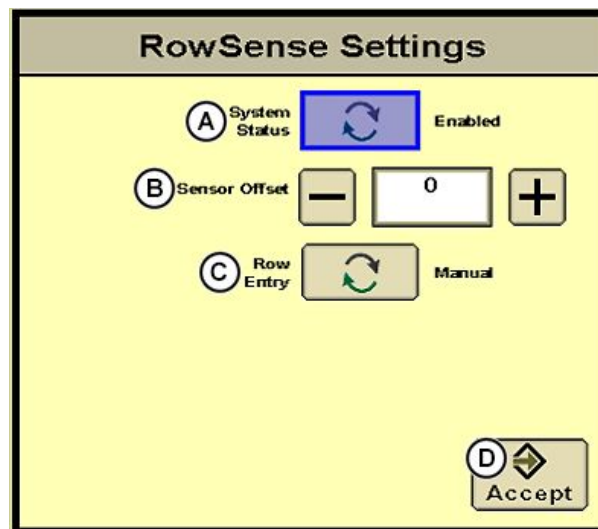
RowSense 设置

zb48j1t,1690443942471 -14-17SEP23-11/13

5. 选择“系统状态” (A) 以启用行导航传感器。
6. 检查确认传感器偏移量 (B) 值正确无误 (默认值为 0)。
7. 为所需模式选择“行进入” (C)。
8. 选择“接受” (D) , 退出“RowSense 设置值”。

A—系统状态
B—传感器偏移量

C—行进入
D—接受



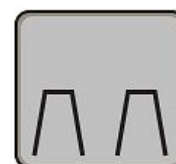
RowSense 设置页

zb48j1t,1690443942471 -14-17SEP23-12/13

PC582140 —UN—28JUL23

9. AutoTrac RowSense 图标将显示在“AutoTrac 导航”用户界面的“运行”页上。

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -14-17SEP23-13/13

使用第 4 代显示器设置 AutoTrac RowSense

PC28961 —UN—24APR23

注意：在使用本产品之前，除了设置 AutoTrac 之外，必须完成如下步骤：

1. 选择菜单。



菜单

接下页

bvmsit,1690446889571 -14-17SEP23-1/7

2. 选择应用程序。

PC582132 —UN—27JUL23

Applications

应用程序

bvmsit,1690446889571 -14-17SEP23-2/7

3. 选择 AutoTrac 导航。

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac 导航

bvmsit,1690446889571 -14-17SEP23-3/7

4. 选择信息。

PC582133 —UN—27JUL23



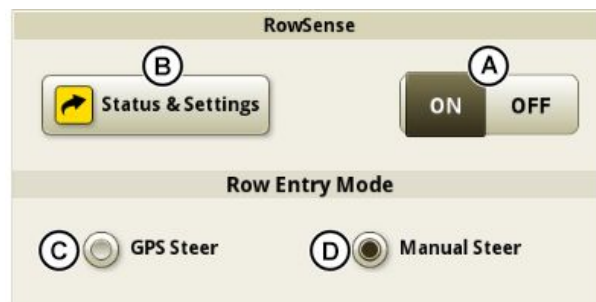
信息

bvmsit,1690446889571 -14-17SEP23-4/7

5. 选择“开/关” (A) 启用行导航传感器。
6. 选择所需的行进入模式 (GPS 转向 (C) 或手动转向 (D))。
7. 选择“状态和设置” (B) 以访问传感器偏移量设置。

A—开/关
B—状态和设置

C—GPS 转向
D—手动转向



RowSense 信息页

接下页

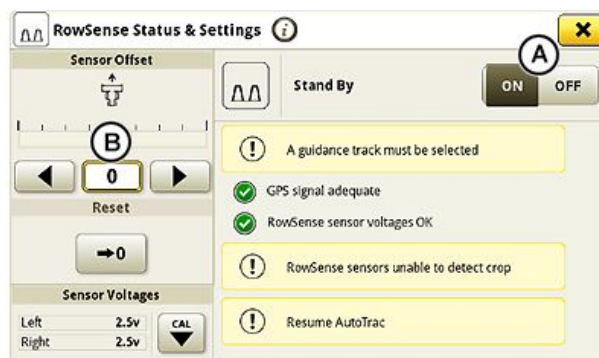
bvmsit,1690446889571 -14-17SEP23-5/7

PC582136 —UN—27JUL23

8. 检查确认传感器偏移量 (B) 值正确无误 (默认值为 0)。
9. 选择“开/关” (A) 启用行导航传感器。
10. 选择右上角的 X 退出 RowSense“状态和设置”。

A—开/关

B—传感器偏移量

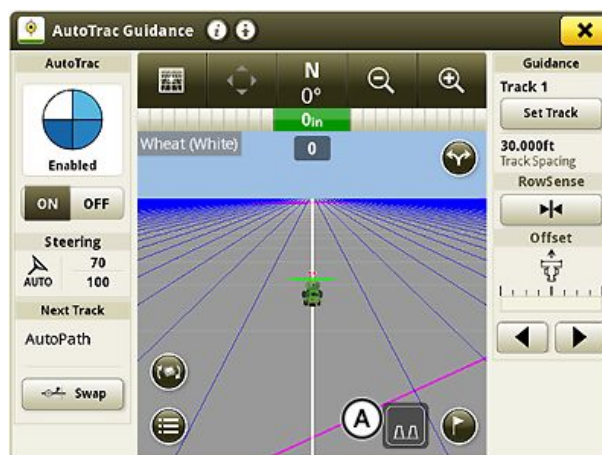


RowSense“状态和设置”页

bvvmsit,1690446889571 -14-17SEP23-6/7

11. AutoTrac RowSense 图标 (A) 将显示在“AutoTrac 导航”应用程序页上。

A—AutoTrac RowSense



已启用 RowSense 的 AutoTrac 导航页

bvvmsit,1690446889571 -14-17SEP23-7/7

行导航偏移设置

需要改变进入玉米割台的茎秆的对准时，可以将偏移值加到行导航中。

需要改变对准的示例：

- 对接行在玉米割台中间部位，并且玉米行被割台推倒。此时可以施加一个偏移来“平分差值”，使得所有的玉米行都倾斜，但又不像未施加偏移时倾斜幅度那么大。
- 装有行传感器的作物分茎器未对准玉米行。在为了对准传感器而进行任何修理之前，可以先施加一个偏移来补偿失准。

输入的偏移值小于 0，机器会稍向左偏，输入的偏移值大于 0，机器会稍向右偏。默认值为 0，范围是 -50—50。

1. 要导航到“RowSense 设置值”：

对于 GreenStar 3 显示器：选择“菜单”、“GreenStar (GS3)”、“导航”、“导航设置值”，然后选择“RowSense 设置值更改”。有关更多信息，请参见本节中的“使用 GreenStar 显示器设置 AutoTrac RowSense”。

2. **对于 GreenStar 3 CommandCenter 显示器：**选择“菜单”、“GreenStar (GS3)”、“设置值”，然后选择“RowSense 设置值”。有关更多信息，请参见本节中的“使用 GreenStar 显示器设置 AutoTrac RowSense”。

对于第 4 代显示器：选择“菜单”、“应用程序”、“AutoTrac 导航”、“信息”，然后在“RowSense”下选择“状态和设置”。有关更多信息，请参见本节中的“使用第 4 代显示器设置 AutoTrac RowSense”。

3. 输入 -50—50 之间的“传感器偏移”值。默认值为 0。
4. **对于 GreenStar 3 显示器：**选择“接受”，退出“RowSense 设置值”。

对于 GreenStar 3 CommandCenter 显示器：选择“接受”，退出“RowSense 设置值”。

对于第 4 代显示器：选择 X 退出 RowSense“状态和设置”。

bvvmsit,1690530224859 -14-14SEP23-1/1

设置“行进入”

使用 GreenStar 显示器

1. 要导航到“RowSense 设置值”：

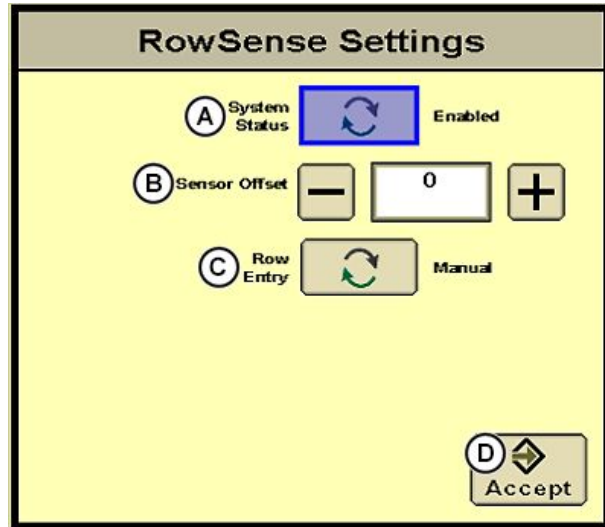
对于 **GreenStar 3 显示器**：选择“菜单”、“GreenStar (GS3)”、“导航”、“导航设置值”，然后选择“RowSense 设置值更改”。有关更多信息，请参见本节中的“使用 GreenStar 显示器设置 AutoTrac RowSense”。

对于 **GreenStar 3 CommandCenter 显示器**：选择“菜单”、“GreenStar (GS3)”、“设置值”，然后选择“RowSense 设置值”。有关更多信息，请参见本节中的“使用 GreenStar 显示器设置 AutoTrac RowSense”。

2. 为所需模式选择“行进入”(C)。
3. 选择“接受”(D)，退出“RowSense 设置值”。

A—系统状态
B—传感器偏移量

C—行进入
D—接受



RowSense 设置页

bvmsit,1690534615778 -14-17SEP23-1/2

PC582140—UN—28JUL23

使用第 4 代显示器

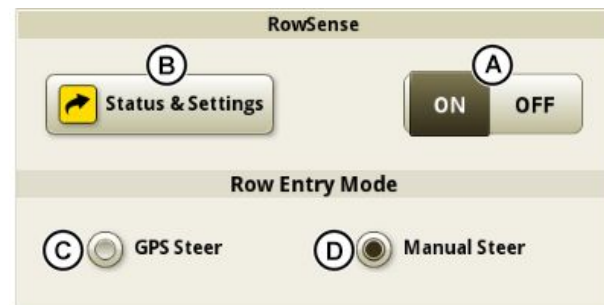
1. 要导航到“RowSense 设置值”：
选择“菜单”、“应用程序”、“AutoTrac 导航”，然后选择“信息”。
2. 选择“开/关”(A)启用行导航传感器。
3. 选择所需的行进入模式 (GPS 转向 (C) 或手动转向 (D))。
4. 选择 X 退出 RowSense“状态和设置”。

手动：

1. 驾驶机器至行中。
2. 第一次按复位按钮降低收割台。
3. 第二次按复位按钮结合导航和行传感器。

GPS：

1. 驾驶机器至行中。
2. 第一次按复位按钮降低收割台并结合导航功能。
3. 第二次按复位按钮结合行传感器。



RowSense 信息页

A—开/关
B—状态和设置

C—GPS 转向
D—手动转向

注意：按下复位按钮时，AutoTrac 会结合。当作物接触到探测器后，行传感器结合。

bvmsit,1690534615778 -14-17SEP23-2/2

PC582136—UN—27JUL23

使用 GreenStar 显示器的行传感器标定程序

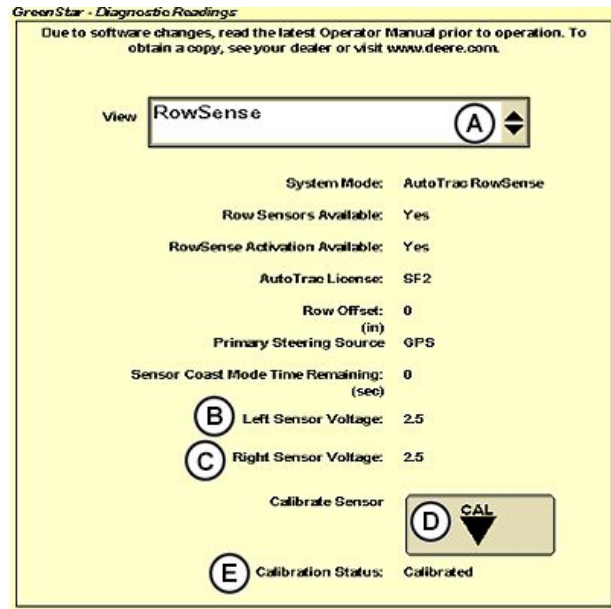
系统安装或修复后，需要执行本程序。行传感器必须紧贴着静止限位器安装和定位。

确保行传感器安装后，传感器在弹簧作用下保持在静止位置。提升收割台，确认行传感器未触及地面。机器不得移动。

1. 导航到 GreenStar“诊断读数”页。选择“菜单”、“GreenStar (GS3)”，然后选择“诊断”。
2. 从“视图” (A) 下拉菜单中选择“RowSense”。
3. 在校准开始之前启用 RowSense 传感器。有关更多信息，请参见本节中的“使用 GreenStar 显示器设置 AutoTrac RowSense”。
4. 确保标定 RowSense 传感器的静止电压。

