

AutoTrac RowSense za kombajne in pobiralnike bombaža



JOHN DEERE



NAVODILO ZA UPRAVLJANJE AutoTrac RowSense za kombajne in pobiralnike bombaža

OMPFP24358 IZDAJA K3 (SLOVENIAN)

Navodila

Uvod

Zahvaljujemo se vam za nakup izdelka John Deere.

Pazljivo PREBERITE TA NAVODILA, da se naučite pravilno uporabljati in servisirati izdelek. Če tega ne boste storili, lahko povzročite telesne poškodbe ali okvare stroja. Ta navodila in varnostna nalepka na izdelku so lahko na voljo tudi v drugih jezikih. (Za naročilo obiščite <https://techpubs.deere.com/>.)

TA NAVODILA OBRAVNAVAJTE kot sestavni del vašega izdelka, ob prodaji pa morajo ostati skupaj s izdelkom.

MERSKE ENOTE v tem priročniku so podane v metričnih enotah in enotah, ki se uporabljajo v ZDA. Uporabljajte samo pravilne nadomestne in pritrdilne dele. Za metrične oz. colske vijake potrebujete različne vijačne ključe.

OZNAKE "DESNO" IN "LEVO" so podane gledano v smeri stroja ali priključka, ki se giblje naprej.

ZAPIŠITE IDENTIFIKACIJSKE ŠTEVILKE IZDELKA (P.I.N.) v priročnik za uporabnika. Vestno si zapišite vse številke, ki so lahko v primeru kraje izdelka v veliko pomoč. Številke bo potreboval tudi prodajalec John Deere, ko boste naročali dele stroja. Na varno lokacijo,

ločeno od stroja ali izdelka, shranite varnostno kopijo identifikacijskih števil.

Program podpore John Deere vključuje GARANCIJO za stranke, ki svojo opremo uporabljajo in vzdržujejo, kot je opisano v tem priročniku. Garancija je pojasnjena v garancijskem certifikatu ali izjavi, ki ste jo dobili od vašega zastopnika.

Ta garancija vam zagotavlja, da bo družba John Deere podpirala svoje izdelke, če se v garancijskem obdobju na njih pojavijo napake. V nekaterih primerih bo družba John Deere ponudila tudi terenske izboljšave, pogosto brezplačno, tudi če je izdelku potekla garancija. Če boste opremo zlorabili ali spremenili tako, da bo njena zmogljivost drugačna od prvotnih tehničnih specifikacij, bo garancija nična, terenske izboljšave pa bodo lahko zavrnjene.

Če niste prvotni lastnik tega izdelka, vam priporočamo, da se obrnete na svojega zastopnika za John Deere in mu sporočite serijsko številko. Tako vas bo podjetje John Deere lažje obveščalo o izboljšavah in novostih.

Serijska št.:

zb48j1t,1692254533140 -82-17AUG23-1/1

Blagovne znamke

Blagovne znamke	
AMS™	Blagovna znamka družbe Deere and Company
Android™	Blagovna znamka družbe Google, Inc.
Apple®	Blagovna znamka družbe Apple, Inc.
AutoTrac™	Blagovna znamka družbe Deere and Company
Bluetooth®	Blagovna znamka družbe Bluetooth SIG
CommandCenter™	Blagovna znamka družbe Deere and Company
GreenStar™	Blagovna znamka družbe Deere and Company
iGrade™	Blagovna znamka družbe Deere and Company
iTEC™	Blagovna znamka družbe Deere and Company
JDLINK™	Blagovna znamka družbe Deere and Company
John Deere Remote Display Access™	Blagovna znamka družbe Deere and Company
Microsoft®	Blagovna znamka družbe Microsoft Corporation v ZDA in drugih državah
RowSense™	Blagovna znamka družbe Deere and Company
Service ADVISOR™	Blagovna znamka družbe Deere and Company
StarFire™	Blagovna znamka družbe Deere and Company
StellarSupport™	Blagovna znamka družbe Deere and Company
Surface Water Pro	Blagovna znamka družbe Deere and Company
Windows®	Blagovna znamka družbe Microsoft Corporation v ZDA in drugih državah

bvmsit,1690521760389 -82-22AUG23-1/1

Vsebina

Stran	Stran
Varnost	
Prepoznavanje varnostnih opozoril	5-1
Razumevanje signalnih besed	5-1
Upoštevajte varnostne napotke	5-1
Zagotovite varno vzdrževanje	5-2
Varno rokovanje z elektronskimi komponentami in nosilci	5-2
Varna uporaba sistemov za vodenje	5-3
Pravilno uporabljajte varnostni pas	5-3
Ne približujte se žetveni enoti	5-3
Podatki o skladnosti s predpisi in zakoni	
Izjava o skladnosti ES	10-1
Gumb za nadaljevanje	
Nastavitev gumba za nadaljevanje	15-1
AutoTrac RowSense	
Pregled	20-1
Nastavitev in umerjanje sistema modelskega leta 2012 in novejšega	
Nastavitev AutoTrac RowSense s pomočjo prikazovalnika GreenStar	25-1
Nastavitev AutoTrac RowSense z uporabo prikazovalnika 4. generacije	25-4
Nastavitev odmika vodenja vrst	25-6
Nastavitev vstopa v vrsto	25-6
Postopek kalibracije senzorjev za zaznavanje vrste s prikazovalnikom GreenStar	25-7
Postopek kalibracije senzorjev za zaznavanje vrste s pomočjo prikazovalnika 4. generacije	25-8
Nastavitev in umerjanje sistema modelskega leta 2011 in starejšega	
Nastavitev sistema AutoTrac RowSense	30-1
Nastavitev odmika vodenja vrst	30-2
Postopek umerjanja senzorja vrste	30-3
Omogočanje sistema	
Prikazovalniki in indikatorji	35-1
Vklop senzorjev za zaznavanje vrste	35-2
Prikazovalnik GreenStar 3 – sled	
Ravna sled	40-1
Adaptivne krivulje	40-5
Krivulje AB	40-8
Krožna sled	40-10
Iskanje vrst	40-11
Zamenjava sledi	40-12
Sled jarka	40-12
Sled nasipa	40-12
GreenStar 3 CommandCenter – sled	
Ravna sled	45-1
Adaptivne krivulje	45-3
Krivulje AB	45-7
Krožna sled	45-9
Iskanje vrst	45-10
Prikazovalnik 4. generacije – sled	
Ravna sled	50-1
Ukrivljena sled	50-2
Krožna sled	50-4
Mejna sled	50-5
Diagnostika	
Diagnostični zasloni za GreenStar 3	55-1
Zaslon za diagnostiko za prikazovalnik 4. generacije	55-2
Čiščenje senzorjev vrste	
Čiščenje senzorjev vrste	60-1

Originalna navodila. Vse informacije, ilustracije in specifikacije v teh navodilih za uporabo so osnovani na zadnjih informacijah pridobljenih v času publikacije. Pridružujemo si pravico do sprememb.

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

Varnost

Prepoznavanje varnostnih opozoril

To je simbol za varnostno opozorilo. Ko na vašem stroju ali v tem priročniku vidite ta simbol, bodite pozorni na možnost telesnih poškodb.

Upoštevajte priporočene previdnostne ukrepe in varne delovne prakse.



DX,ALERT -82-03OCT22-1/1

TS1388 —UN—28JUN13

Razumevanje signalnih besed

NEVARNOST; opozorilna beseda NEVARNOST nakazuje na nevarno situacijo, ki bo povzročila smrt ali resne poškodbe, če se ji ne boste izognili.

OPOZORILO; opozorilna beseda OPOZORILO nakazuje na nevarno situacijo, ki bi lahko povzročila smrt ali resne poškodbe, če se ji ne boste izognili.

POZOR; opozorilna beseda POZOR nakazuje na nevarno situacijo, ki bi lahko povzročila lažje do zmerne poškodbe, če se ji ne boste izognili. POZOR se lahko uporablja tudi za opozarjanje na nevarne prakse v zvezi z dogodki, ki bi lahko vodili do telesnih poškodb.

Opozorilna beseda NEVARNOST, OPOZORILO ali POZOR je uporabljena skupaj s simbolom varnostnega opozorila. Beseda NEVARNOST je opozorilo za največja tveganja. Opozorilni besedi NEVARNOST ali



OPOZORILO sta nameščeni v bližini določenih nevarnosti. Varnostni znaki POZOR vsebujejo splošne previdnostne ukrepe. Opozorilna beseda POZOR opozarja tudi na varnostna sporočila v tem priročniku.

DX,SIGNAL -82-05OCT16-1/1

TS187 —82—08SEP03

Upoštevajte varnostne napotke

Skrbno preberite vsa varnostna sporočila v tem priročniku in na varnostnih znakih na stroju. Varnostne znake vzdržujte v dobrem stanju. Zamenjajte manjkajoče ali poškodovane opozorilne oznake. Zagotovite, da imajo nove komponente opreme in nadomestni deli ustrezne varnostne znake. Nadomestni varnostni znaki so na voljo pri vašem zastopniku za John Deere.

Za dele in komponente, ki jih za vas ne dobavijo uradni dobavitelji, lahko veljajo dodatne varnostne informacije, ki niso vključene v ta navodila za uporabo.

Izvedite, kako upravljati stroj in pravilno uporabljati upravljalne elemente. Ne dovolite nikomur upravljati stroja, ne da bi prej prebral navodila.

Stroj vzdržujte v ustreznem delovnem stanju. Nepooblaščenno spreminjanje na stroju lahko poslabša delovanje in/ali varnost ter vpliva na življenjsko dobo stroja.



Če ne razumete kateregakoli dela teh navodil in potrebujete pomoč, se posvetujte z zastopnikom za John Deere.

DX,READ -82-01AUG22-1/1

TS201 —UN—15APR13

Zagotovite varno vzdrževanje

Pred začetkom vzdrževanja preučite delovni postopek. Območje vzdržujte čisto in suho.

Mazalno, vzdrževalno in nastavljalo delo izvajajte sam, ko stroj miruje. rok, nog in oblačil ne približujte gnanim delom. Celoten pogonski sistem izklopite in s premikanjem vzvodov naprave izpustite tlak. Opremo odložite na tla. Ustavite motor. Odstranite ključ. Počakajte, da se stroj ohladi.

Varno podprite dele stroja, ki bodo odstranjeni za vzdrževanje.

Vse dele ohranite v dobrem stanju in naj bodo pravilno nameščeni. Okvare takoj odpravite. Zamenjajte izrabljene ali poškodovane dele. Odpravite nakopičeno mast, olje ali umazanijo.

Pri opremi, ki se poganja sama, odklopite ozemljitveni kabel akumulatorja (-), preden začnete z nastavitvami na električnih sistemih ali z varjenjem na stroju.

Pri vlečnem orodju odklopite kabske snope s traktorja, preden začnete servisirati komponente električnega sistema ali z varjenjem na stroju.

Padec med čiščenjem ali delom na višini lahko povzroči resne poškodbe. Za doseganje težko dostopnih mest uporabljajte lestev ali ploščad. Uporabljajte čvrste in varne stojne površine in oprijemala.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -82-28FEB17-1/1

Varno rokovanje z elektronskimi komponentami in nosilci

Če med nameščanjem ali odstranjevanjem elektronskih komponent, ki so pritrjene na opremo, padete, se lahko resno poškodujete. Za varen dostop do vsakega mesta pritrditve uporabite lestev ali montažno ploščad. Z rokami se dobro in trdno oprijemajte, z nogami pa stojte na trdnih tleh. Ne nameščajte ali odstranjujte komponent v mokrih ali ledenih pogojih.

Za nameščanje ali servisiranje kinetične osnovne postaje za realni čas (postaja RTK) na stojalo ali drugo oporno strukturo uporabite predpisane pripomočke.

Ko nameščate sprejemni steber za sprejemnik sistema GPS na opremo, uporabite pravilne tehnike dviganja in ustrezno zaščitno opremo. Steber je težek, zato ga bo nekoliko težje namestiti. Če pritrditvena mesta



niso dosegljiva s tal ali servisne ploščadi, je pri delih in popravilih potrebna pomoč še ene osebe.

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -82-24AUG10-1/1

Varna uporaba sistemov za vodenje

Sistemov za vodenje ne uporabljajte na cestah. Pred vstopom na cesto sistem za vodenje vedno izključite (onemogočite). Sistema za vodenje ne poskusite vključiti (aktivirati), ko vozite po cesti.

Sistemi za vodenje so namenjeni pomoči uporabnikom pri učinkovitejšem delu na polju. Uporabnik je vedno odgovoren za pot stroja. Sistemi vodenja samodejno ne zaznajo ali preprečijo trkov z ovirami ali drugimi stroji.

Sistemi za vodenje vključujejo vse aplikacije, ki avtomatizirajo krmiljenje stroja. To med drugim vključuje AutoTrac, iTEC, avtomatizacijo zavijanja AutoTrac, vodenje priključka AutoTrac (pasivno), AutoTrac Universal, krmilnik AutoTrac, AutoTrac RowSense in funkcijo Machine Sync.

Za preprečitev telesnih poškodb upravljavca in oseb v bližini stroja:

- Med vožnjo ne izstopajte iz stroja ali se vzpenjajte nanj.
- Prepričajte se, da so stroj, priključek in sistem za vodenje pravilno nastavljeni.
 - Če uporabljate iTEC, avtomatizacijo zavijanja AutoTrac ali vodenje priključka AutoTrac (pasivno), preverite, ali so določene natančne meje.
 - Če uporabite sinhronizacijo stroja, preverite, ali je domača točka sledilnika umerjena z zadostnim odmikom med strojema.
- Ostanite pozorni in pazite na svoje okolje.
- Po potrebi primite volan, da se izognete nevarnostim na polju, mimoidočim, opremi ali drugim oviram.
- Prenehajte z uporabo, če slaba vidljivost poslabša vašo zmožnost upravljanja stoja ali prepoznavanja ljudi ali ovir na poti stroja.
- Pri izbiranju hitrosti stroja upoštevajte pogoje na polju, vidljivost in konfiguracijo stroja.

bvmsit,1690521594604 -82-28JUL23-1/1

Pravilno uporabljajte varnostni pas

Preprečite poškodbe zaradi zmečkanja ali smrt med prekotaljenjem.

Stroj je opremljen z zaščitno konstrukcijo pred prekotaljenjem (ROPS). Pri strojih z zaščitno konstrukcijo pred prekotaljenjem vedno uporabljajte varnostni pas.

- Držite zapah in povlecite varnostni pas preko telesa.
- Zapah vstavite v režo. Počakajte, da zaslišite klik.
- Potegnite zapah varnostnega pasu, da se prepričate, ali je pas varno nameščen.
- Varnostni pas udobno namestite okoli bokov.

Če so vidni znaki poškodb na pritrdilnih vijakih, reži, pasu ali navijalni napravi, zamenjajte celoten varnostni pas.

Varnostni pas in pritrdilne elemente preverite vsaj enkrat letno. Pri tem bodite pozorni na odvite pritrdilne dele, poškodbe pasu, kot so npr. zareze, raztrganine,



TS1729 —UN—24MAY13

nenavadna ali močna obraba, razbarvanje ali odrgnjenost. Zamenjava je dovoljena le z nadomestnimi deli, ki so odobreni za ta stroj. Posvetujte se z zastopnikom za John Deere.

DX,ROPS1 -82-22AUG13-1/1

Ne približujte se žetveni enoti

Rezalni drog, sveder, vrteči in podajalni valji upravljajo svoje funkcije in ne morejo popolnoma zaščiteni. Med obratovanjem se ne približujte tem delom. Pred vzdrževanjem ali popravilom stroja, vedno izklopite glavno sklopko, ugasnite motor in izvlecite ključ iz ključavnice.



ES 118 704

ES118704 —UN—21MAR95

FX,CUT -82-21DEC90-1/1

Podatki o skladnosti s predpisi in zakoni

Izjava o skladnosti ES

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

Spodaj imenovana oseba izjavlja, da je

Izdelek: AutoTrac™ RowSense™

izpolnjuje vsa ustrezna določila in temeljne zahteve naslednjih direktiv:

Direktiva	Številka	Postopek certifikacije
Direktiva o elektromagnetni združljivosti	2004/108/ES	Samostojno preverjena po prilogi II Direktive

Ime in naslov osebe v Evropski skupnosti, ki je pooblaščen za sestavo tehnične projektne dokumentacije:

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

Kraj podpisa izjave: Kaiserslautern, Nemčija

Ime: Aaron Senneff

Datum podpisa izjave: 29. julij 2011

Naziv: Engineering Manager, John Deere Intelligent Solutions Group

Proizvodna enota: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



zb48j1t,1695303948124 -82-21SEP23-1/1

Gumb za nadaljevanje

Nastavitev gumba za nadaljevanje

Ko je stroj opremljen s sistemom AutoTrac in je priključen na glavo za koruzo, opremljeno s sistemom RowSense, se bosta aktivacijska gumba 2 in 3 na večfunkcijski upravljalni ročici samodejno aktivirala za uporabo kot gumba za spuščanje glave in nadaljevanje delovanja sistema AutoTrac za ta sistem. Na strojih, izdelanih v letu 2012 in pozneje, lahko gumb Auto uporabite za vklop sistema AutoTrac, senzorji za zaznavanje vrste pa se bodo aktivirali, ko pride poljščina v stik s tipali. (Za več podrobnosti glejte razdelek Nastavitev vstopa v vrsto pri omogočanju sistema.)



Gumb za nadaljevanje na stroju (starejši)



Gumb za nadaljevanje na stroju (novejši)

bvwmst, 1690524195381 -82-05OCT23-1/1

PC562138 —UN—28JUL23

PC562139 —UN—28JUL23

AutoTrac RowSense

Pregled

Sistem AutoTrac RowSense sestavljajo naslednji deli

- Če je integrirani sistem AutoTrac nameščen in aktiviran na stroju, s posodobljenim programskim vmesnikom AutoTrac RowSense, ki je naložen v enoto krmilnega sistema (SSU), se bo aktivirala funkcija AutoTrac SF1 ali SF2.
 - Na kombajnih serije 50 in 60 je treba namestiti posodobljeno programsko opremo krmilnika mostu/prehoda.
 - Kombajni modelskega leta 2008, serije S, W in T ter kombajni modelskega leta 2009 serije C imajo nameščeno vodilo LYNX, ki je združljivo s sistemom AutoTrac RowSense.
- Če je integrirani sistem AutoTrac nameščen in aktiviran na stroju, s posodobljenim programskim vmesnikom AutoTrac RowSense, ki je naložen v enoto krmilnega sistema (SSU), se bo aktivirala funkcija AutoTrac SF1 ali SF2.
- Stroji modelnega leta 2012 in novejši zahtevajo prikazovalnik GreenStar 3 2630 ali GreenStar 3 CommandCenter ali novejši.
- Stroji modelnega leta 2011 in starejši zahtevajo prikazovalnik GreenStar 2 2600 ali GreenStar 3 2630.
- Aktivacija sistema AutoTrac RowSense.
- GS2 AutoTrac RowSense SF1 z obstoječo aktivacijo GS2 AutoTrac SF1.

- GS2 AutoTrac RowSense SF2 z obstoječo aktivacijo GS2 AutoTrac SF2 ali GS2 AutoTrac.
- Aktivacija AutoTrac RowSense za prikazovalnik 4. generacije.
- Sprejemnik StarFire s popravkom SF1, SF2, SF3 ali RTK.
- Senzorja vrste, nameščena na odobreno glavo za koruzo.