注意： 右侧传感器静止电压应高于 2.5 伏。左侧传感器静止电压应低于 2.5 伏。

5. 选择“标定” (D) 将传感器静止电压存储在转向系统单元 (SSU) 内存中。
6. 成功标定后，退出 GreenStar“诊断读数”。



行传感器标定

A—查看
B—左侧传感器电压
C—右侧传感器电压

D—CAL
E—标定状态

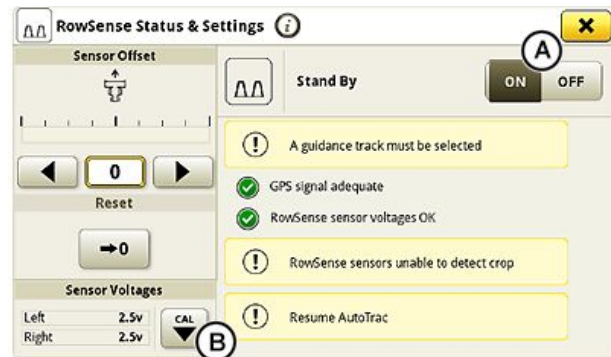
bvmsit,1690544832169 -14-17SEP23-1/1

使用第 4 代显示器的行传感器标定程序

系统安装或修复后，需要执行本程序。行传感器必须紧贴着静止限位器安装和定位。

确保行传感器安装后，传感器在弹簧作用下保持在静止位置。提升收割台，确认行传感器未触及地面。机器不得移动。

1. 要导航到“RowSense 设置值”：
选择“菜单”、“应用程序”、“AutoTrac 导航”、“信息”，然后在“RowSense”下选择“状态和设置”。
2. 在校准开始之前启用 RowSense 传感器。请参见本节中的“使用第 4 代显示器设置 AutoTrac RowSense”。
3. 确保标定 RowSense 传感器的静止电压。
注意： 右侧传感器静止电压应高于 2.5 伏。左侧传感器静止电压应低于 2.5 伏。
4. 选择“标定” (B) 将传感器静止电压存储在转向系统单元 (SSU) 内存中。



RowSense“状态和设置”页

A—开/关

B—CAL

接下页

bvmsit,1690544848389 -14-19SEP23-1/2

5. 阅读标定过程详细信息并选择“开始标定”。

PC582143 —UN—30JUL23

6. 请仔细阅读标定前提条件，然后选择“下一步”。

7. 成功标定后，选择“确定”并选择 X 退出 RowSense“状态和设置”。



开始标定

bvmsit,1690544848389 -14-19SEP23-2/2

设置 AutoTrac RowSense

PC582144 —UN—31JUL23

注意： 在使用本产品之前，除了设置 AutoTrac 之外，必须完成如下步骤：

1. 选择菜单。



菜单

bvvmsit,1690794031707 -14-17SEP23-1/5

2. 按下“原装 GreenStar 监视器”。

PC582145 —UN—31JUL23



原装 GreenStar 显示器

bvvmsit,1690794031707 -14-17SEP23-2/5

3. 设置“选择”。

PC582146 —UN—31JUL23



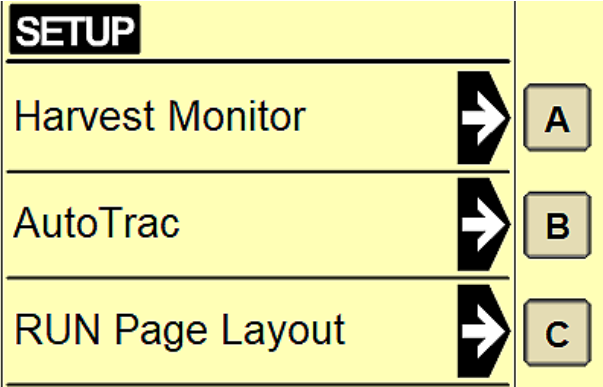
设置

bvvmsit,1690794031707 -14-17SEP23-3/5

4. 选择“AutoTrac (B)”。

A—收获监视器
B—AutoTrac

C—运行页面布局



PC582147 —UN—31JUL23

接下页

设置页

bvvmsit,1690794031707 -14-17SEP23-4/5

5. 对“行导航选装件已安装” (C) 和“行导航选装件已启用”，选择“是”。
6. 根据需要标定行导航传感器。
7. 检查确认传感器偏移量 (E) 值正确无误 (默认值为 100) 。

A—转向灵敏度 (50—200) E—行导航偏移 (50—150)
 B—AutoTrac 标定 F—未使用
 C—行导航选装件已安装 G—设置
 D—行导航传感器标定

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

设置 AutoTrac 页

bvwmst,1690794031707 -14-17SEP23-5/5

PC582148 —UN—31JUL23

行导航偏移设置

需要改变进入玉米割台的茎秆的对准时，可以将偏移值加到行导航中。

需要改变对准的示例：

- 对接行在玉米割台中间部位，并且玉米行被割台推倒。此时可以施加一个偏移来平分差值，使得所有的玉米行都倾斜，但又不像未施加偏移时倾斜幅度那么大。
- 装有行传感器的作物分茎器未对准玉米行。在为了实际对准传感器而进行任何修理之前，可以先施加一个偏移来补偿失准。

输入的偏移值小于 100，机器会稍向左偏，输入的偏移值大于 100，机器会稍向右偏。默认值为 100，范围是 50—150。

1. 导航到 AutoTrac 设置。
 选择“菜单”、“原装 GreenStar 监视器”、“设置”、“AutoTrac”。
2. 选择“行导航偏移 (50—150) ” (E) 。
3. 输入行导航偏移值，该值介于 50—150 之间。默认值为 100。

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

设置 AutoTrac 页

A—转向灵敏度 (50—200) E—行导航偏移 (50—150)
 B—AutoTrac 标定 F—未使用
 C—行导航选装件已安装 G—设置
 D—行导航传感器标定

bvwmst,1690794031816 -14-17SEP23-1/1

PC582148 —UN—31JUL23

行传感器标定程序

系统安装或修复后，需要执行本程序。行传感器必须紧贴着静止限位器安装和定位。

1. 导航到 AutoTrac 设置。

选择“菜单”、“原装 GreenStar 监视器”、“设置”、“AutoTrac”。

2. 确保行传感器安装后，传感器在弹簧作用下保持在静止位置。提升收割台，确认行传感器未触及地面。机器不得移动。

3. 选择“行导航传感器标定”（D）。

A—转向灵敏度（50—200）

B—AutoTrac 标定

C—行导航选装件已安装

D—行导航传感器标定

E—行导航偏移（50—150）

F—未使用

G—设置

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

设置 AutoTrac 页

bvvmsit,1690794031747 -14-19SEP23-1/2

PC582148 —UN—31JUL23

4. 标定传感器的静止电压。

5. 选择“标定行导航传感器”（E），将传感器静止电压存储在转向系统单元（SSU）内存中。

注意：右侧传感器静止电压应高于 2.5 伏。左侧传感器静止电压应低于 2.5 伏。

6. 标定成功后，退出行传感器标定模式。

A—未使用

B—未使用

C—左侧传感器标定（电压）1.17

D—右侧传感器标定（电压）3.83

E—标定行导航传感器

F—未使用

G—AutoTrac

1	2	SETUP	Calibration	
3	4			A
5	6			B
7	8			C
9	0			D
.	CLR	Left Sensor Cal (V) 1.17		
		Right Sensor Cal (V) 3.83		
PAGE		Calibrate Row Guidance Sensor	→	E
SETUP				F
INFO				G
RUN		AutoTrac	↶	

行传感器标定

bvvmsit,1690794031747 -14-19SEP23-2/2

PC582149 —UN—31JUL23

启用系统

显示和指示

使用 AutoTrac RowSense 时，屏幕上将显示以下 RowSense 状态图标。

在 **GreenStar 2 显示器**上：AutoTrac RowSense 将显示在“导航视图”按钮下方的地图上，指示行传感器可用（当“传感器状态”启用时）。

在 **GreenStar 3 2630 显示器**上：AutoTrac RowSense 将显示在“导航视图”按钮下方的地图上，指示行传感器可用（当“传感器状态”启用时）。

在 **GreenStar 3 CommandCenter 显示器**上：AutoTrac RowSense 将显示在“运行”页上。

在 **第 4 代显示器**上：AutoTrac RowSense 将显示在“AutoTrac 导航应用程序”页上。

每个图标都指示 RowSense 状态。RowSense 状态图标会根据 RowSense 状态从灰色变为彩色。

Gray — RowSense 系统已安装。

Green — RowSense 处于活动状态，且同时操作 GPS 和行传感器。

Yellow — RowSense 处于活动状态，但仅操作行传感器输入。

Red — RowSense 处于活动状态，但仅操作 GPS。

PC582150 —UN—01AUG23



系统上安装的

PC582151 —UN—01AUG23



系统活动，使用行传感器和 GPS 工作

PC582152 —UN—01AUG23



GPS 已丢失，仅使用行传感器数据工作

PC582153 —UN—01AUG23



GPS 已丢失，仅使用行传感器数据工作

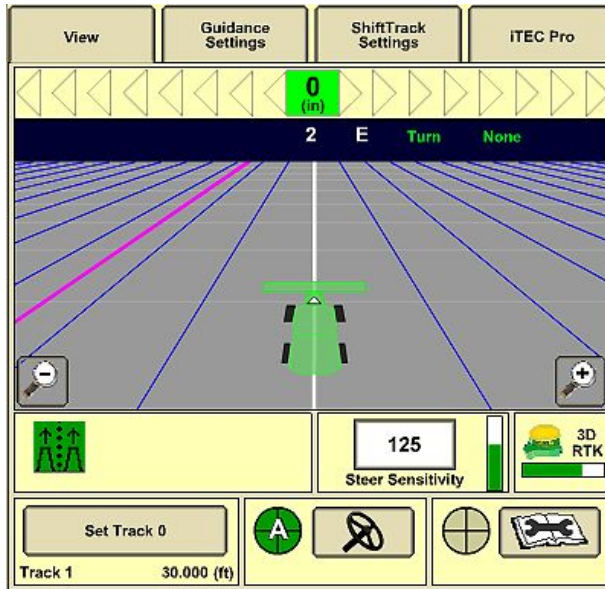
bvmsit,1690865482645 -14-17SEP23-1/1

结合行传感器

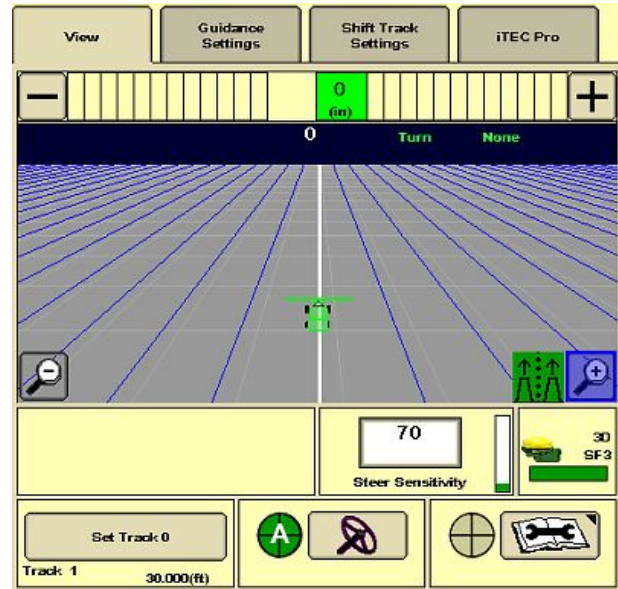
只要行传感器可以确定一个行位置，它们就会引导机器。此时 AutoTrac RowSense 变成绿色并且显示动作，提醒驾驶员行传感器正在引导机器。

在设置了初始路径（一条 AB 线或初始记录的“曲线轨迹道”）之后，只要联合收割机在轨迹间距一半以内，且联合收割机与行之间的夹角可以接受，驾驶员即可按下复位按钮。行传感器上一有活动，行传感器即引导机器。

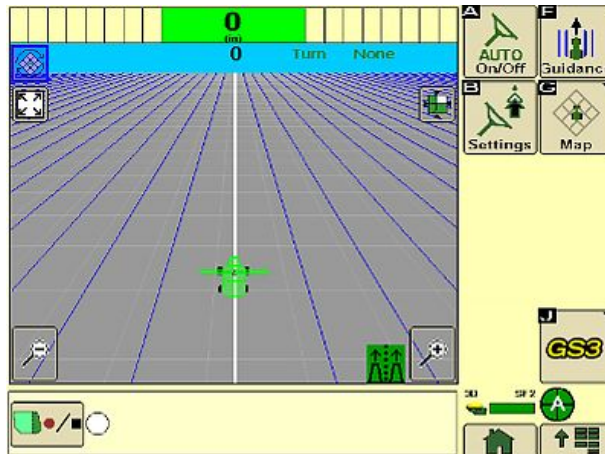
地头转弯：地头转弯动作与使用基于 GPS 的 AutoTrac 时一样。驾驶员对准需要跟随的路径。按复位按钮使 AutoTrac 驾驶到导航路径中。然后，行传感器检测行的位置并跟随该行。可以利用“自适应曲线”、“圆形轨迹”和“AB 曲线”等线延伸功能，将相邻的路径投影延伸到地头中。