AutoTrac RowSense deluje z vsemi obstoječimi vzorci sledenja. Sistem AutoTrac deluje na naslednje načine: Prilagodljive krivulje, AB-krivulje, krožna sled in ravna sled. AutoTrac RowSense je izboljšava za integriran sistem AutoTrac na združljivem prikazovalniku za precizno kmetijstvo pri žetvi koruze. Senzorji za zaznavanje vrste, nameščeni na odobreni glavi za koruzo, zaznajo koruzna stebela, da ugotovijo, kje se nahaja vrsta. Aplikacija za vodenje AutoTrac uporablja signal senzorjev za zaznavanje vrste v kombinaciji z obstoječimi signali sistema AutoTrac, da ohrani stroj na svoji poti vodenja. Ko ni signala senzorjev za zaznavanje vrste (na primer, pri vožnji skozi vodni tok), se uporablja običajno vodenje s pomočjo GPS. Večina ostalih lastnosti sistema AutoTrac ostaja nespremenjena. Senzorji za zaznavanje vrste so le še en vhodni signal za določanje položaja pri krmiljenju stroja. Vsi načini sledenja so nastavljeni enako kot pri sistemu AutoTrac, ki je deluje na podlagi GPS.

zb48j1t,1688365471549 -82-28SEP23-1/1

Nastavitev AutoTrac RowSense s pomočjo prikazovalnika GreenStar

PC582158 —UN—01AUG23

Uporaba prikazovalnika GreenStar 3

OPOMBA: Preden začnete uporabljati ta izdelek, je treba poleg nastavitve sistema AutoTrac opraviti naslednje korake:



Meni

1. Izberite Meni.

zb48j1t,1690443942471 -82-17SEP23-1/13

2. Izberite GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

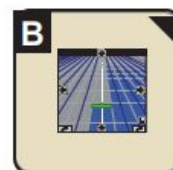


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1690443942471 -82-17SEP23-2/13

3. Izberite Vodenje.

PC582160 —UN—01AUG23



Vodenje

zb48j1t,1690443942471 -82-17SEP23-3/13

4. Izberite Nastavitve vodenja.

PC582161 —UN—01AUG23



Nastavitve vodenja

zb48j1t,1690443942471 -82-17SEP23-4/13

5. Izberite Sprememba nastavitvev RowSense.

PC582162 —UN—01AUG23



Sprememba nastavitvev RowSense

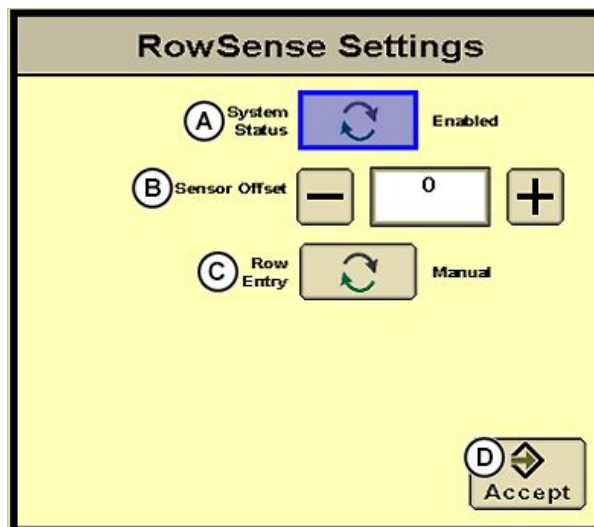
Nadaljevanje na naslednji strani

zb48j1t,1690443942471 -82-17SEP23-5/13

6. Izberite Stanje sistema (A), da omogočite senzorje za vodenje po vrsti.
7. Prepričajte se, da je vrednost odmika senzorja (B) pravilna (privzeta vrednost je 0).
8. Izberite vnos vrste (C) za izbrani način.
9. Izberite Sprejmi (D), da zapustite nastavitve RowSense.

A—Stanje sistema
B—Odmik senzorja

C—Vstop v vrsto
D—Sprejmi



PC582140 —UN—28JUL23

Stran z nastavitvami RowSense

zb48j1t,1690443942471 -82-17SEP23-6/13

10. Ikona AutoTrac RowSense bo vidna na strani za izvajanje uporabniškega vmesnika Vodenje AutoTrac.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -82-17SEP23-7/13

Uporaba prikazovalnika GreenStar 3 CommandCenter

PC582158 —UN—01AUG23

OPOMBA: Preden začnete uporabljati ta izdelek, je treba poleg nastavitve sistema AutoTrac opraviti naslednje korake:

1. Izberite Meni.



Meni

zb48j1t,1690443942471 -82-17SEP23-8/13

2. Izberite GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Nadaljevanje na naslednji strani

zb48j1t,1690443942471 -82-17SEP23-9/13

3. Izberite Nastavitve.

PC582163 —UN—01AUG23



Nastavitve

zb48j1t,1690443942471 -82-17SEP23-10/13

4. Izberite Nastavitve RowSense.

PC582164 —UN—01AUG23



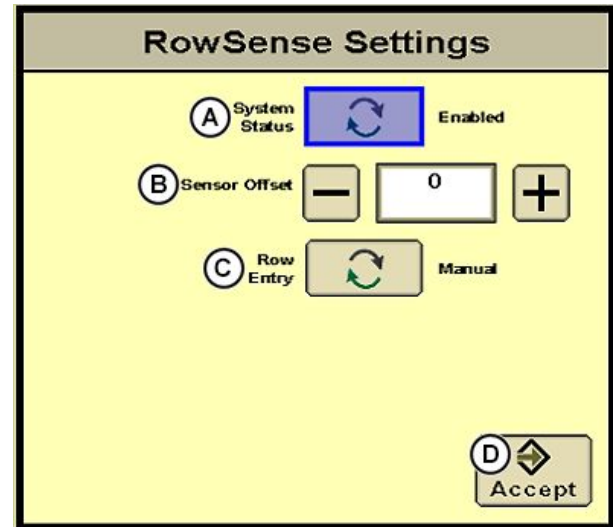
Nastavitve RowSense

zb48j1t,1690443942471 -82-17SEP23-11/13

5. Izberite Stanje sistema (A), da omogočite senzorje za vodenje po vrsti.
6. Prepričajte se, da je vrednost odmika senzorja (B) pravilna (privzeta vrednost je 0).
7. Izberite vnos vrste (C) za izbrani način.
8. Izberite Sprejmi (D), da zapustite nastavitve RowSense.

A—Stanje sistema
B—Odmik senzorja

C—Vstop v vrsto
D—Sprejmi

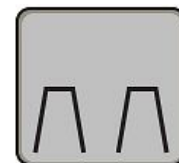


Stran z nastavitvami RowSense

zb48j1t,1690443942471 -82-17SEP23-12/13

9. Ikona AutoTrac RowSense bo vidna na strani za izvajanje uporabniškega vmesnika Vodenje AutoTrac.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -82-17SEP23-13/13

Nastavite AutoTrac RowSense z uporabo prikazovalnika 4. generacije

PC28961 —UN—24APR23

OPOMBA: Preden začnete uporabljati ta izdelek, je treba poleg nastavitve sistema AutoTrac opraviti naslednje korake:

1. Izberite Meni.



Meni

bvmsit,1690446889571 -82-17SEP23-1/7

2. Izberite Aplikacije.

PC582132 —UN—27JUL23



Aplikacije

bvmsit,1690446889571 -82-17SEP23-2/7

3. Izberite Vodenje AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Vodenje AutoTrac

bvmsit,1690446889571 -82-17SEP23-3/7

4. Izberite Informacije.

PC582133 —UN—27JUL23



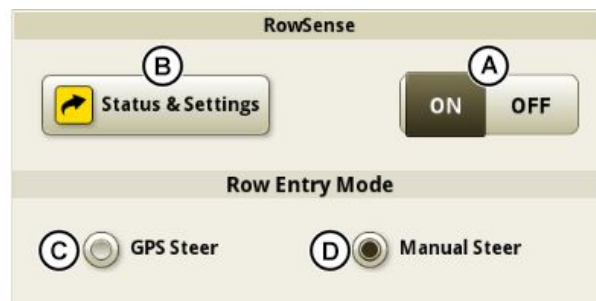
Informacije

bvmsit,1690446889571 -82-17SEP23-4/7

5. Izberite VKLOP/IZKLOP (A), da omogočite senzorje za vodenje po vrsti.
6. Izberite zahtevani način vstopa v vrsto, bodisi krmiljenje z GPS (C) ali ročno krmiljenje (D).
7. Za krmarjenje do nastavitve odmika senzorja izberite Stanje in nastavitve (B).

A—Vklop/izklop
B—Stanje in nastavitve

C—Krmiljenje z GPS
D—Ročno krmiljenje



Stran z informacijami RowSense

Nadaljevanje na naslednji strani

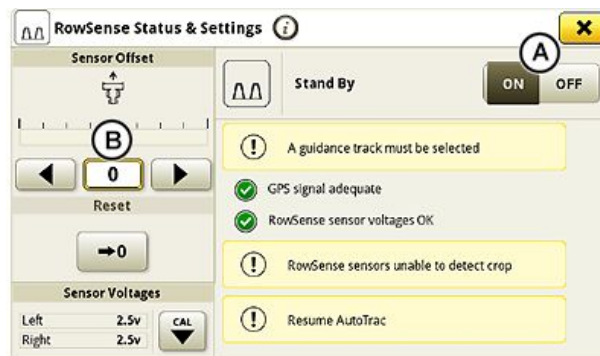
bvmsit,1690446889571 -82-17SEP23-5/7

PC582136 —UN—27JUL23

8. Prepričajte se, da je vrednost odmika senzorja (B) pravilna (privzeta vrednost je 0).
9. Izberite VKLOP/IZKLOP (A), da omogočite senzorje za vodenje po vrsti.
10. Izberite X v zgornjem desnem kotu, da zapustite Stanje in nastavitve RowSense.

A—Vklop/izklop

B—Odmik senzorja



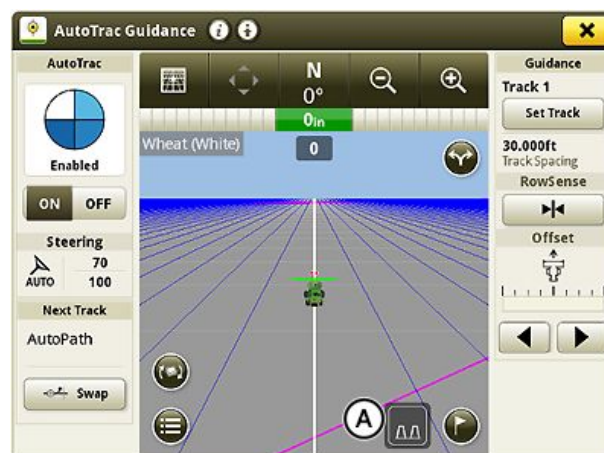
Stran s stanjem in nastavitvami RowSense

bvwmst,1690446889571 -82-17SEP23-6/7

PC582135 —UN—27JUL23

11. Ikona AutoTrac RowSense (A) bo vidna na strani aplikacije Vodenje AutoTrac.

A—AutoTrac RowSense



Stran Vodenje AutoTrac z omogočenim sistemom RowSense

bvwmst,1690446889571 -82-17SEP23-7/7

PC582137 —UN—28JUL23

Nastavitev odmika vodenja vrst

Vodenju po vrsti je mogoče dodati odmik, ki omogoča prilagoditev poravnavi koruznih stebel ob vstopu v vrsto.

Primeri, kjer je potrebna sprememba poravnave:

- Posajena domnevna vrsta je na sredi glave za koruzo in glava je vrste potisnila čez rob. Za "delitev razlike" je mogoče uporabiti odmik, zato da so vse vrste ožje, vendar ne tako kot če bi bile brez odmika.
- Delilniki poljščin s pritrjenimi senzorji vrste niso poravnani z vrsto. Dokler ne poravnate senzorjev, je mogoče uporabiti odmik, s katerim boste odpravili neizravnost.

Vnos vrednosti odmika, manjših od 0 lahko povzroči, da stroj vozi nekoliko bolj v levo, vrednosti, večje od 0 pa lahko povzročijo, da stroj vozi nekoliko bolj v desno. Privzeta vrednost je 0, z razponom od -50 do 50.

1. Za dostop do nastavitev RowSense:

Za prikazovalnik GreenStar 3: Izberite Meni, GreenStar (GS3), Vodenje, Nastavitve vodenja in nato izberite Sprememba nastavitev RowSense. Za več informacij glejte Nastavitev sistema AutoTrac RowSense s pomočjo prikazovalnika GreenStar v tem poglavju.

2. **Za prikazovalnik GreenStar 3 CommandCenter:** Izberite Meni, GreenStar (GS3), Nastavitve in nato izberite Nastavitve RowSense. Za več informacij glejte Nastavitev sistema AutoTrac RowSense s pomočjo prikazovalnika GreenStar v tem poglavju.

Za prikazovalnik 4. generacije: Izberite Meni, Aplikacije, Vodenje AutoTrac, Informacije in nato izberite Stanje in nastavitve pod RowSense. Za več informacij glejte Nastavitev sistema AutoTrac RowSense s pomočjo prikazovalnika 4. generacije v tem poglavju.

3. Vnesite vrednost odmika senzorja od -50 do 50. Privzeta vrednost je 0.
4. **Za prikazovalnik GreenStar 3:** Izberite Sprejmi za izhod iz Nastavitve RowSense.

Za prikazovalnik GreenStar 3 CommandCenter: Izberite Sprejmi za izhod iz Nastavitve RowSense.

Za prikazovalnik 4. generacije: Izberite X, da zapustite Stanje in nastavitve RowSense.

bvwmst,1690530224859 -82-14SEP23-1/1

Nastavitev vstopa v vrsto

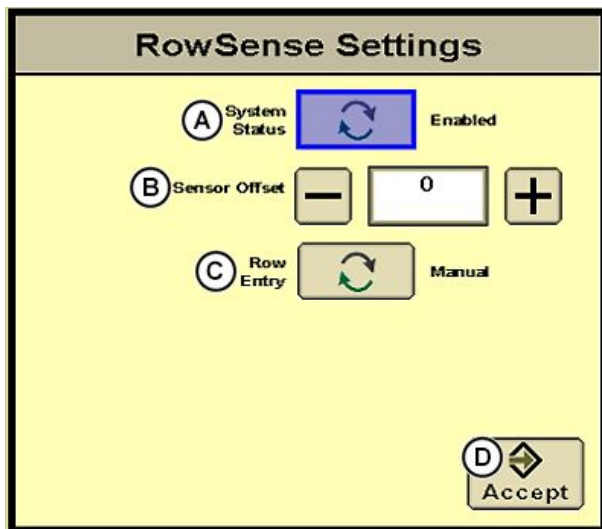
Uporaba prikazovalnika GreenStar

1. Za krmarjenje do nastavitev RowSense.

Za prikazovalnik GreenStar 3: Izberite Meni, GreenStar (GS3), Vodenje, Nastavitve vodenja in nato izberite Sprememba nastavitev RowSense. Za več informacij glejte Nastavitev sistema AutoTrac RowSense s pomočjo prikazovalnika GreenStar v tem poglavju.

Za prikazovalnik GreenStar 3 CommandCenter: Izberite Meni, GreenStar (GS3), Nastavitve in nato izberite Nastavitve RowSense. Za več informacij glejte Nastavitev sistema AutoTrac RowSense s pomočjo prikazovalnika GreenStar v tem poglavju.

2. Izberite vnos vrste (C) za izbrani način.
3. Izberite Sprejmi (D), da zapustite nastavitve RowSense.



Stran z nastavitvami RowSense

A—Stanje sistema
B—Odmik senzorja

C—Vstop v vrsto
D—Sprejmi

Nadaljevanje na naslednji strani

bvwmst,1690534615778 -82-17SEP23-1/2

PC582140—UN—28JUL23

Uporaba prikazovalnika 4. generacije

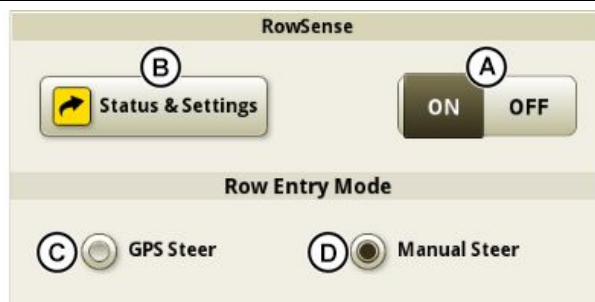
1. Za krmarjenje do nastavitvev RowSense.
Izberite Meni, Aplikacije, Vodenje AutoTrac in nato izberite Informacije.
2. Izberite VKLOP/IZKLOP (A), da omogočite senzorje za vodenje po vrsti.
3. Izberite zahtevani način vstopa v vrsto, bodisi krmiljenje z GPS (C) ali ročno krmiljenje (D).
4. Izberite X, da zapustite Stanje in nastavitve RowSense.

Ročno:

1. Vstop stroja v vrsto.
2. Prvič pritisnite gumb za nadaljevanje, da spustite glavo.
3. Drugič pritisnite gumb za nadaljevanje, da vklopite vodenje in senzorje za zaznavanje vrste.

GPS:

1. Vstop stroja v vrsto.
2. Prvič pritisnite gumb za nadaljevanje, da spustite glavo in vklopite vodenje.



Stran z informacijami RowSense

A—Vklop/izklop
B—Stanje in nastavitve

C—Krmiljenje z GPS
D—Ročno krmiljenje

3. Drugič pritisnite gumb za nadaljevanje, da vklopite senzorje za zaznavanje vrste.

OPOMBA: AutoTrac se vklopi, ko pritisnete gumb za nadaljevanje. Senzorji vrste se vklopijo, ko poljščina pride v stik s tipali.

bvwmst,1690534615778 -82-17SEP23-2/2

PC562136 —UN—27JUL23

Postopek kalibracije senzorjev za zaznavanje vrste s prikazovalnikom GreenStar

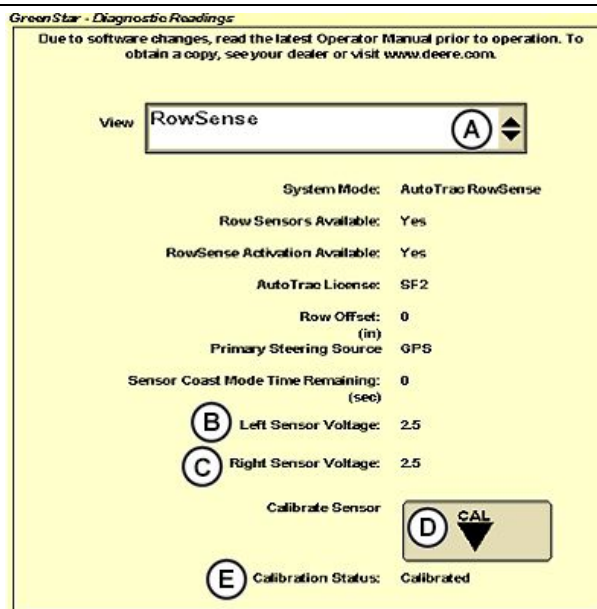
Ta postopek se izvaja, ko namestite sistem ali je bil sistem popravljen. Senzorje vrste je treba namestiti ob omejevalnike.

Prepričajte se, da so senzorji za zaznavanje vrste nameščeni z vzmetmi, ki jih držijo na mestu. Dvignite glavo in se prepričajte, da se senzorji vrste ne dotikajo tal. Stroj se ne sme premikati.

1. Za krmarjenje na stran Diagnostični odčitki prikazovalnika GreenStar. Izberite Meni, GreenStar (GS3) in nato izberite Diagnostika.
2. Izberite RowSense iz spustnega menija Pogled (A).
3. Pred začetkom kalibracije omogočite senzorje RowSense. Za več informacij glejte Nastavitve sistema AutoTrac RowSense s pomočjo prikazovalnika GreenStar v tem poglavju.
4. Prepričajte se, da so senzorji RowSense kalibrirani pri mirovni napetosti.

OPOMBA: Mirovna napetost desnega senzorja mora biti večja od 2,5 V. Mirovna napetost levega senzorja mora biti manjša od 2,5 V.

5. Izberite CAL (D), da shranite mirovno napetost senzorja v pomnilnik enote krmilnega sistema (SSU).
6. Po uspešni kalibraciji zapustite Odčitki diagnostike GreenStar.



Kalibracija senzorja za zaznavanje vrste

A—Pogled
B—Napetost levega senzorja
C—Napetost desnega senzorja

D—CAL
E—Stanje umerjanja

bvwmst,1690544832169 -82-17SEP23-1/1

PC562141 —UN—28JUL23

Postopek kalibracije senzorjev za zaznavanje vrste s pomočjo prikazovalnika 4. generacije

Ta postopek se izvaja, ko namestite sistem ali je bil sistem popravljen. Senzorje vrste je treba namestiti ob omejevalnike.