GreenStar 2 显示器



GreenStar 3 2630 显示器



GreenStar 3 CommandCenter 显示器



第 4 代显示器

bvwmst,1690867627910 -14-27SEP23-1/1

GreenStar 3 显示器 — 轨迹

直线导航轨迹

当行是直线形，且变化不超过大约 1 米 (3-1/4 英寸) 时，应使用直线轨迹。“直线轨迹”将所有的线都投射到第一条路径旁边。

如果田间作物行较直，并且联合收割机首向不变，建议使用“直线轨迹”，这样就可以在相邻的路径上进行“行进入”。如果田间播种时使用了 AutoTrac，则采用“行进入”可提高作业性能。在水沟中行信号失落期间，性能会得到改善。

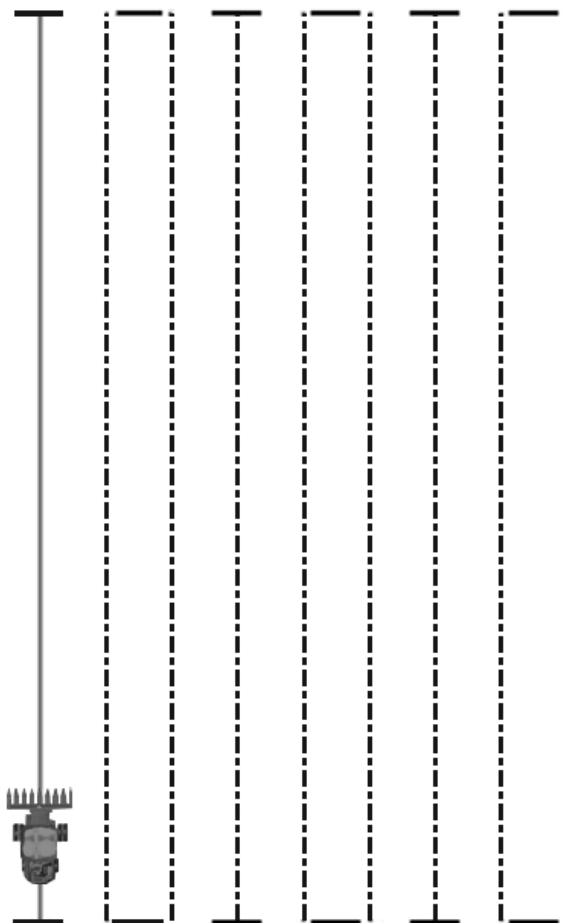
在直线轨迹模式时，GPS 线自动重新对中。这样可以确保 GPS 路径正确对准行。

注意： 在自适应曲线模式下，该功能不可用。

有以下几种方法可以定义“轨迹 0”：

- A + B — 通过驾驶机器定义“轨迹 0”。
- 自动 B — 通过驾驶机器定义“轨迹 0”。
- A + 首向 — 通过将机器驾驶到 A 点，然后输入一个预定的首向值，以此定义“轨迹 0”。
- 纬度/经度 — 通过输入预定的 A 点和 B 确定“轨迹 0”。
- 经度/纬度 + 首向 — 输入预定的 A 点的经纬值和预定的首向值来确定“轨迹 0”。

设置“直线轨迹”



直线导航轨迹

zb48j1t,1691052171610 -14-17SEP23-1/9

1. 选择菜单。

PC582158 —UN—01AUG23



菜单

zb48j1t,1691052171610 -14-17SEP23-2/9

2. 选择“GreenStar (GS3)”。

PC582159 —UN—01AUG23



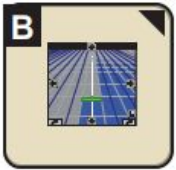
GreenStar (GS3)

按下页

zb48j1t,1691052171610 -14-17SEP23-3/9

3. 选择“导航”。

PC582160 —UN—01AUG23



导航

zb48j1t,1691052171610 -14-17SEP23-4/9

4. 选择“导航设置值”。

PC582161 —UN—01AUG23



导航设置值

zb48j1t,1691052171610 -14-17SEP23-5/9

5. 从“循迹模式”中选择“直线轨迹”。

PC589284 —UN—17AUG23

6. 选择视图。



“循迹模式”中的“直线轨迹”

注意：不收割时暂停记录。

注意：在“运行”页面上查看接收器图标，确认有 SF1、SF2、SF3 或 RTK 信号。

7. 检查确认轨迹间距正确无误。如果轨迹间距不正确，在“导航”的下面更改轨迹间距。

zb48j1t,1691052171610 -14-17SEP23-6/9

8. 选择“设置轨迹 0”。

PC590562 —UN—17AUG23



设置“轨迹 0”页面

接下页

zb48j1t,1691052171610 -14-17SEP23-7/9

9. 从“当前轨迹 0” (A) 中选择轨迹名称。如果不存在轨迹名称，选择“新建” (C) 按钮一个轨迹名称。
10. 从“方法 (B) ”中选择循迹方法。
11. 选择“设置 A” (F) ，然后将机器驾驶到轨迹开始处。
12. 选择“设置 B” (G) ，将机器驾驶到最少 10 米处结束轨迹记录。
将创建田间的导向线。
13. 选择“接受”以运行 AutoTrac RowSense。
14. 在任何时间取消设置并返回“导航设置”，选择“取消” (H) 。

A—当前轨迹 0
B—方法
C—新的
D—拆卸

E—轨迹间距
F—设置 A 点
G—设置 B 点
H—取消

设置 0 号轨迹

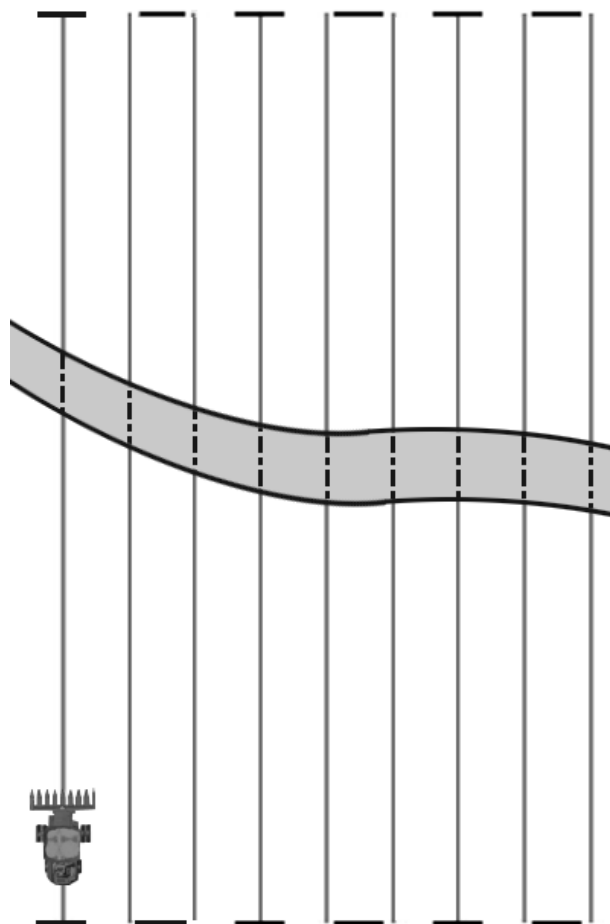
PC590573 —UN—17AUG23

接下页

zb48j1t,1691052171610 -14-17SEP23-8/9

行信号失落 — 在水沟中没有行。由于直线轨迹和 AB 曲线重新对中轨迹，因此，在水沟的另一侧，正确找到玉米行的几率很大。

注意： 如果 GPS 和行传感器数据信号都丢失，系统将不结合，除非 GPS 信号恢复。



水沟

PC10391 — UN—08JAN08

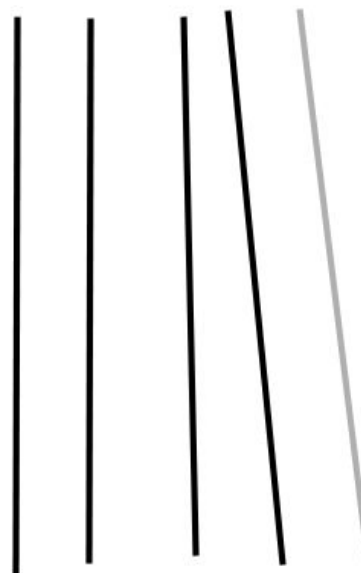
zb48j1t,1691052171610 -14-17SEP23-9/9

自适应曲线



在田间经过时，路径变化

PC10399 — UN—04FEB08



在田间经过时，首向变化

PC10400 — UN—04FEB08

自适应曲线可用于所有农田。但如果在经过田间时路径变化、首向变化或曲线为 U 形，则强烈建议使用自适应曲线。自适应曲线有一个附加功能，它使得 RowFinder 能够通过一个转换钮选择。只要行传感器在一个行上结合，那么它们就可以用来操控机器转向。曲线轨迹记录必须开启。这样会确定首道，并且使得直线延伸成为可能。

自适应曲线只能投射到邻道上，但自适应曲线的优点是可以处理不同的曲线形状，并且在农田作业时不会累积对接行误差。

如果在田间有多台机器，自适应曲线则不允许跳过某一道。在这种情况下，只有当其它机器的轨迹间距添加到它自己的轨迹间距之后，自适应曲线才能起作用。例如，如果一台 12 行割台跟在一台 8 行割台后面一起在同一块田间的 30 英寸玉米行上作业，则两割台可能各需要一个 20 行（50 英尺）的轨迹间距。

在田间需要频繁改变路径时，建议使用自适应曲线。自适应曲线只在下一个路径上投射。

设置自适应曲线



曲线呈 U 形

PC11000 — UN—04FEB08

zb48j1t,1692099522625 -14-27SEP23-1/7

1. 选择菜单。

PC582158 — UN—01AUG23



菜单

按下页

zb48j1t,1692099522625 -14-27SEP23-2/7

2. 选择“GreenStar (GS3)”。

PC582159 —UN—01AUG23

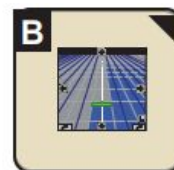


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099522625 -14-27SEP23-3/7

3. 选择“导航”。

PC582160 —UN—01AUG23

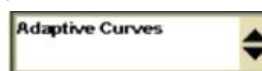


导航

zb48j1t,1692099522625 -14-27SEP23-4/7

4. 从“循迹模式”中选择“自适应曲线”。

PC590561 —UN—17AUG23



“循迹模式”中的“自适应曲线”

5. 选择视图。

注意：不收割时暂停记录。

注意：在“查看”页上查看接收器图标，确认有 SF1、SF2 或 RTK 信号。

6. 确保轨迹间距正确。如果轨迹间距不正确，在“导航”的下面更改轨迹间距。

zb48j1t,1692099522625 -14-27SEP23-5/7

7. 选择“记录”以开始记录路径。

PC590563 —UN—17AUG23



记录

8. 沿田间路径驾驶。在驾驶通过了第一个路径后，将只生成下一条路径的投影。

9. 选择“复位”以运行 AutoTrac RowSense。

10. 在任何时间取消设置并返回“导航设置”，选择“取消”。

在 AutoTrac 模式下，转动方向盘时，记录关闭。在文档记录模式下，当收割台提升时，记录关闭。

AutoTrac 模式 — 如果驾驶员只想改善邻道的行进入，可将自适应记录绑定到 AutoTrac 上。只有田间较直，没有极端曲线，并且 AutoTrac 几乎不被取消激活（因手动转向或失去 GPS 信号）的情况下，才建议使用上述绑定。

文档记录模式 — 将自适应曲线绑定到文档记录上。采用该绑定，驾驶员可以在作业过程中握住方向盘，并继续记

录所在的路径。此时在下一道上有延伸线，但是这些延伸线对行进入用处不大，这是因为在尾行上感测收割台时在时间上有一个延迟。在行信号失落期间，只有边际性能。

手动记录 — 驾驶员可以将“自适应”记录绑定到“手动记录”上。该模式不允许延伸线，除非驾驶员在尾行继续按住停止按钮。如果驾驶员忘记关闭记录，会导致出现问题，比如曲率不正确的投射。示例：如果驾驶员驾驶机器离开玉米行卸粮并且未按暂停，路径会被记录下来。当驾驶员驾驶着机器沿着相邻的路径行驶时，由于投射的线已关闭，联合收割机会稍稍离开玉米行。