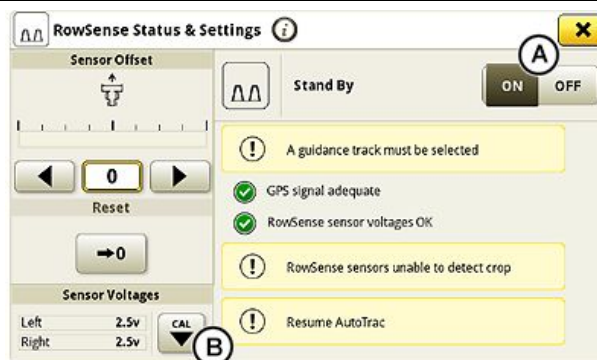
Prepričajte se, da so senzorji za zaznavanje vrste nameščeni z vzmetmi, ki jih držijo na mestu. Dvignite glavo in se prepričajte, da se senzorji vrste ne dotikajo tal. Stroj se ne sme premikati.

1. Za krmarjenje do nastavitve RowSense.

Izberite Meni, Aplikacije, Vodenje AutoTrac, Informacije in nato izberite Stanje in nastavitve pod RowSense.

2. Pred začetkom kalibracije omogočite senzorje RowSense. Glejte Nastavitev sistema AutoTrac RowSense s pomočjo prikazovalnika 4. generacije v tem poglavju.
3. Prepričajte se, da so senzorji RowSense kalibrirani pri mirovni napetosti.

OPOMBA: Mirovna napetost desnega senzorja mora biti večja od 2,5 V. Mirovna napetost levega senzorja mora biti manjša od 2,5 V.



Stran s stanjem in nastavitvami RowSense

A—Vklop/izklop

B—CAL

4. Izberite CAL (B), da shranite mirovno napetost senzorja v pomnilnik enote krmilnega sistema (SSU).

bvmsit,1690544848389 -82-19SEP23-1/2

5. Preberite podrobnosti postopka kalibracije in izberite Začetek kalibracije.
6. Natančno preberite pogoje za kalibracijo in izberite Naprej.
7. Po uspešni kalibraciji izberite V redu in nato izberite X, da zapustite Stanje in nastavitve RowSense.

PC582143 —UN—30JUL23



Začetek kalibracije

bvmsit,1690544848389 -82-19SEP23-2/2

Nastavitev sistema AutoTrac RowSense

PC582144 —UN—31JUL23

OPOMBA: Preden začnete uporabljati ta izdelek, je treba poleg nastavitve sistema AutoTrac opraviti naslednje korake:



Meni

1. Izberite Meni.

bvmsit,1690794031707 -82-17SEP23-1/5

2. Izberite Prvotni monitor GreenStar.

PC582145 —UN—31JUL23



Prvotni monitor GreenStar

bvmsit,1690794031707 -82-17SEP23-2/5

3. Izberite NASTAVITEV.

PC582146 —UN—31JUL23



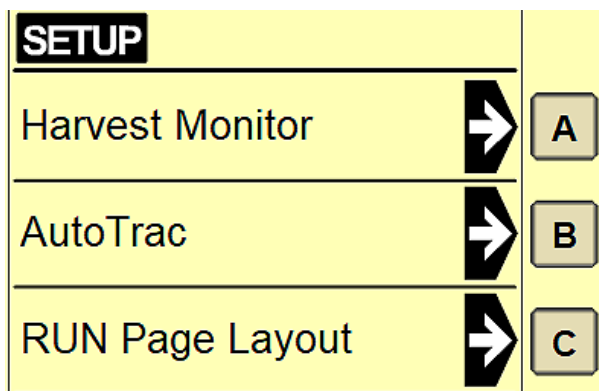
Nastavitev

bvmsit,1690794031707 -82-17SEP23-3/5

4. Izberite AutoTrac (B).

A—Harvest Monitor
B—AutoTrac

C—Postavitev strani za zagon



Stran za nastavitev

Nadaljevanje na naslednji strani

bvmsit,1690794031707 -82-17SEP23-4/5

PC582147 —UN—31JUL23

5. Izberite DA za nameščeno možnost vodenja po vrsti (C) in omogočeno možnost vodenja po vrsti.
6. Če je potrebno, kalibrirajte senzorje za vodenje po vrsti.
7. Prepričajte se, da je vrednost odmika senzorja (E) pravilna (privzeta vrednost je 100).

A—Občutljivost krmiljenja (od 50 do 200) E—Odmik za vodenje po vrsti (od 50 do 150)
 B—Kalibracija AutoTrac F—Ni uporabljena
 C—Možnost vodenja po vrsti je nameščena G—Nastavitev
 D—Kalibracija senzorjev za vodenje po vrsti

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
				F
		SETUP	Setup	G

Stran za nastavitev sistema AutoTrac

bvwmst,1690794031707 -82-17SEP23-5/5

PC582148 —UN—31JUL23

Nastavitev odmika vodenja vrst

Vodenju po vrsti je mogoče dodati odmik, ki omogoča prilagoditev poravnavi koruznih stebel ob vstopu v vrsto.

Primeri, kjer je potrebna sprememba poravnave:

- Posajena domnevna vrsta je na sredi glave za koruzo in glava je vrste potisnila čez rob. Odmik se lahko uporabi za razdelitev razlike, tako da so vse vrste ožje, vendar ne v tolikšni meri kot brez odmika.
- Delilniki poljščin s pritrjenimi senzorji vrste niso poravnani z vrsto. Dokler fizično ne poravnate senzorjev, je mogoče uporabiti odmik, s katerim boste odpravili neizravnost.

Vnos vrednosti odmika, manjših od 100 lahko povzroči, da stroj vozi nekoliko v levo, vrednosti, večje od 100 pa lahko povzročijo, da stroj vozi nekoliko v desno. Privzeta vrednost je 100, z razponom od 50 do 150.

1. Za krmarjenje do nastavitve sistema AutoTrac.

Izberite Meni, Prvotni prikazovalnik GreenStar, NASTAVITEV in nato izberite AutoTrac.

2. Izberite Odmik za vodenje po vrsti (od 50 do 150) (E).

3. Vnesite vrednost odmika za vodenje po vrsti, ki je med 50 in 150. Privzeta vrednost je 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
				F
		SETUP	Setup	G

Stran za nastavitev sistema AutoTrac

A—Občutljivost krmiljenja (od 50 do 200) E—Odmik za vodenje po vrsti (od 50 do 150)
 B—Kalibracija AutoTrac F—Ni uporabljena
 C—Možnost vodenja po vrsti je nameščena G—Nastavitev
 D—Kalibracija senzorjev za vodenje po vrsti

bvwmst,1690794031816 -82-17SEP23-1/1

PC582148 —UN—31JUL23

Postopek umerjanja senzorja vrste

Ta postopek se izvaja, ko namestite sistem ali je bil sistem popravljen. Senzorje vrste je treba namestiti ob omejevalnike.

1. Za krmarjenje do nastavitve sistema AutoTrac.

Izberite Meni, Prvotni prikazovalnik GreenStar, NASTAVITEV in nato izberite AutoTrac.

2. Prepričajte se, da so senzorji za zaznavanje vrste nameščeni z vzmetmi, ki jih držijo na mestu. Dvignite glavo in se prepričajte, da se senzorji vrste ne dotikajo tal. Stroj se ne sme premikati.
3. Izberite Kalibracija senzorjev za vodenje po vrsti (D).

- | | |
|---|--|
| A—Občutljivost krmiljenja (od 50 do 200) | E—Odmik za vodenje po vrsti (od 50 do 150) |
| B—Kalibracija AutoTrac | F—Ni uporabljena |
| C—Možnost vodenja po vrsti je nameščena | G—Nastavitev |
| D—Kalibracija senzorjev za vodenje po vrsti | |

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									
INFO									
RUN		SETUP		Setup		↶		G	

Stran za nastavitev sistema AutoTrac

bvwmst,1690794031747 -82-19SEP23-1/2

PC582148 —UN—31 JUL 23

4. Kalibrirajte mirovno napetost senzorja.
5. Izberite Kalibracija senzorja za vodenje po vrsti (E), da shranite mirovno napetost senzorja v pomnilnik enote krmilnega sistema (SSU).

OPOMBA: Mirovna napetost desnega senzorja mora biti večja od 2,5 V. Mirovna napetost levega senzorja mora biti manjša od 2,5 V.

6. Po uspešni kalibraciji zapustite način kalibracije senzorja za zaznavanje vrste.

- | | |
|---------------------------------------|---|
| A—Ni uporabljena | E—Umerjanje senzorja za vodenje po vrstah |
| B—Ni uporabljena | F—Ni uporabljena |
| C—Umerjanje levega senzorja (V) 1,17 | G—AutoTrac |
| D—Umerjanje desnega senzorja (V) 3,83 | |

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									
RUN		AutoTrac				↶		G	

Kalibracija senzorja za zaznavanje vrste

bvwmst,1690794031747 -82-19SEP23-2/2

PC582149 —UN—31 JUL 23

Omogočanje sistema

Prikazovalniki in indikatorji

Ko uporabljate AutoTrac RowSense, se lahko na prikazovalniku prikažejo naslednje ikone stanja sistema RowSense.

Na prikazovalniku GreenStar 2: Sistem AutoTrac RowSense se bo pojavil na zemljevidu v pogledu Vodenje, kar kaže, da so senzorji za zaznavanje vrste na voljo (ko je omogočeno STANJE SENZORJA).

Na prikazovalniku GreenStar 3 2630: Sistem AutoTrac RowSense se bo pojavil na zemljevidu v pogledu Vodenje, kar kaže, da so senzorji za zaznavanje vrste na voljo (ko je omogočeno STANJE SENZORJA).

Na prikazovalniku GreenStar 3 CommandCenter: Sistem AutoTrac RowSense se bo pojavil na strani za izvajanje.

Na prikazovalniku 4. generacije: Sistem AutoTrac RowSense se bo pojavil na strani aplikacije Vodenje AutoTrac.

Vsaka ikona označuje stanje RowSense. Ikona stanja RowSense se spreminja iz sive v obarvano glede na stanje RowSense.

Gray — Sistem RowSense je nameščen.

Green — RowSense je aktiven ter deluje z GPS in senzorji za zaznavanje vrste.

Yellow — RowSense je aktiven, vendar deluje samo z vhodnimi signali senzorja za zaznavanje vrste.

Red — RowSense je aktiven, vendar deluje samo z GPS.

PC582150 —UN—01AUG23



Sistem je nameščen

PC582151 —UN—01AUG23



Sistem je aktiven, deluje s senzorji za zaznavanje vrste in GPS

PC582152 —UN—01AUG23



Izguba GPS, sistem deluje samo s podatki senzorjev za zaznavanje vrste

PC582153 —UN—01AUG23



Izguba signala senzorjev za zaznavanje vrste, sistem deluje samo z GPS

bvmsit,1690865482645 -82-17SEP23-1/1

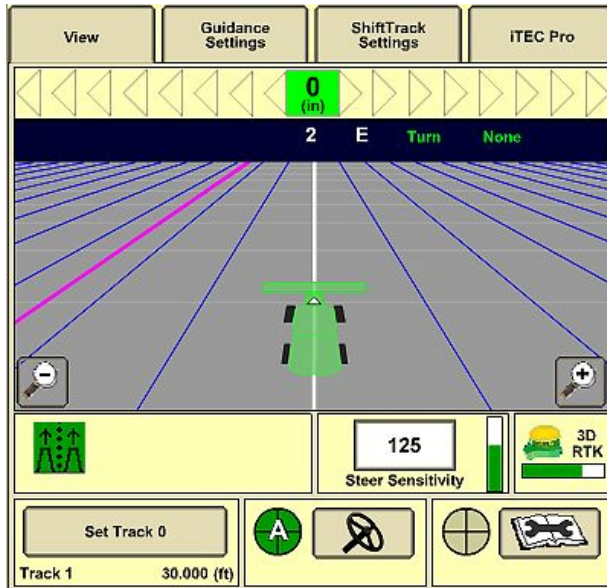
Vklop senzorjev za zaznavanje vrste

Senzorji za zaznavanje vrste usmerjajo stroj, kadar lahko določijo položaj vrste. Upravljevec bo vedel, da senzorji za zaznavanje vrste usmerjajo stroj, ko se barva sistema AutoTrac RowSense spremeni v zeleno in označi premikanje.

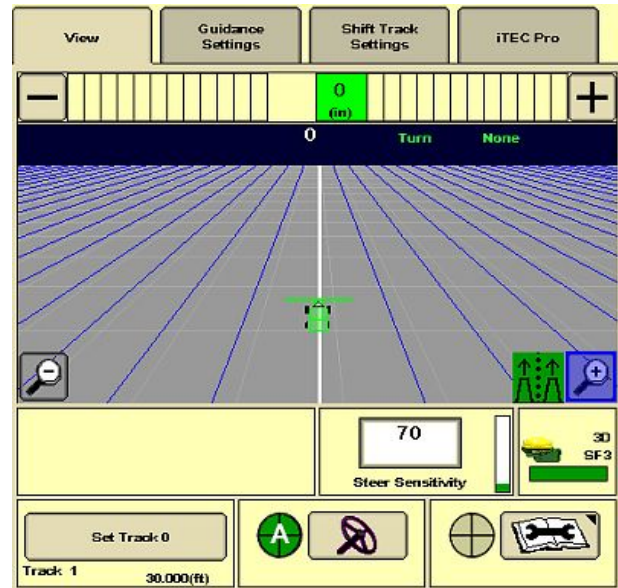
Ko je bila enkrat nastavljena začetna pot (črta AB ali začetni posneti prehod po ukrivljeni sledi), lahko nato pritisnete gumb za nadaljevanje, ko je stroj v polovičnem razmiku sledi in pri sprejemljivem kotu glede na vrste. Senzorji za zaznavanje vrste usmerjajo

stroj takoj, ko se pojavi aktivnost na senzorjih za zaznavanje vrste.

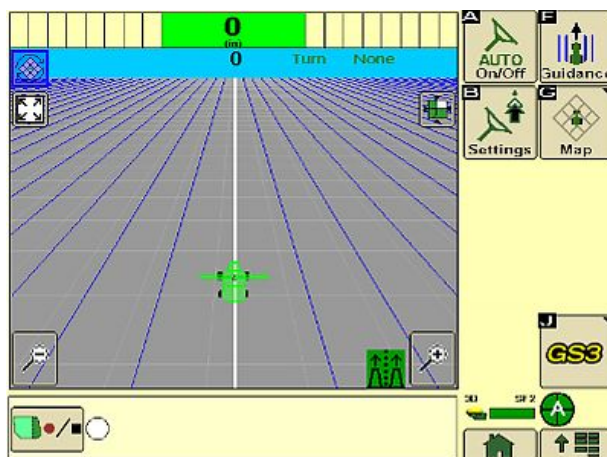
Izvajanje obrata na robu polja: Obrati na robu polja se izvajajo enako kot pri AutoTrac na podlagi GPS. Uporabnik se poravna s potjo, ki ji želi slediti. Pritisk gumba za nadaljevanje bo povzročil, da bo AutoTrac usmerjal stroj po poti vodenja. Senzorji vrste nato zaznajo položaj vrste in mu sledijo. Funkcijo za podaljšanje linije v načinih vodenja v prilagodljivih zavojih, krožni sledi in zavojih AB lahko uporabite za podaljšanje projekcije sosednje poti v rob polja.



Prikazovalnik GreenStar 2



Prikazovalnik GreenStar 3 2630



Prikazovalnik GreenStar 3 CommandCenter



Prikazovalnik 4. generacije

bvwmst,1690867627910 -82-27SEP23-1/1

Prikazovalnik GreenStar 3 – sled

Ravna sled

Ravna sled naj se uporablja, kadar so vrste ravne in se ne razlikujejo za več kot približno 1 m (3–1/4 ft). Ravna sled projicira vse črte iz prve poti.

Če je polje relativno ravno in se smer ne spreminja, je priporočljiva uporaba ravne sledi, saj to omogoča vstop v vrsto na sosednjih poteh. Učinkovitost z vstopom v vrsto je izboljšana, če je polje posejano s sistemom AutoTrac. Učinkovitost je izboljšana tudi v intervalih izpada vrst na vodnih tokovih.

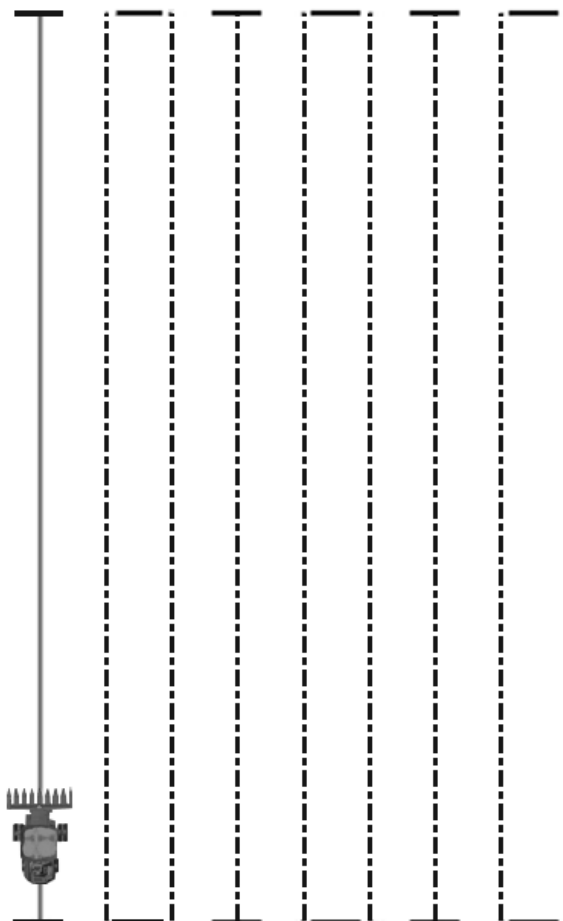
Ko je izbrana ravna sled, se bo črta GPS samodejno ponovno postavila na sredino. To zagotavlja, da je pot GPS pravilno poravnana z vrstami.

OPOMBA: Ta funkcija ni na voljo v načinu vodenja v prilagodljivih zavojih.

Obstaja več načinov določitve sledi 0:

- A + B – določite sled 0 tako, da jo prevozite s strojem.
- Auto B – določite sled 0 tako, da jo prevozite s strojem.
- A + smer – določite sled 0 tako, da vozite stroj do točke A in vnesete predhodno določeno vrednost smeri.
- Zemljepisna dolžina/širina – določite sled 0 z vnosom predhodno določenih vrednosti zemljepisne širine in dolžine za točki A in B.
- Zemljepisna dolžina/širina + smer – določite sled 0 z vnosom predhodno določene vrednosti zemljepisne širine in dolžine za točko A ter vnosom predhodno določene vrednosti smeri.

Za nastavitve ravne sledi



Ravna sled

zb48j1t,1691052171610 -82-17SEP23-1/9

PC10390 —UN—07JAN08

1. Izberite Meni.

PC582158 —UN—01AUG23



Meni

zb48j1t,1691052171610 -82-17SEP23-2/9

2. Izberite GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



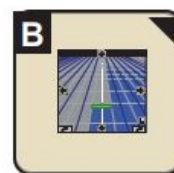
GreenStar (GS3)

Nadaljevanje na naslednji strani

zb48j1t,1691052171610 -82-17SEP23-3/9

3. Izberite Vodenje.

PC582160 —UN—01AUG23



Vodenje

zb48j1t,1691052171610 -82-17SEP23-4/9

4. Izberite Nastavitve vodenja.

PC582161 —UN—01AUG23



Nastavitve vodenja

zb48j1t,1691052171610 -82-17SEP23-5/9

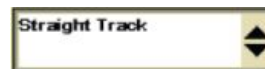
5. Izberite ravno sled iz načina sledenja

PC589284 —UN—17AUG23

6. Izberite Pogled.

OPOMBA: Prekinite snemanje, kadar ne žanjete.

OPOMBA: Prepričajte se, da je prisoten signal SF1, SF2, SF3 ali RTK, tako da si ogledate sprejemnik na izvajalni strani.



Ravna sled iz načina sledenja

7. Preverite, ali je razmik med sledmi pravilen. Če razmik med sledmi ni pravilen, spremenite razmik med sledmi pod Vodenje.

zb48j1t,1691052171610 -82-17SEP23-6/9

8. Izberite Nastavi sled 0.

PC590562 —UN—17AUG23



Stran za nastavitev sledi 0

Nadaljevanje na naslednji strani

zb48j1t,1691052171610 -82-17SEP23-7/9

9. Izberite ime sledi iz Trenutna sled 0 (A). Če ime ne obstaja, ustvarite novo ime sledi tako, da izberete Novo (C).
10. Izberite način sledi iz Način (B).
11. Izberite Nastavi A (F) in zapeljite stroj na začetek sledi.
12. Izberite Nastavi B (G) in zapeljite stroj najmanj 10 m, da zaključite snemanje sledi.
Ustvarjene bodo črte vodenja čez polje.
13. Izberite Sprejmi, da zaženete sistem AutoTrac RowSense.
14. Če želite kadarkoli preklicati nastavitev in se vrniti v Nastavitev vodenja, izberite Prekliči (H).