接下页

zb48j1t,1692099522625 -14-27SEP23-6/7

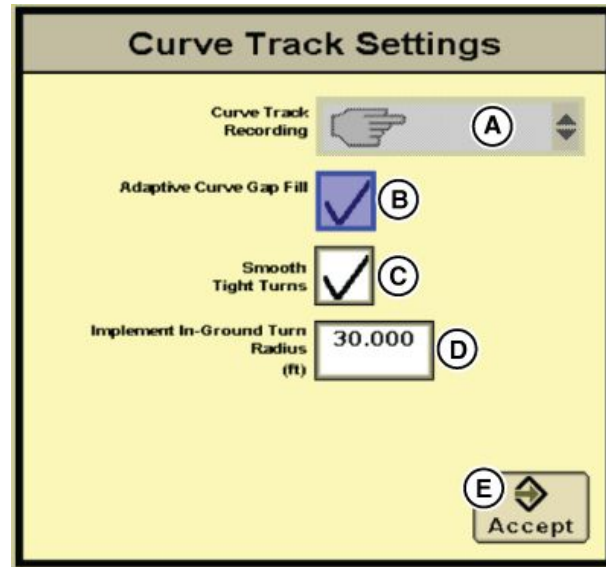
选择“菜单”、“GreenStar (GS3)”、“导航”、“导航设置”、“曲线轨迹设置”，然后选择“曲线轨迹记录”(A)。

可以通过选择所需的模式来更改列出的自适应曲线模式。

- AutoTrac
- 文档记录
- 手动

A—曲线轨迹记录
B—自适应曲线缺口填充
C—平缓急转弯

D—农具入土转弯半径 (英尺)
E—接受



曲线轨迹设置

zb48j1t,1692099522625 -14-27SEP23-7/7

PC590581—UN—17AUG23

AB 曲线

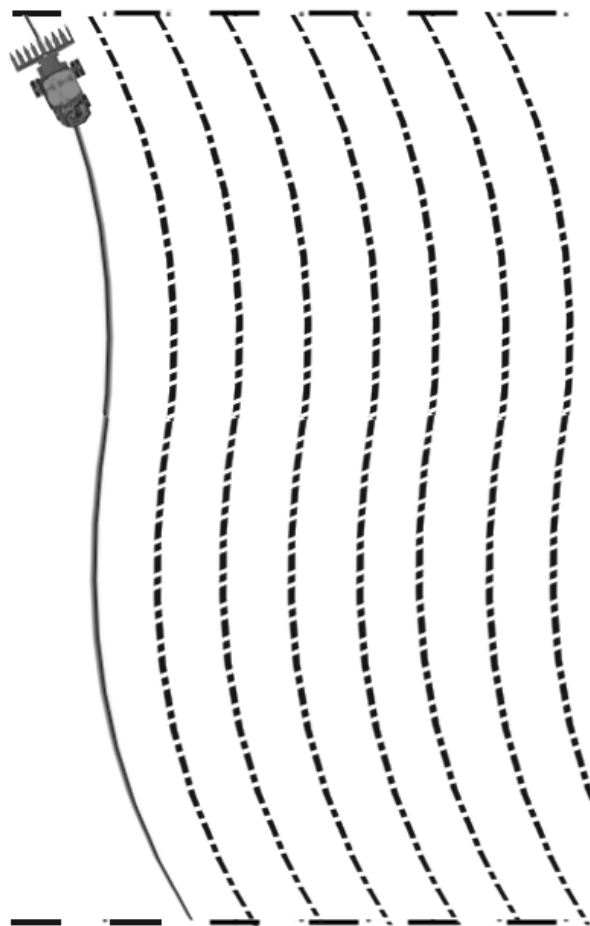
如果在田间曲线呈连续状，建议使用“AB 曲线”。这样使得机器能在相邻路径上行进入。如果田间播种时使用了 AutoTrac，此时收获性能会得到提高。另外，采用“AB 曲线”，还可以提高行信号失落期间的作业性能。

“AB 曲线”的优点是可以将田间的曲线轨迹投射为平行线，但是，在各道上的曲线形状都一样。

在“AB 曲线”模式下，GPS 曲线会自动对中。这样可以确保 GPS 路径正确对准行。

注意：在 AB 曲线模式下，该功能不可用。

设置 AB 曲线



“AB 曲线”模式将所有的线投射到第一道旁边

zb48j1t,1692099671127 -14-19SEP23-1/7

PC10393 —UN—08JAN08

1. 选择菜单。

PC582158 —UN—01AUG23



菜单

zb48j1t,1692099671127 -14-19SEP23-2/7

2. 选择“GreenStar (GS3)”。

PC582159 —UN—01AUG23



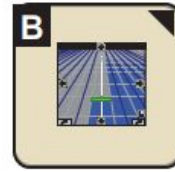
GreenStar (GS3)

接下页

zb48j1t,1692099671127 -14-19SEP23-3/7

3. 选择“导航”。

PC582160 —UN—01AUG23



导航

zb48j1t,1692099671127 -14-19SEP23-4/7

4. 选择“导航设置值”。

PC582161 —UN—01AUG23

注意：不收割时务必暂停记录。



导航设置值

zb48j1t,1692099671127 -14-19SEP23-5/7

5. 从“循迹模式”中选择“AB 曲线”。

PC589285 —UN—17AUG23

6. 选择视图。

注意：在“运行”页上查看接收器，确认有 SF1、SF2 或 RTK 信号。



“循迹模式”中的“AB 曲线”

7. 确保轨迹间距正确。如果轨迹间距不正确，在“导航”的下面更改轨迹间距。

8. 选取“设置 AB 曲线”。

zb48j1t,1692099671127 -14-19SEP23-6/7

9. 从“当前 AB 曲线” (A) 选择一个“AB 曲线”名称。如果不存在轨迹名称，选择“新建” (B) 新建一个名称。

10. 选择“记录/停止” (E) 开始记录。

11. 选择“查看”并驾驶机器。

12. 选择“记录/停止” (E) 停止记录。

13. 此时整个田间的曲线将被投射出来。

14. 按复位按钮运行 AutoTrac RowSense。

15. 在任何时间取消设置并返回“导航设置”，选择“取消”。

A—“当前AB曲线”

B—新的

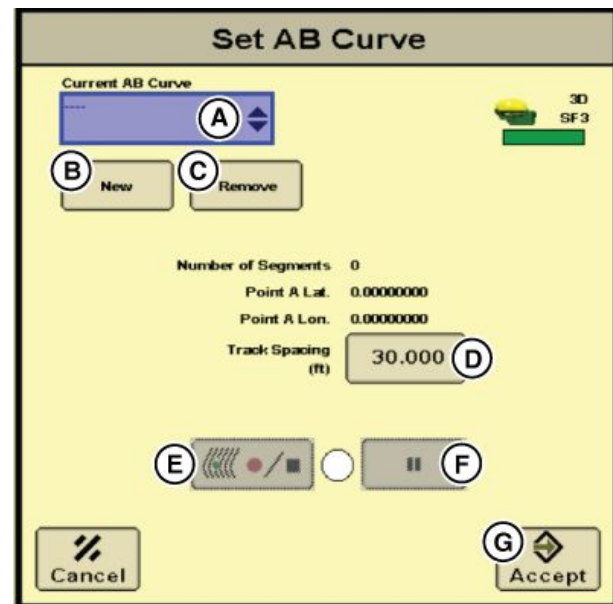
C—拆卸

D—轨迹间距 (英尺)

E—记录/停止

F—暂停

G—接受



“设置 AB 曲线”页

zb48j1t,1692099671127 -14-19SEP23-7/7

PC590582 —UN—17AUG23

循环跟踪

如果作物种植在中间转塔式农田中，则建议使用“圆形轨迹”作业。

如果要收割的行位于环形内，应使用环形路径。这样选择，允许从待施加的 GPS 曲率输入到行传感器中。

设置“圆形轨迹”



循环跟踪

zb48j1t,1692099693191 -14-17SEP23-1/7

PC10853 —UN—31JAN08

1. 选择菜单。

PC582158 —UN—01AUG23



菜单

zb48j1t,1692099693191 -14-17SEP23-2/7

2. 选择“GreenStar (GS3) ”。

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099693191 -14-17SEP23-3/7

3. 选择“导航”。

PC582160 —UN—01AUG23



导航

zb48j1t,1692099693191 -14-17SEP23-4/7

4. 选择“导航设置值”。

PC582161 —UN—01AUG23



导航设置值

接下页

zb48j1t,1692099693191 -14-17SEP23-5/7

5. 从“循迹模式”中选择“圆形轨迹”。

PC590560 —UN—17AUG23

6. 选择视图。

注意：在“运行”页面上查看接收器图标，确认有 SF1、SF2 或 RTK 信号。



“循迹模式”中的“圆形轨迹”。

zb48j1t,1692099693191 -14-17SEP23-6/7

7. 选择“设置圆形”。

8. 确保轨迹间距正确。如果轨迹间距不正确，在“导航”的下面更改轨迹间距。

9. 从“当前圆形” (A) 中选择一个圆形名称。如果不存在轨迹名称，选择“新建” (C) 新建一个名称。

10. 从“方法” (B) 中选择“行驶圈”方法。

11. 选择“记录/停止” (F) 开始记录。

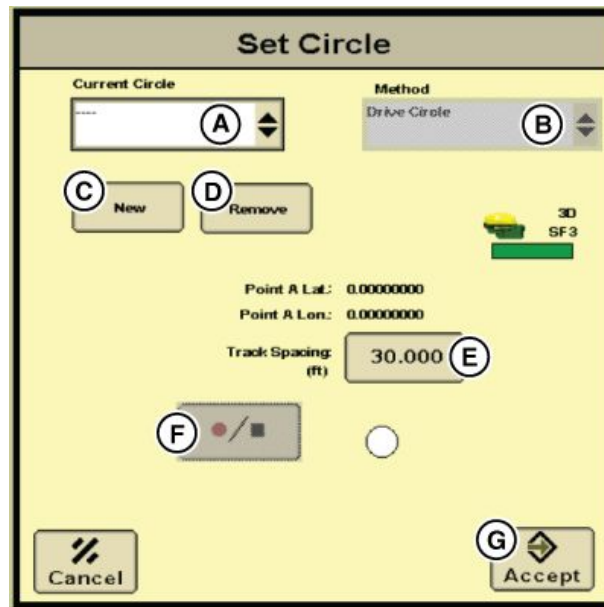
12. 选择“接受”按钮 (G)。此时会在田间投射一个圆周。

13. 按复位按钮运行 AutoTrac RowSense。

14. 在任何时间取消设置并返回“导航设置”，选择“取消”。

A—当前圆形
B—方法
C—新的
D—拆卸

E—轨迹间距 (英尺)
F—记录/停止
G—接受



“设置圆形”页

zb48j1t,1692099693191 -14-17SEP23-7/7

PC590563 —UN—17AUG23

寻行器

PC582158 —UN—01AUG23

“找行器” (仅限平行循迹) 模式适用于条播作物存在行间距不相等情况时的应用。在退出了之前的行组时，驾驶员可利用这一功能在设置了参考点之后找到一个行组，并在这一行组重新进入的农田中。

1. 选择菜单。



菜单

zb48j1t,1692279379982 -14-21SEP23-1/5

2. 选择“GreenStar (GS3)”。

PC582159 —UN—01AUG23



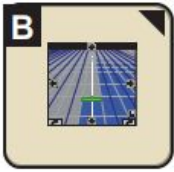
GreenStar (GS3)

接下页

zb48j1t,1692279379982 -14-21SEP23-2/5

3. 选择“导航”。

PC582160 —UN—01AUG23



导航

zb48j1t,1692279379982 -14-21SEP23-3/5

4. 选择“导航设置值”。

PC582161 —UN—01AUG23



导航设置值

zb48j1t,1692279379982 -14-21SEP23-4/5

5. 从“循迹模式”中选择“行查找器”。

PC590595 —UN—17AUG23



“循迹模式”中的“行查找器”

zb48j1t,1692279379982 -14-21SEP23-5/5

调换轨迹

参考 GreenStar 3 2630 显示器操作手册中的“导航”部分。

zb48j1t,1692279221665 -14-22AUG23-1/1

沟渠轨迹

Surface Water Pro 和 AutoTrac 配套用于创建河堤轨迹。

参考 SurfaceWater Pro 操作手册 (OMPC21751) 中的“沟渠”部分。

zb48j1t,1692279337562 -14-22AUG23-1/1

河堤轨迹

Surface Water Pro 和 AutoTrac 配套用于创建河堤轨迹。

参考 SurfaceWater Pro 操作手册 (OMPC21751) 中的“河堤”部分。

zb48j1t,1692279350350 -14-22AUG23-1/1

直线导航轨迹

工作原理

“直线轨迹”模式可为沿直线平行路径驾驶提供帮助。首先使用定义轨迹 0 的方法设置轨迹 0 (参考路径)。一旦定义了“轨迹 0”，系统将生成该农田的所有的道。生成的道可用于操作“手动导航”或 AutoTrac。所有的道全都根据最初行驶的第一条道生成，因此在整个农田的转向误差不会扩大。

所有的道都由第一道复制而成。

注意：术语“导航轨迹”和“AB 线”可以互换。“轨迹 0”是由驾驶员定义的轨迹，是一个参考点，农田的所有其它平行道都以这个轨迹为基准。

平行道之间的间距就是在“设置向导”中输入的“轨迹间距”。

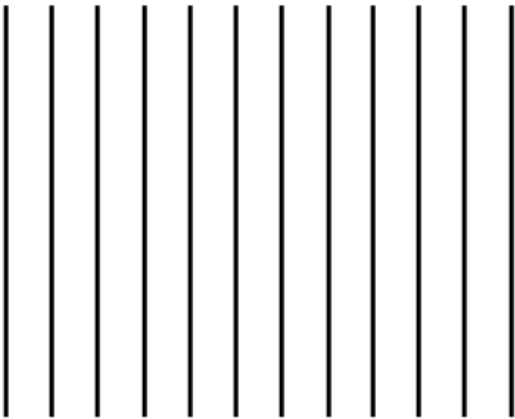
创建一条新的直线轨迹

有以下几种方法可以定义“轨迹 0”：

- A + B — 通过驾驶机器定义“轨迹 0”。
- A + 自动 B — 通过驾驶机器定义“轨迹 0”。
- A + 首向 — 通过将机器驾驶到 A 点，然后输入一个预定的首向值，以此定义“轨迹 0”。
- 纬度/经度 — 通过输入预定的 A 点和 B 确定“轨迹 0”。
- 经度/纬度 + 首向 — 输入预定的 A 点的经纬值和预定的首向值来确定“轨迹 0”。

注意：可以在作业（例如播种）过程中定义“轨迹 0”，但是在创建期间，部分功能无法使用。

注意：对于人工模式，建议将轨迹长度设置为 3 米（10 英尺），对于自动模式，建议将轨迹长度设置为 15 米（45 英尺）。



直线导航轨迹

PC9508 —UN—24OCT06

zb48j1t,1692099757967 -14-17SEP23-1/9

直线导航轨迹

PC582158 —UN—01AUG23

1. 选择菜单。



菜单

zb48j1t,1692099757967 -14-17SEP23-2/9

2. 选择“GreenStar (GS3)”。

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099757967 -14-17SEP23-3/9

3. 选择“导航”。

PC590571 —UN—17AUG23



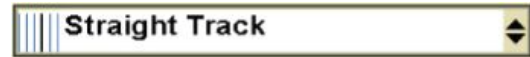
导航

接下页

zb48j1t,1692099757967 -14-17SEP23-4/9

4. 从“循迹模式”中选择“直线轨迹”。

PC590564 —UN—17AUG23



“循迹模式”中的“直线轨迹”

5. 从“轨迹名称”中选择直线轨迹名称。如果不存在轨迹名称，选择“新建轨迹”新建一个名称。

zb48j1t,1692099757967 -14-17SEP23-5/9

6. 选择“设置 A 点”

PC590568 —UN—17AUG23



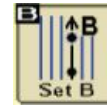
设置 A 点

zb48j1t,1692099757967 -14-17SEP23-6/9

7. 使用以下三个选项之一定义“设置 B 点”：

PC590569 —UN—17AUG23

- a. 需要手动设置 B 点时，驾驶到期望的农田位置创建 B 点，然后选择“设置 B”。距离最小为 3 米（10 英尺）。建议在农田的远端设置 B 点，以定义所需首向。



设置 B 点

zb48j1t,1692099757967 -14-17SEP23-7/9

- b. 需要自动设置 B 点时，可随时选择“自动设置 B”。车辆行驶到距 A 点 15 米（45 英尺）时，将自动设置 B 点。采用该方法，可以从 15 米（45 英尺）行驶距离上的最后 5 个数据点计算 B 点，并沿最佳拟合线驾驶经过这些点确定首向。

PC590570 —UN—17AUG23



自动设置 B

zb48j1t,1692099757967 -14-17SEP23-8/9

- c. 要通过输入首向方向的方法设置 B 点，选择“设置首向”。使用数字键盘输入期望的行首向，然后选择“接受”保持该值。
.0.000 表示北，90.000 表示东，180.000 表示南，270.000 表示西。

PC590572 —UN—17AUG23



首向

8. 在任何时间取消设置并返回”导航设置“页，选择“取消”。

至此已定义了“轨迹 0”，系统将自动创建平行轨迹。

zb48j1t,1692099757967 -14-17SEP23-9/9

自适应曲线

工作原理

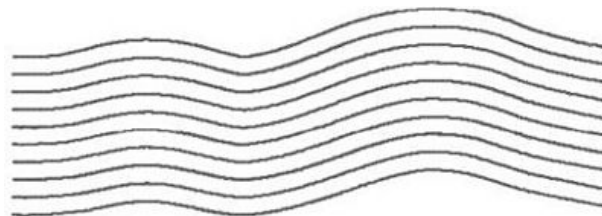
利用“自适应曲线”，驾驶员能够记录人工驾驶的曲线路径。记录第一个曲线趟且机器转弯后，操作员可在传播的路径出现时平行循迹或激活 AutoTrac。机器会被导向沿着基于以前记录的道产生的后续道行驶。所有的道都以最初驶过的道为依据生成，因此能保证在整个农田作业时转向误差不会被传播。这些道与初始道并不完全相同。道的曲率变化使道与道之间的误差保持稳定。如有必要，操作员可在田地中的任何位置更改曲线路径，只需将机器驶离传播路径。

注意：在“自适应曲线”模式下，不可跳过任何一道。

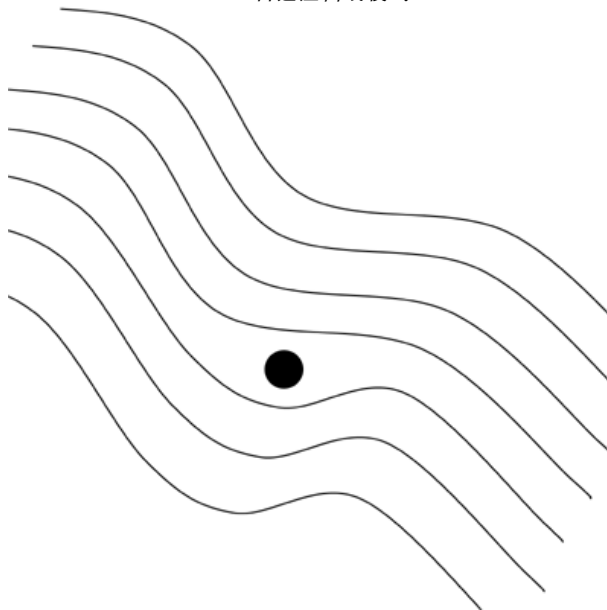
路径的曲率随后续路径的凸凹变化而变化。

“自适应曲线轨迹”模式允许联合收割机沿不同田间样式行驶和导航。

PC9028 —UN—16APR06



自适应曲线模式



自适应曲线模式

PC9029 —UN—17APR06

zb48j1t,1692100048683 -14-19SEP23-1/8

导航样式

以下是不同的田间样式：

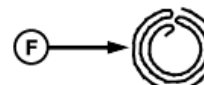
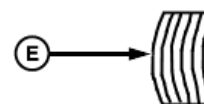
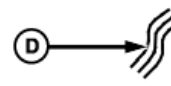
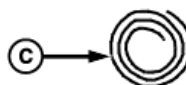
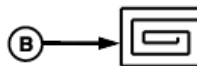
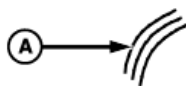
- 简单曲线
- S 形曲线
- 框形
- 跑道形
- 螺旋形
- 圆形

变换轨迹操作

使用曲线轨迹时不建议使用变换轨迹功能。变换轨迹功能不能补偿曲线轨迹模式中固有的 GPS 飘移。

A—简单曲线
B—框形
C—螺旋形

D—S 形曲线
E—跑道形
F—圆形



路径

PC9032 —UN—17APR06

接下页

zb48j1t,1692100048683 -14-19SEP23-2/8

创建一条新的自适应曲线轨迹

PC582158 —UN—01AUG23

注意： 自适应曲线轨迹作业不需要设置客户、农场和农田，只能保存一条全面自适应曲线轨迹。

1. 选择菜单。



菜单

zb48j1t,1692100048683 -14-19SEP23-3/8

2. 选择“GreenStar (GS3)”

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100048683 -14-19SEP23-4/8

3. 选择“导航”。

PC590571 —UN—17AUG23



导航

zb48j1t,1692100048683 -14-19SEP23-5/8

4. 从“循迹模式”中选择“自适应曲线”。
5. 从“轨迹名称”中选择自适应曲线名称。如果不存在轨迹名称，选择“新建轨迹”新建一个名称。
6. 驾驶到期望的农田位置，开始该轨迹。
7. 开始记录。选择“记录”。

PC590566 —UN—17AUG23



“循迹模式”中的“自适应曲线”

默认情况下，“重复模式”为“关闭”。

注意： 当重复模式启用时，自适应曲线记录被禁用。在记录新路径（例如播种）时，应取消重复模式的选择（关闭）。沿现有路径导航（例如喷药、收获）时，应选中“重复模式”按钮（打开）。

8. 选中后，记录将替换为：

- a. 暂停

接下页

zb48j1t,1692100048683 -14-19SEP23-6/8

b. 停止

注意：只有在驾驶机器脱离了正常农田样式（喷药机加药液，播种机加种肥）或用户不想在田间地头记录掉头情况时，才需要关闭记录功能。

9. 驾驶机器走第一道。此时在地图上将显示一个蓝色的导航轨迹。

注意：驾驶直行时，显示屏上机器后面可能不显示记录的路径。当机器转弯时才显示路径。

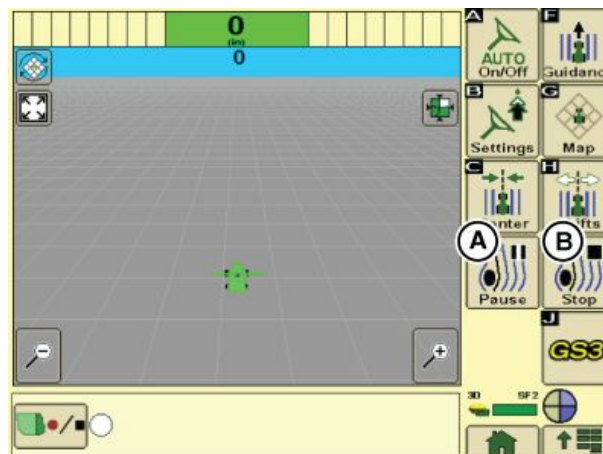
行驶机器到达每一道的端头前和机器掉头前，不显示白色导航线。机器掉头后，系统随即确定导航路径。系统定位出一条间距为 1/2 至 1-1/2 轨迹间距的平行线段。系统显示预测的路径，驾驶员用该路径导航。沿期望的路径驾驶车辆行驶。

10. 在第一道的末端驾驶机器转弯，系统将生成一条白色导航线，表示下一道。可能需要几秒钟时间才能显示出导航线。

11. 代表下一道的白色导航线显示后，按机器上的复位开关（仅适用于 AutoTrac），机器就会自动在这一道上转向。对于手动导航模式，机器将沿高亮显示的白色导航线行驶。

12. 农田到头后，选择“停止记录”（B）。

重要提示：停止记录，然后再进入下一块农田。不这样做会导致记录下一块农田的自适应曲线数据前删除上一块农田的自适应曲线数据。



“设置自适应曲线”页

A—暂停

B—停止

注意：系统将保存的自适应曲线数据指定给选定的客户、农场和农田名称。它被存储在显示器的内存中，直至用户清空内存，也可从一个显示器传输至另一个显示器。

接下页

zb48j1t,1692100048683 -14-19SEP23-7/8

PC590589 — UN—17AUG23

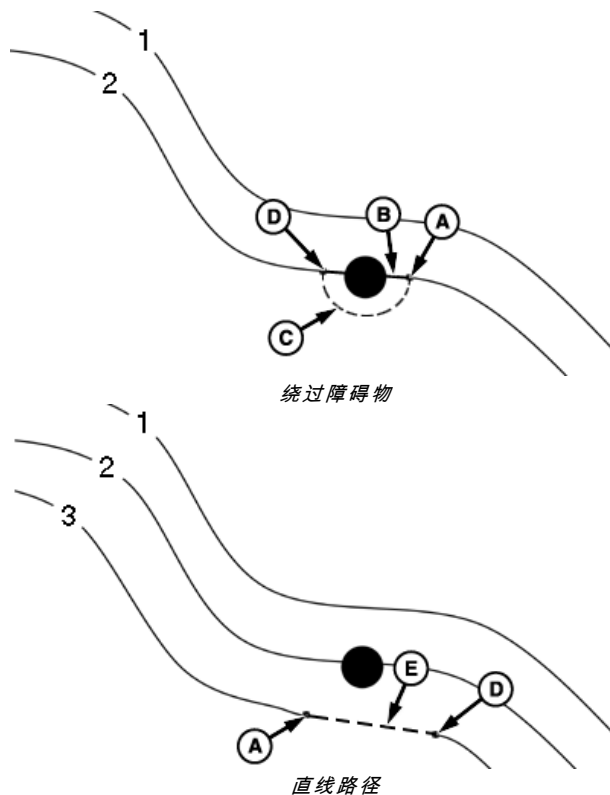
记录“直线路径”或“绕过障碍物”