A—Trenutna sled 0
B—Način
C—Novo
D—Odstrani

E—Razmik med sledmi
F—Nastavi A
G—Nastavi B
H—Prekliči

Nastavi sled 0

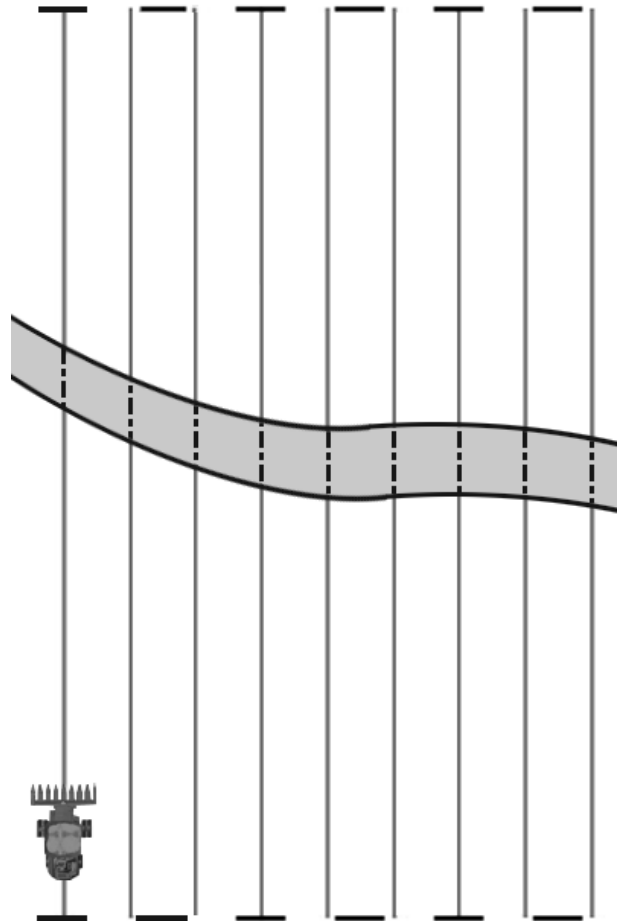
Nadaljevanje na naslednji strani

zb48j1t,1691052171610 -82-17SEP23-8/9

PC590573 —UN—17AUG23

Izpad vrste –v vodnem toku ne bo vrste. Ker ravna sled in krivulje AB ponovno postavljajo sled na sredino, obstaja večja možnost, da bo našla pravilno vrsto na drugi strani vodnega toka.

OPOMBA: Če so izgubljeni signali podatkov GPS-a in senzorja vrste, se sistem ne bo vklopil, dokler ni signal GPS znova vzpostavljen.



Vodni tok

zb48j1t,1691052171610 -82-17SEP23-9/9

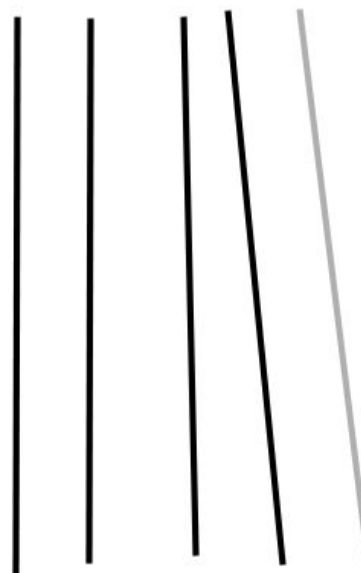
PC10391 —UN—08JAN08

Adaptivne krivulje



Pot se spremeni pri vožnji po polju

PC10399 —UN—04FEB08



Smer se spremeni pri vožnji po polju

PC10400 —UN—04FEB08

Adaptivne krivulje se lahko uporabljajo na vseh poljih. Vendar je zelo priporočljivo, da jih uporabite, ko se pot spreminja med preходом skozi polje, se spreminja smer ali je krivulja v obliki črke U. Adaptivne krivulje imajo dodatno funkcijo, ki omogoča izbiro iskanja vrst s preklopnim gumbom. Senzorji za zaznavanje vrste se lahko uporabljajo za usmerjanje strojev, kadarkoli so aktivirani v vrsti. Snemanje sledi krivulje mora biti VKLOPLJENO. S tem vzpostavite prvi prehod in omogočite podaljšanje ravnih črt.

Adaptivne krivulje se projicirajo le na sosednji prehod, vendar imajo prednost obvladovanja različnih oblik krivulj, morebitne napake pri uganjevanju vrst pa se ne kopičijo po celotnem polju.

Če je na polju več strojev, adaptivne krivulje ne omogočajo preskoka prehoda. Adaptivne krivulje v tem scenariju morda delujejo samo, če se razmik med sledmi drugega stroja (ali strojev) doda k lastnemu razmiku med sledmi. Na primer: če kombajn z glavo za žetev 12 vrst sledi kombajnu za žetev 8 vrst v 30-palčni vrsti pri skupni žetvi na istem polju, bi vsak kombajn potreboval razmik med vrstami 20 vrst (50 ft).

Adaptivne krivulje se projicirajo samo za sosednje prehode, vendar pa je njihova prednost v tem, da lahko obdelujejo različne oblike krivulj in morebitne napake domnevnih vrst se ne naberejo po polju. Adaptivne krivulje projicirajo samo naslednjo pot.



Krivulje imajo obliko črke U

PC11000 —UN—04FEB08

Za nastavitev adaptivnih krivulj

Nadaljevanje na naslednji strani

zb48j1t,1692099522625 -82-27SEP23-1/7

1. Izberite Meni.

PC582158 —UN—01AUG23



Meni

zb48j1t,1692099522625 -82-27SEP23-2/7

2. Izberite GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

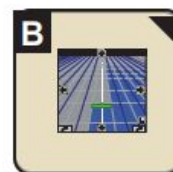


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099522625 -82-27SEP23-3/7

3. Izberite Vodenje.

PC582160 —UN—01AUG23

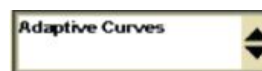


Vodenje

zb48j1t,1692099522625 -82-27SEP23-4/7

4. Izberite Adaptivne krivulje iz načina sledenja.

PC590561 —UN—17AUG23



Adaptivne krivulje iz načina sledenja."

5. Izberite Pogled.

OPOMBA: Prekinite snemanje, kadar ne žanjete.

OPOMBA: Prepričajte se, da je prisoten signal SF1, SF2, SF3 ali RTK, tako da si ogledate sprejemnik na izvajalni strani.

6. Prepričajte se, da je razmik med sledmi pravilen. Če razmik med sledmi ni pravilen, spremenite razmik med sledmi pod Vodenje.

Nadaljevanje na naslednji strani

zb48j1t,1692099522625 -82-27SEP23-5/7

7. Izberite Posnemi, da začnete snemati pot.
8. Vozite po poti skozi polje. Po vožnji po prvi poti se bo ustvarila projekcija samo naslednje poti.
9. Izberite Nadaljuj, da zaženete sistem AutoTrac RowSense.
10. Če želite preklicati nastavev in se vrniti v Nastavev vodenja, izberite Prekliči.

V načinu AutoTrac se snemanje izklopi, ko zasukate volan. V načinu dokumentiranja se snemanje izklopi, ko dvignete glavo.

Način AutoTrac – če želi upravljaec izboljšati vstop v vrsto samo za sosednji prehod, povežite adaptivno snemanje s sistemom AutoTrac. To je priporočljivo samo takrat, kadar je polje razmeroma ravno brez pretiranih zavojev in se sistem AutoTrac poredko izklopi (zaradi ročnega krmiljenja ali izgube signala GPS).

Način dokumentiranja – povežite adaptivne krivulje z načinom dokumentiranja. To uporabniku omogoči, da prevzame krmiljenje stroja med delovnim postopkom

PC590563 —UN—17AUG23



Posnemi

in nadaljuje s snemanjem poti, po kateri vozi. Podaljški črte so na voljo na naslednjem prehodu, vendar ne bodo prav uporabni pri vstopu v vrsto, saj pride do zamika pri dvigu glave na koncu vrste. Učinkovitost bo zanemarljiva v obdobjih izpada vrste.

Ročno snemanje – upravljaec lahko poveže adaptivno snemanje z ročnim snemanjem. Ta način ne omogoča podaljšanja črt, razen če upravljaec nenehno pritiska gumb za zaustavitev na koncu vrste. Če uporabnik pozabi izklopiti snemanje, lahko to privede do težav, kot je nepravilna projekcija krivulje. Primer: Če uporabnik zapelje iz vrste za namene razkladanja in ne pritisne premora, bo pot posneta. Kadar upravljaec vozi po sosednji poti, bo stroj rahlo zapeljal iz vrste, saj je projicirana črta zunaj vrste.

zb48j1t,1692099522625 -82-27SEP23-6/7

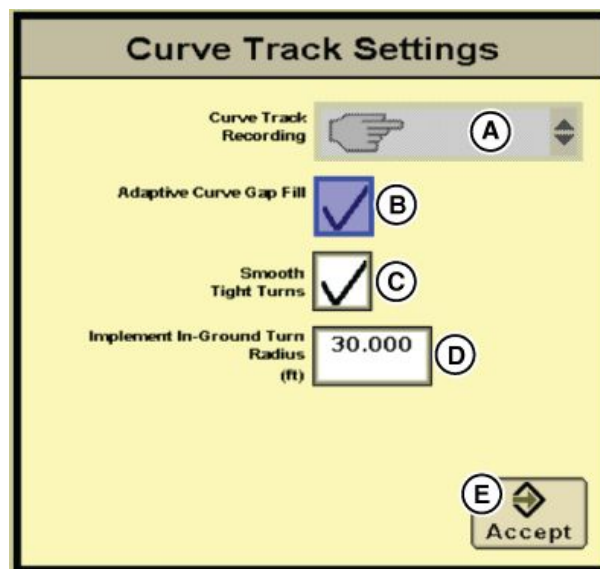
Izberite Meni, GreenStar (GS3), Vodenje, Nastavitve vodenja, Nastavitve sledi krivulje nato izberite Snemanje sledi krivulje (A).