1. 开始记录。
2. 选择“暂停记录”可暂时停止记录车辆的路径。
3. 选择“记录”可继续记录自适应曲线。

“暂停”和“继续”记录之间的距离用一条直线连接。路径的直线部分较长或驾驶机器绕过障碍物时，该功能非常有用。

注意：系统可创建的最长桥接线段（在“暂停”和“继续”记录之间创建的线段）的长度为 0.8 公里（0.5 英里）（2,640 英尺）。如超过该距离，则线段不会连在一起，从而导致路径有缺口。

A—记录暂停
B—生成连接两点的桥接线段
C—暂停后未被记录的拖拉机路径
D—记录继续
E—路径记录为 A 点和 D 点之间的直线



zb48j1t,1692100048683 -14-19SEP23-8/8

PC9284 — UN — 29JUL06

PC9285 — UN — 08AUG06

AB 曲线**工作原理**

利用 AB 曲线模式，驾驶员可以驾驶机器沿端点位于农田任一端的曲线形平行路径作业。导航轨迹在前、后方向上都与轨迹平行，并且是基于初始轨迹生成，以确保转向误差不会穿过整块农田时传播。

轨迹 0 是一个参考轨迹，农田的所有其它曲线道全部以该轨迹为依据。创建了第一条 AB 曲线（轨迹 0）之后，系统随即生成 4 条轨迹。在驾驶机器沿显示屏显示的最后一道行驶时，系统会继续生成更多的道。

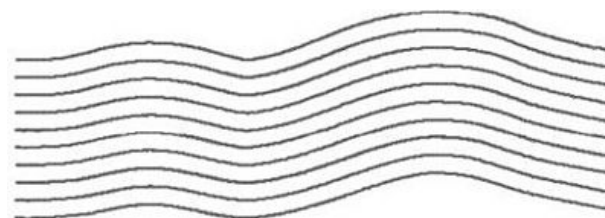
注意：在 AB 曲线模式下，“空道”可用。

生成 AB 曲线路径信息-记录轨迹 0 之后系统生成最初的道时，或者生成附加的道时，显示屏的相应视图中显示“正在生成 AB 曲线”字样。这期间，不能离开任何路径。

AB 曲线生成极限 -初始记录的 AB 曲线长度至少达到 10 英尺才能成为有效的导航用 AB 曲线。车辆位置必须位于记录 0 号轨迹的 400 米（0.25 英里）范围内，系统才能开始生成曲线路径。如果车辆位置超出该限制，系统将用几分钟时间才能在显示屏上显示生成的一条路径。在此期间，显示屏将显示“正在生成 AB 曲线”。

农田中有多条 AB 曲线 -一块农田可以包含多条 AB 曲线路径。一块农田的每一条 AB 曲线都必须记录下来，并分别命名。

PC9028 — UN — 16APR06



AB 曲线模式

轨迹编号 -轨迹将被逐一编号，以便跳过某道和找到某道时用到编号。方向标签（N、S、E 或 W）由曲线的第一个点和最后一个点之间的首向定义。

路径的曲率随后续路径的凸凹变化而变化。

创建一条新 AB 曲线轨迹

按照以下步骤设置第一条 AB 曲线（轨迹 0），系统会根据该曲线在田间创建其它曲线道。

注意：一块农田可记录多条 AB 曲线。多条曲线必须分别命名和记录。

按下页

zb48j1t,1692100403680 -14-17SEP23-1/7

1. 选择菜单。

PC582158 —UN—01AUG23



菜单

zb48j1t,1692100403680 -14-17SEP23-2/7

2. 选择“GreenStar (GS3)”。

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100403680 -14-17SEP23-3/7

3. 选择“导航”。

PC590571 —UN—17AUG23



导航

zb48j1t,1692100403680 -14-17SEP23-4/7

4. 从“循迹模式”中选择“AB 曲线”。

PC590565 —UN—17AUG23



“循迹模式”中的“AB 曲线”

5. 从“轨迹名称”中选择 AB 曲线名称。如果不存在轨迹名称，选择“新建轨迹”新建一个名称。

6. 驾驶到期望的农田位置，开始该轨迹。

7. 开始记录。选择“记录”。

8. 选中后，记录将替换为：

a. 暂停

zb48j1t,1692100403680 -14-17SEP23-5/7

b. 停止

9. 驾驶机器走第一道。此时在地图上将显示一个蓝色的导航轨迹。

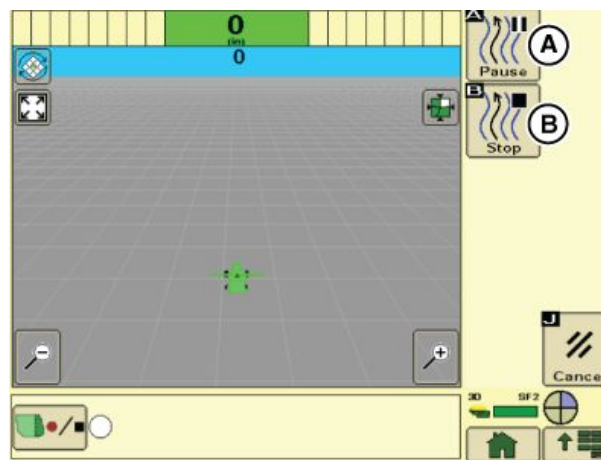
注意： 驾驶直行时，显示屏上机器后面可能不显示记录的路径。当机器转弯时才显示路径。

10. 在道的终点，按“停止记录”（B），系统将轨迹保存到内存中。

注意： 如果记录期间GPS信号丢失，将停止记录和保存截止该点前已记录的AB曲线。如果记录的AB曲线不符合驾驶员要求，则可以用“设置导航轨迹”页上的“删除轨迹”按钮删除该曲线。

A—暂停

B—停止



“设置 AB 曲线”页

按下页

zb48j1t,1692100403680 -14-17SEP23-6/7

PC590590 —UN—17AUG23

记录“直线路径”或“绕过障碍物”

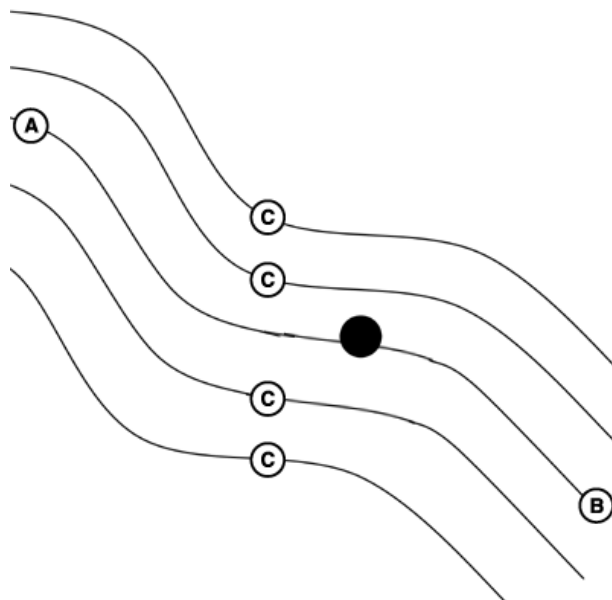
1. 开始 AB 曲线记录。
2. 选择“暂停记录”可暂时停止记录车辆的路径。
3. 选择“AB 曲线记录”可继续记录 AB 曲线。

“暂停”和“继续”记录之间的距离用一条直线连接。路径的直线部分较长或驾驶机器绕过障碍物时，该功能非常有用。

注意：系统可创建的最长桥接线段（在“暂停”和“取消暂停”记录之间创建的线段）的长度为 0.8 公里（0.5 英里）（2,640 英尺）。如超过该距离，则线段不会连在一起，从而导致路径有缺口。

A—在障碍物前暂停
B—在障碍物后继续

C—依据 0 号轨迹生成的路径



绕过障碍物

zb48j1t,1692100403680 -14-17SEP23-7/7

PC9030C—UN—27OCT06

循环跟踪

PC582158 —UN—01AUG23

工作原理

“圆形轨迹”可帮助驾驶员驾驶机器在中心转塔式灌溉农田中沿同心圆行驶。驾驶员可使用不同方法创建第一个圆。定义初始圆形后，将创建田地中所有后续圆形。

手动导航功能可以使用圆形轨迹模式，但是要在圆形轨迹模式下使用 AutoTrac，则需要激活 AutoTrac 和 Pivot Pro。只有在北美机型上才有 Pivot Pro 激活功能。

圆中心经度和纬度坐标将得以保存，并与田地名称相关联。如果定义圆心时未选择农田，则系统将其保存为共用圆心。圆形中心可调用供未来使用。

创建一个新的圆形轨迹

1. 选择菜单。



菜单

zb48j1t,1692100524545 -14-17SEP23-1/6

2. 选择“GreenStar (GS3)”

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

接下页

zb48j1t,1692100524545 -14-17SEP23-2/6

3. 选择“导航”。

PC590571 —UN—17AUG23



导航

zb48j1t,1692100524545 -14-17SEP23-3/6

4. 从“循迹模式”中选择“圆形轨迹”。

PC590567 —UN—17AUG23



“循迹模式”中的“圆形轨迹”。

5. 从“轨迹名称”中选择圆形轨迹名称。如果不存在轨迹名称，选择“新建轨迹”新建一个名称。

6. 驾驶到期望的农田位置，开始该轨迹。

沿圆形轨迹行驶方法

圆形行驶 — 通过行驶所需圆形的至少百分之十而创建圆形轨迹。为了计算最佳圆形中心并提高轨迹精度，建议行驶整个圆形。

1. 行驶至田地中所需位置，以行驶圆形趟。

zb48j1t,1692100524545 -14-17SEP23-4/6

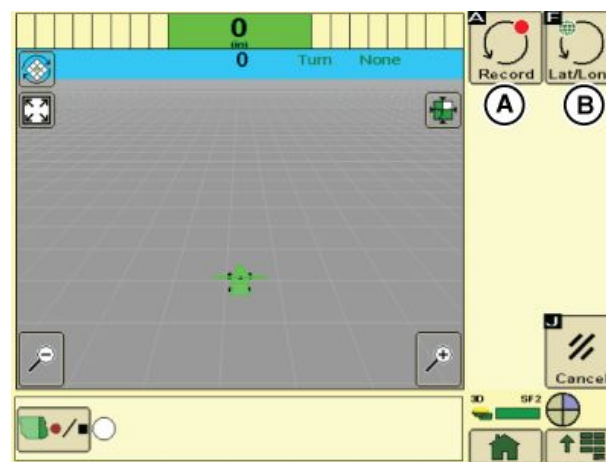
2. 选择记录 (A) 以沿圆形轨迹行驶。

3. 选择“停止圆形记录”。在设置中定义了轨迹间距后，系统会自动创建圆形轨迹。

注意：当驶过的圆形足以计算圆心后，系统显示屏上显示“停止圆形记录”按钮。

A—记录

B—纬度/经度



“设置圆形轨迹”页

接下页

zb48j1t,1692100524545 -14-17SEP23-5/6

PC590591 —UN—17AUG23

经度/纬度方法

1. 选择“经度/纬度”(B) 轨迹。
2. 以十进制度数输入所需的经度和纬度值。与田地关联的以前经度和纬度值在输入屏幕首次出现时显示。
3. 选择“接受”(C)，保存值。在“设置”中定义了轨迹间距后，系统会自动创建圆形轨迹。

注意：可能需要在中心转塔轨迹上将车辆排成直线，或者用中心变换轨迹使轨迹与车辆对正。

A—纬度
B—经度

C—接受

中心点

zb48j1t,1692100524545 -14-17SEP23-6/6

PC590584 —UN—17AUG23

寻行器

PC582158 —UN—01AUG23

1. 选择菜单。



菜单

zb48j1t,1692279954088 -14-17SEP23-1/3

2. 选择“GreenStar (GS3)”

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692279954088 -14-17SEP23-2/3

3. 选择“导航”。
4. 从“循迹模式”中选择“行查找器”。
5. 转到“视图”。
6. 选择“设置行”。

PC590571 —UN—17AUG23



导航

zb48j1t,1692279954088 -14-17SEP23-3/3

第 4 代显示器 — 轨迹

直线导航轨迹

PC28961 —UN—24APR23

1. 选择菜单。



菜单

zb48j1t,1692106465016 -14-17SEP23-1/9

2. 选择 AutoTrac 导航。

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac 导航

zb48j1t,1692106465016 -14-17SEP23-2/9

3. 选择“设置轨迹”

PC590575 —UN—17AUG23



设置轨迹

zb48j1t,1692106465016 -14-17SEP23-3/9

4. 如果没有现有的轨迹，请选择“新建轨迹”。

PC590576 —UN—17AUG23



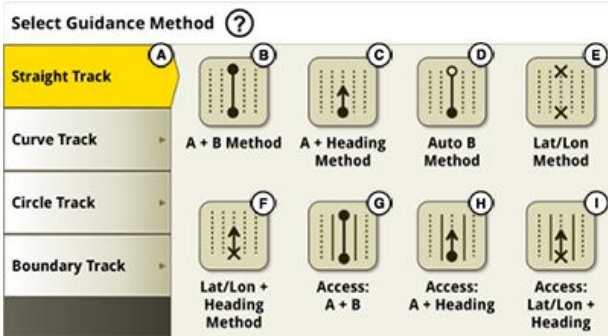
新轨迹

zb48j1t,1692106465016 -14-17SEP23-4/9

5. 选择“直线轨迹” (A)。从可用选项中选择任何方法。

A—直线导航轨迹
B—A + B 方法
C—A + 首向方法
D—自动 B 方法
E—经度/纬度方法

F—经度/纬度 + 进向方法
G—访问：A + B
H—访问：A+ 首向
I—访问：纬度/经度 + 首向



直线轨迹选项

PC28945 —UN—22AUG23

接下页

zb48j1t,1692106465016 -14-17SEP23-5/9

6. 选择轨迹名称。

PC590577 —UN—17AUG23



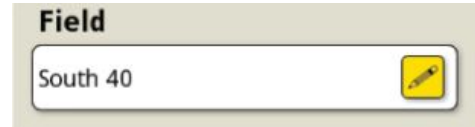
轨迹名称

zb48j1t,1692106465016 -14-17SEP23-6/9

7. 选择农田。

PC590578 —UN—17AUG23

8. 选择“确认”。驾驶机器到田间所需位置。



农田

zb48j1t,1692106465016 -14-17SEP23-7/9

9. 选择“设置 A 点”

PC590579 —UN—17AUG23



设置 A 点

zb48j1t,1692106465016 -14-17SEP23-8/9

10. 选择“设置 B 点”。

PC590580 —UN—17AUG23



设置 B 点

zb48j1t,1692106465016 -14-17SEP23-9/9

曲线轨迹

PC28961 —UN—24APR23

1. 选择菜单。



菜单

zb48j1t,1692108125002 -14-17SEP23-1/6

2. 选择 AutoTrac 导航。

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac 导航

接下页

zb48j1t,1692108125002 -14-17SEP23-2/6

3. 选择“设置轨迹”

PC590575 —UN—17AUG23



设置轨迹

zb48j1t,1692108125002 -14-17SEP23-3/6

4. 如果没有现有的轨迹，请选择“新建轨迹”。

PC590576 —UN—17AUG23



新轨迹

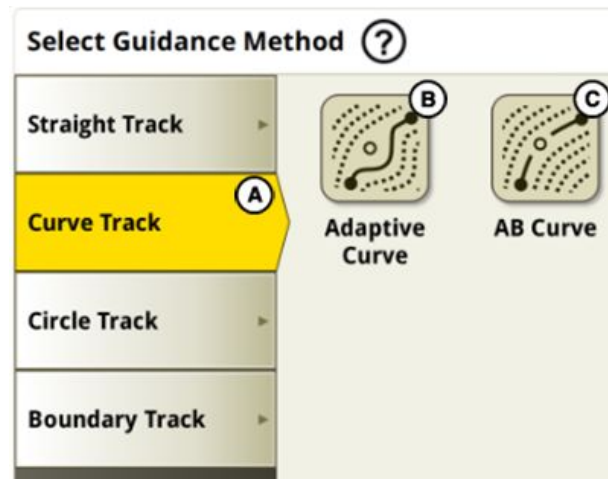
zb48j1t,1692108125002 -14-17SEP23-4/6

5. 选取“曲线轨迹”（A）。从可用选项中选择任何方法。

6. 驾驶机器到田间所需位置。

A—曲线轨迹
B—自适应曲线

C—AB 曲线



曲线轨迹选项

PC28846 —UN—22AUG23

zb48j1t,1692108125002 -14-17SEP23-5/6

7. 要开始记录，选择“记录”（A）功能。

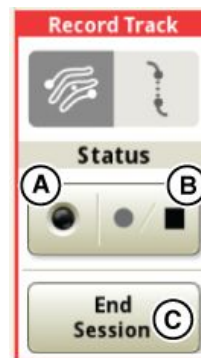
8. 选择“结束会话”（C）以结束记录。

9. 选择“确定”保存会话，或选择“取消”返回曲线记录会话。

注意：结束之后，可以通过编辑轨迹向会话中添加其他曲线线段。

A—记录
B—暂停/停止

C—结束会话



记录轨迹

PC590588 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692108125002 -14-17SEP23-6/6

循环跟踪

PC28961 —UN—24APR23

1. 选择菜单。



菜单

zb48j1t,1692108138989 -14-17SEP23-1/7

2. 选择 AutoTrac 导航。

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac 导航

zb48j1t,1692108138989 -14-17SEP23-2/7

3. 选择“设置轨迹”

PC590575 —UN—17AUG23



设置轨迹

zb48j1t,1692108138989 -14-17SEP23-3/7

4. 如果没有现有的轨迹，请选择“新建轨迹”。

PC590576 —UN—17AUG23



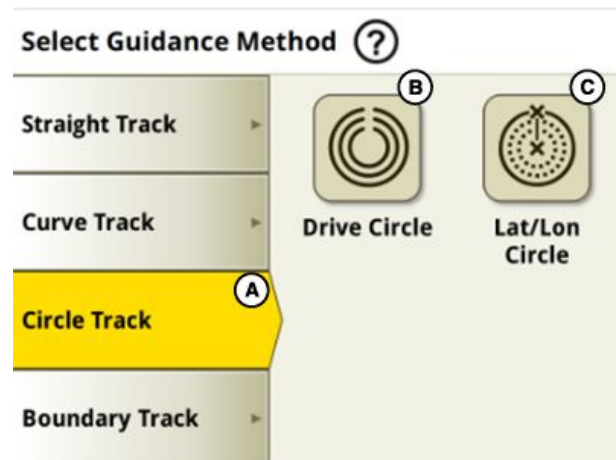
新轨迹

zb48j1t,1692108138989 -14-17SEP23-4/7

5. 选择“圆形轨迹” (A)。从可用选项中选择任何方法。

A—循环跟踪
B—行驶圈

C—纬度/经度圆



圆形轨迹选项

接下页

zb48j1t,1692108138989 -14-17SEP23-5/7

PC28847 —UN—22AUG23

行驶圈

1. 行驶至田地中所需位置，以行驶圆形趟。
2. 选择“开始”（A）以记录新轨迹。
3. 行驶所需的圆形趟。
4. 选择“完成”（B）停止记录。

注意：当驶过的圆形足以计算圆心后，系统显示屏上显示“完成”。

A—开始
B—完成

C—取消



沿圆形轨迹行驶

zb48j1t,1692108138989 -14-17SEP23-6/7

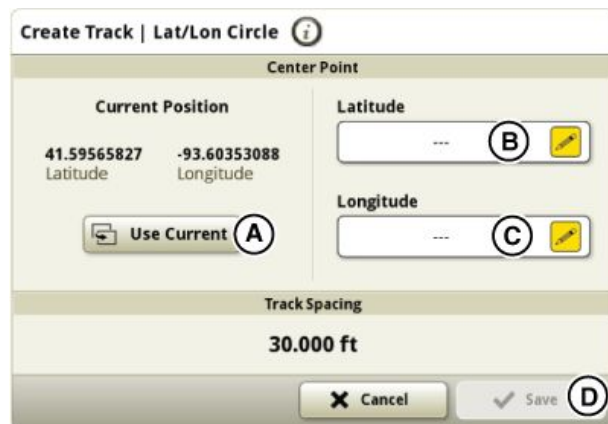
PC590587—UN—17AUG23

纬度/经度圈

1. 行驶至田地中所需位置，以行驶圆形趟。
2. 如果当前纬度和经度正确，请选择“使用当前”（A）。
3. 选择经度（B）和纬度（C）。
4. 选择保存（D）。

A—使用当前
B—纬度

C—经度
D—保存



纬度/经度圆形轨迹

zb48j1t,1692108138989 -14-17SEP23-7/7

PC590592—UN—17AUG23

边界轨迹

PC28961—UN—24APR23

1. 选择菜单。



菜单

zb48j1t,1692108148895 -14-17SEP23-1/5

2. 选择 AutoTrac 导航。

PC28717—UN—25AUG22



AutoTrac 导航

接下页

zb48j1t,1692108148895 -14-17SEP23-2/5

3. 选择“设置轨迹”

PC590575 —UN—17AUG23



设置轨迹

zb48j1t,1692108148895 -14-17SEP23-3/5

4. 如果没有现有的轨迹，请选择“新建轨迹”。

PC590576 —UN—17AUG23



新轨迹

zb48j1t,1692108148895 -14-17SEP23-4/5

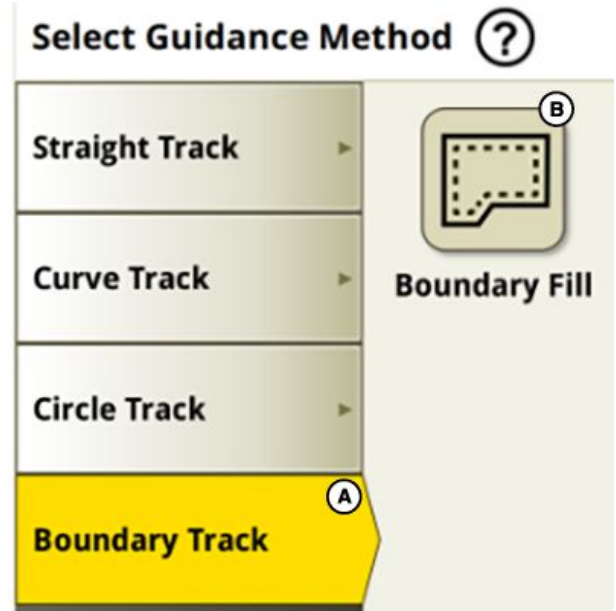
5. 选择“边界轨迹”（ A ）。选择“边界填充”（ B ）。

6. 选择田地 and 边界以生成边界填充轨迹。

7. 选择“下一步”以设置边界填充。

A—边界轨迹

B—边界填充



边界轨迹选项

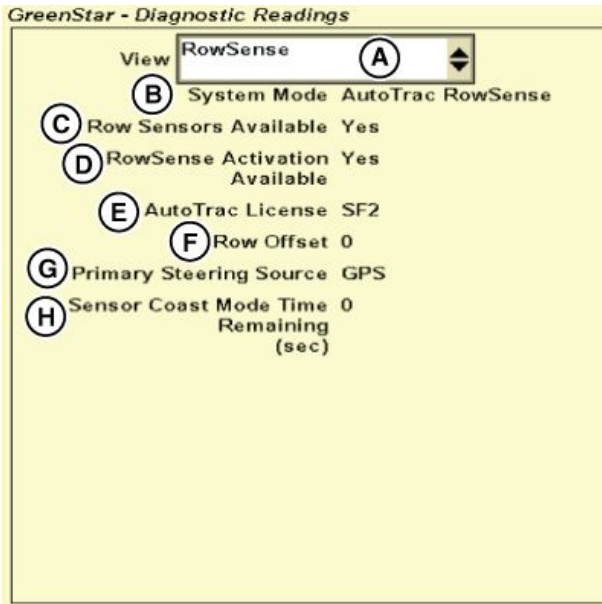
zb48j1t,1692108148895 -14-17SEP23-5/5

PC28848 —UN—22AUG23

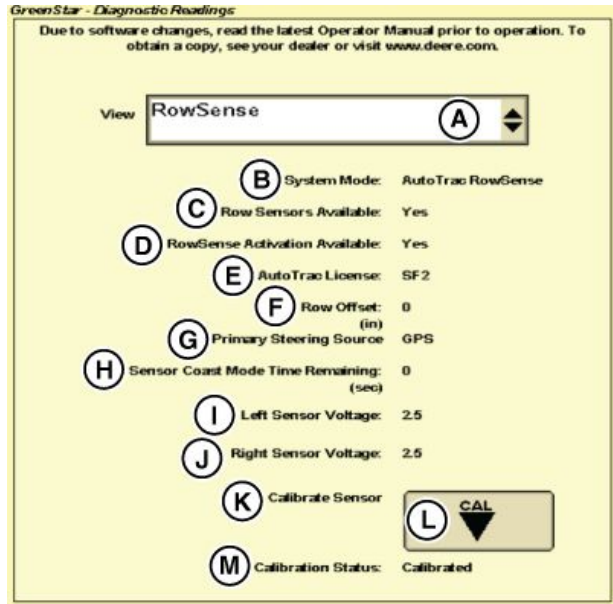
诊断

GreenStar 3 诊断屏幕

注意：给出的诊断答案中有简短的解释。



GreenStar 3 CommandCenter 的诊断读数



GreenStar 3 显示器的诊断读数

- A—查看
B—系统模式
C—行传感器可用
D—RowSense 激活可用
E—AutoTrac 许可证
F—行偏移
G—主转向源
H—传感器惯性运行模式剩余时间

- I—左侧传感器电压
J—右侧传感器电压
K—标定传感器
L—CAL
M—标定状态

行传感器可用：

- A — 是
- B — 否

行导航激活可用：

- A — 是 (条件是 AutoTrac RowSense GS3 激活可用)
- C — 否 (条件是没有 AutoTrac RowSense GS3 激活可用)

AutoTrac 许可证：

- A — 是 (SF1)
- B — 是 (SF2)
- C — 否

行偏移：

- 当前行偏移值，实测距离 (单位为英寸或毫米)。

主转向源：

- A — 无

- B — GPS
- C — 行传感器

传感器惯性运行模式剩余时间：

- GPS 信号丢失时的倒计时装置，显示单位为秒。

左侧传感器电压

- 传感器静止电压应低于 2.5 伏。

右侧传感器电压

- 传感器静止电压应高于 2.5 伏。

标定传感器

标定状态

- 已标定
- 未标定

zb48j1t,1692098536255 -14-12SEP23-1/1

第 4 代显示器的诊断屏幕

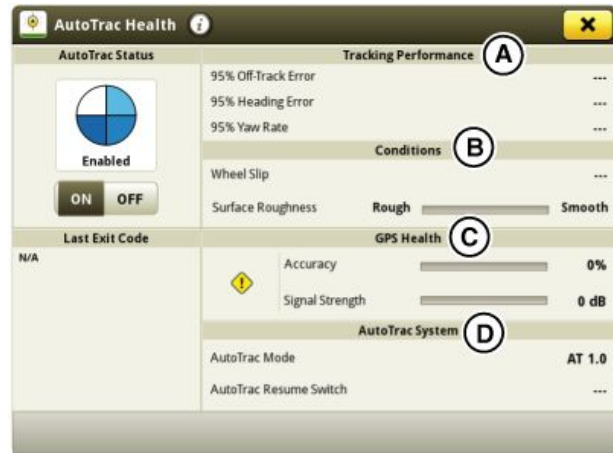
AutoTrac 状态： AutoTrac 状态显示 AutoTrac 饼图和 AutoTrac 开/关切换按钮。

注意： 当 AutoTrac 已接合（4/4 状态饼图）并在线追踪时，系统连续计算追踪性能和条件值。当 AutoTrac 降至 3/4 或 2/4 状态饼图时，以及值在 1/4 状态饼图中变为“---”时，值不更新。

追踪性能（A）

注意： 以下每个值都显示为第 95 百分比值，这意味着在 95% 的时间里，性能将等于或大于显示的值。

95% 偏离轨迹误差 — 与距离机器最近的轨迹之间的距离。误差增大，直到机器达到两条轨迹之间的中间位置，然后随着机器接近下一条轨迹，误差逐渐减小。在理想情况下，这些值应等于或小于：



第 4 代显示器的诊断屏幕

A—追踪性能
B—条件

C—GPS 状态
D—AutoTrac 系统

	4.8—12.9 公里/小时 (3—8 英里/小时)	12.9—19.3 公里/小时 (8—12 英里/小时)	19.3—24.1 公里/小时 (12—15 英里/小时)
横向误差 (所有轨迹类型)	4 厘米 (1.6 英寸)	8 厘米 (3.2 英寸)	12 厘米 (4.7 英寸)

95% 首向误差 — 机器方向与当前轨迹的相对关系。在理想情况下，这些值应等于或小于：

	4.8—12.9 公里/小时 (3—8 英里/小时)	12.9—19.3 公里/小时 (8—12 英里/小时)	19.3—24.1 公里/小时 (12—15 英里/小时)
直线导航轨迹	0.8°	1°	1.2°
曲线/圆形轨迹 (该值取决于曲线的锐度。曲线半径越小，这些值越大。)	1.6°	3.0°	3.6°

95% 偏航速率 — 机器转弯速度，这会影响循迹运行的性能。在理想情况下，这些值应等于或小于：

	4.8—12.9 公里/小时 (3—8 英里/小时)	12.9—19.3 公里/小时 (8—12 英里/小时)	19.3—24.1 公里/小时 (12—15 英里/小时)
直线导航轨迹	1°	1.5°	1.8°
曲线/圆形轨迹 (该值取决于曲线的锐度。曲线半径越小，这些值越大。)	2°	4.5°	5.4°

条件（B）

注意： 当值超出最佳范围时，黄色 LED 状态指示灯亮起。当值在最佳范围内时，绿色 LED 状态指示灯亮起。

表面粗糙度 — 机器作业表面的测量值。该值由来自 StarFire 接收器的俯仰、滚动和速度输入计算得出。表面粗糙度指示条在该值在最佳范围外时为黄色，在最佳范围内时为绿色。

车轮打滑率 — 通过将机器的车轮转速读数与 GPS 速度进行比较，测得车轮打滑率。值大于 6%，表明车轮打滑会对 AutoTrac 性能产生负面影响。

GPS 状态（C）

精度 — 接收器的位置精度，以百分比显示。要达到宣传的精度和可复现性，需要 100% 的精度。

信号强度 — 接收器接收到的 StarFire 修正信号的质量。

AutoTrac 系统（D）

AutoTrac 模式 — 指示机器上安装的 AutoTrac 控制单元的类型。

控制单元	AutoTrac 模式
AT2 (7R , 序列号 : 110101 — 之后 ; 8R , 序列号 : 160001 — 之后 ; 8RT , 序列号 : 923001 — 之后 ; 8RX , 序列号 : 801001 — 之后)	AT 2.0
AT1 (集成式或出厂安装的 AutoTrac 控制单元)	AT 1.0
AutoTrac 控制器 300	ATC 300
AutoTrac 控制器 Raven	ATC Raven
AutoTrac 控制器 Reichhardt	ATC Reichhardt
AutoTrac 控制器 Deere	ATC 迪尔
AutoTrac Universal 300	ATC 300
AutoTrac Universal 200	ATC 200
AutoTrac Universal 100	ATC 100

AutoTrac 复位开关 — 当按下 AutoTrac 复位开关时，指示为打开；当松开复位开关时，指示为关闭。

zb48j1t,1692676792441 -14-23AUG23-2/2

清洁行传感器

清洁行传感器

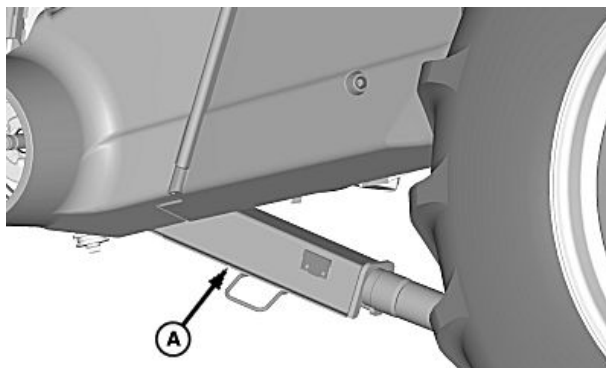
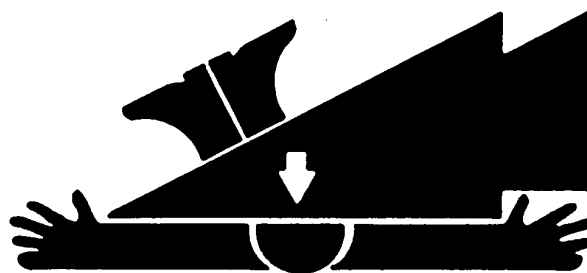
⚠ 小心： 关闭 发动机，结合驻车制动器并拔下钥匙。

提升收割台，并将安全限位器（A）下降到液压油缸活塞杆上。

应每天一次检查行传感器，确认是否需要清洁。如果在传感器上积聚有物料，会妨碍传感器自由移动，并影响性能。从传感器及其周围部位清除碎屑，从而清洁行传感器。检查确认传感器移动自如，无任何障碍

每年一次检查传感器衬套和传感器轴是否有严重磨损。根据需要予以更换。

A—安全限位器



KR43067,00000B3 -14-11NOV08-1/1

TS686—UN—21SEP89

H90891—UN—26FEB08

索引

	页		页
A		六	
AutoTrac 模式		安全须知	
自适应曲线	40-6	安全维护作法	5-2
G		寸	
GPS		对接行	25-5, 30-2
行传感器	35-1	对正	
S		行导航	25-5, 30-2
SSU	15-1	己	
人		已安装	
传感器状态, 启用/禁用	15-1	行传感器	35-1
信号丢失		手	
行传感器	35-1	手动记录	
偏移		自适应曲线	40-6
行导航	25-5, 30-2	按钮 2	
偏移值	20-1	“复位”按钮	15-1
八		按钮 3	
兼容性	20-1	“复位”按钮	15-1
刀		支	
分禾器	25-5, 30-2	故障排除	
口		诊断程序界面	55-1
启用系统	15-1	文	
口		文档记录模式	
图标		自适应曲线	40-6
行传感器	35-1	木	
土		标定	
地头转弯	35-2	行传感器	25-7, 30-3
攵		诊断	55-1
“复位”按钮		标志用语, 理解	5-1
按钮 2	15-1	水	
按钮 3	15-1	清洁	
行导航模式	15-1	行传感器	60-1
行输入模式	15-1	激活	20-1
设置	15-1	田	
夕		电压	
多功能手柄	15-1	行传感器	25-7, 30-3

接下页

页

页

丝

i

维护

清洁行传感器 60-1

通用信息

一般参考资料

商标-2

肉

脱出同步时间 15-1

自

自适应曲线

AutoTrac 模式 40-6

手动记录 40-6

文档记录模式 40-6

++

茎秆对准

行传感器 25-5, 30-2

行

行传感器

使用 GPS 35-1

信号丢失 35-1

图标 35-1

已安装 35-1

标定 25-7, 30-3

清洁 60-1

状态按钮 15-1

电压 25-7, 30-3

脱出同步时间 15-1

茎秆对准 25-5, 30-2

行导航

偏移设置 25-5, 30-2

对正 25-5, 30-2

诊断 55-1

行导航模式

“复位”按钮 15-1

行输入模式

“复位”按钮 15-1

西

要求 20-1

i

设置

“复位”按钮 15-1

诊断 55-1

现有的 John Deere 技术服务资料

技术资料

技术资料可从约翰·迪尔购买。这些出版物可以打印形式或光盘形式提供。

可通过如下一种方式下订单：

- 约翰·迪尔技术资料书店：www.JohnDeere.com/Tech-InfoStore
- 拨打电话 1-800-522-7448
- 与约翰·迪尔经销商联系

现有资料包括：

零件目录列出了可供你机器使用的修理用零件，并配有部件分解图，可帮助你正确辨识零件。装配和分解时，也非常有参考价值。



TS189 — UN — 17JAN89

DX,SERVLIT -14-07DEC16-1/4

《操作手册》，提供有关安全须知、操作、维护和保养信息。



TS191 — UN — 02DEC88

DX,SERVLIT -14-07DEC16-2/4

《技术手册》，概括介绍机器的服务信息。其中包括技术规格、装配和拆卸程序图、液压油流程图和线路图。有些产品还有单独的修理和诊断手册。有些部件，如发动机，还有单独的《部件技术手册》。



TS224 — UN — 17JAN89

接下页

DX,SERVLIT -14-07DEC16-3/4

《培训教程》，包括五个系列的丛书，详细介绍如下基本信息：

- 《农业基础知识》系列丛书，内容包括农耕和牧业技术信息。
- 《农场经营管理》系列丛书，主要研究“实际”问题，提供了市场营销、财务管理、设备选择和配套方面的实用解决方案。
- 《基础保养手册》讲解如何修理和维护田间作业设备。
- 《机器基本工作原理手册》丛书，讲解机器的能力和调整、如何提高机器性能和如何消除不必要的田间作业。
- 《小型设备基础知识》手册，介绍动力输出轴功率小于 40 马力的小型设备的维护和保养知识。



DX,SERVLIT -14-07DEC16-4/4

TS1663—UN—10OCT97

John Deere 的保养服务保证您的机器每时每刻正常工作

约翰·迪尔乐意为您效劳

约翰·迪尔的宗旨是“客户满意”。

我们的经销商致力于为您提供及时、高效的零件供应服务：

- 保养和维护用零件，全力支持您所用设备。
- 高素质的维护技术人员和必备的诊断和修理工具，全面维护您的设备。

客户满意度问题解决方法

你的约翰·迪尔经销商致力于为你所用设备提供服务，解决你可能遇到的任何问题。

当你联系经销商时，请准备好如下信息：

- 机器型号和产品标识号
- 购买日期
- 问题性质

2.与经销商服务经理讨论如何解决问题。



TS201—UN—15APR13

3.如果无法解决，请将问题反映给经销商经理，并要求帮助。

4.如果您的经销商管理经理也不能解决您的问题，要求您的经销商与约翰·迪尔公司联系，以获得帮助。或可以给农业客户支持中心打电话 1-866-99DEERE (866-993-3373) 或给我们发邮件www.deere.com/en_US/ag/contactus/。

DX,IBC,2 -14-02APR02-1/1