Navedene načine adaptivne krivulje lahko spremenite z izbiro zelenega načina.

- AutoTrac
- dokumentacija,
- Ročno

A—Snemanje krivulje
B—Zapolnitev vrzeli adaptivne krivulje
C—Zvezni ostri zavoji

D—Polmer obračanja pri spuščnem priključku (ft)
E—Sprejmi



Nastavitve sledi krivulje

zb48j1t,1692099522625 -82-27SEP23-7/7

PC590581 —UN—17AUG23

Krivulje AB

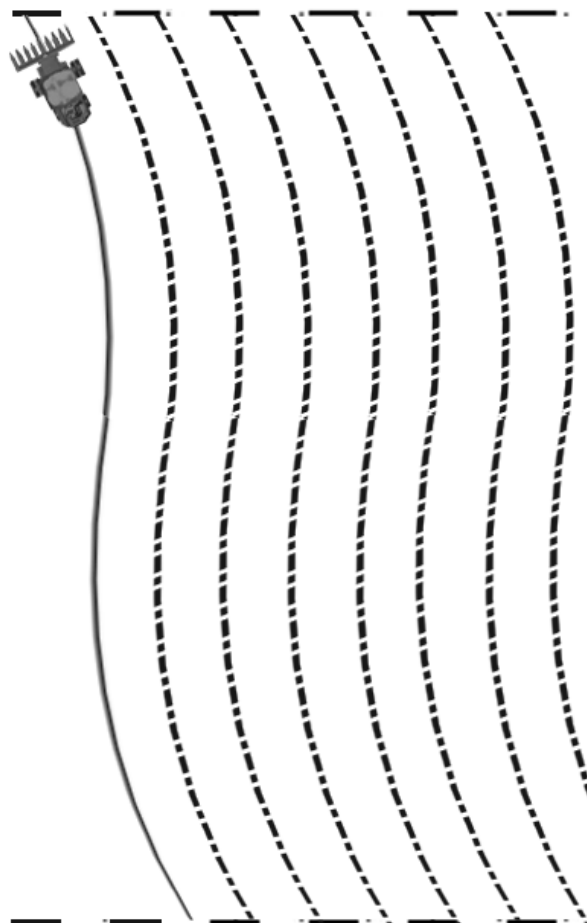
Uporaba krivulj AB se priporoča, ko obstaja neprekinjena krivulja po celotnem polju. To omogoča vstop v vrsto na sosednjih poteh. Učinkovitost se bo izboljšala, če polje obdelujete s sistemom AutoTrac. Krivuljam AB se bo prav tako izboljšala učinkovitost v intervalih izpada vrste.

Krivulje AB imajo prednost projiciranja krivuljne sledi po polju kot vzporedne linije, vendar je oblika krivulje enaka pri vsakem prehodu.

Ko ste v krivuljah AB, se bo krivulja GPS samodejno ponovno postavila na sredino. To zagotavlja, da je pot GPS pravilno poravnana z vrstami.

OPOMBA: Ta funkcija ni na voljo pri krivuljah AB.

Za nastavitev krivulj AB



Krivulje AB projicirajo vse črte s prvega prehoda

zb48j1t,1692099671127 -82-19SEP23-1/7

PC10393 —UN—08JAN08

1. Izberite Meni.

PC582158 —UN—01AUG23



Meni

zb48j1t,1692099671127 -82-19SEP23-2/7

2. Izberite GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



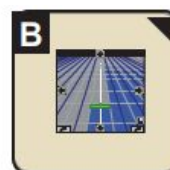
GreenStar (GS3)

Nadaljevanje na naslednji strani

zb48j1t,1692099671127 -82-19SEP23-3/7

3. Izberite Vodenje.

PC582160 —UN—01AUG23



Vodenje

zb48j1t,1692099671127 -82-19SEP23-4/7

4. Izberite Nastavitve vodenja.

PC582161 —UN—01AUG23

OPOMBA: Kadar ne žanjete, prekinite snemanje.



Nastavitve vodenja

zb48j1t,1692099671127 -82-19SEP23-5/7

5. Izberite krivulje AB v načinu sledenja.

PC589285 —UN—17AUG23

6. Izberite Pogled.

OPOMBA: Preprijčajte se, da je prisoten signal SF1, SF2 ali RTK, tako da si ogledate sprejemnik na izvajalni strani.



Krivulje AB v načinu sledenja

7. Preprijčajte se, da je razmik med sledmi pravilen. Če razmik med sledmi ni pravilen, spremenite razmik med sledmi pod Vodenje.

8. Izberite Nastavi krivuljo AB.

zb48j1t,1692099671127 -82-19SEP23-6/7

9. Izberite ime krivulje AB iz trenutne krivulje AB (A). Če ime ne obstaja, ustvarite novo, tako da izberete Novo (B).

10. Izberite Snemaj/ustavi (E), da začnete snemati.

11. Izberite Pogled in vozite stroj.

12. Izberite Snemaj/ustavi (E), da prenehate snemati.

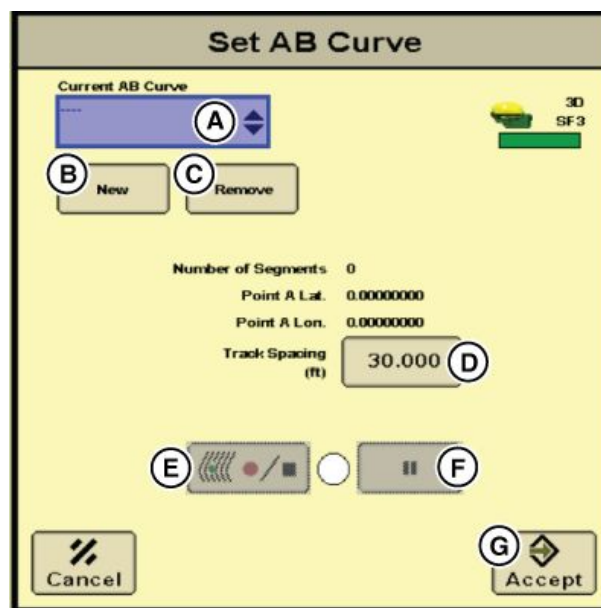
13. Krivulje bodo projicirane po celotnem polju.

14. Pritisnite Nadaljuj, da zaženete sistem AutoTrac RowSense.

15. Če želite preklicati nastavitev in se vrniti v Nastavitev vodenja, izberite Prekliči.

A—Trenutna krivulja AB
B—Novo
C—Odstrani
D—Razmik med sledmi (ft)

E—Snemaj/ustavi
F—Premor
G—Sprejmi



Stran za nastavitev krivulje AB

zb48j1t,1692099671127 -82-19SEP23-7/7

PC590582 —UN—17AUG23

Krožna sled

Uporaba okrogle sledi je priporočena, če je izdelek postavljen v središče vrtilišča.

Če so vrste, ki jih je treba žeti, v krogih, uporabite krožno sled. To omogoča prenos vhodnih signalov od krivulje GPS na senzorje za zaznavanje vrste.

Za nastavitev krožne sledi



Krožna sled

zb48j1t,1692099693191 -82-17SEP23-1/7

PC10853 —UN—31JAN08

1. Izberite Meni.

PC582158 —UN—01AUG23



Meni

zb48j1t,1692099693191 -82-17SEP23-2/7

2. Izberite GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

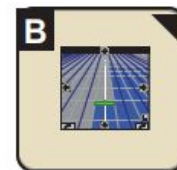


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099693191 -82-17SEP23-3/7

3. Izberite Vodenje.

PC582160 —UN—01AUG23



Vodenje

zb48j1t,1692099693191 -82-17SEP23-4/7

4. Izberite Nastavitve vodenja.

PC582161 —UN—01AUG23



Nastavitve vodenja

Nadaljevanje na naslednji strani

zb48j1t,1692099693191 -82-17SEP23-5/7

5. Izberite Krožna sled iz načina sledenja.

PC590560 —UN—17AUG23



Krožna sled iz načina sledenja

6. Izberite Pogled.

OPOMBA: Prepričajte se, da je prisoten signal SF1, SF2 ali RTK, tako da si ogledate sprejemnik na izvajalni strani.

zb48j1t,1692099693191 -82-17SEP23-6/7

7. Izberite Nastavi krog.

8. Prepričajte se, da je razmik med sledmi pravilen. Če razmik med sledmi ni pravilen, spremenite razmik med sledmi pod Vodenje.

9. Izberite ime kroga iz trenutnega kroga (A). Če ime ne obstaja, ustvarite novo tako, da izberete Novo (C).

10. Izberite Način krožne vožnje iz Načina (B).

11. Izberite Snemaj/ustavi (F), da začnete snemati.

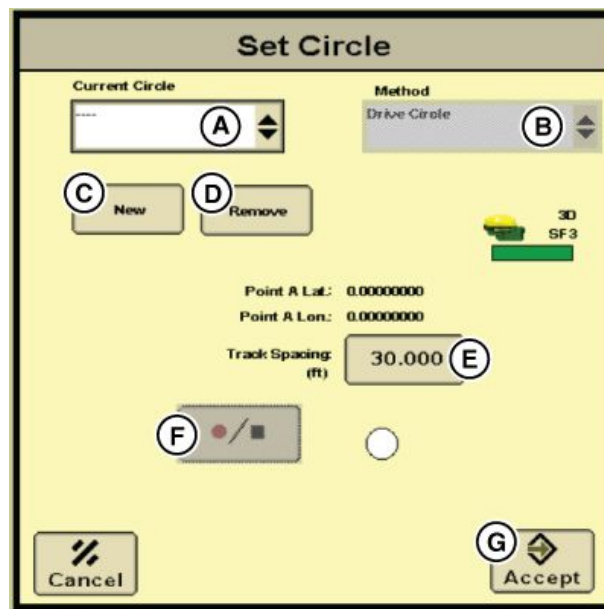
12. Izberite Sprejmi (G). Krožna sled bo projicirana na polje.

13. Pritisnite Nadaljuj, da zaženete sistem AutoTrac RowSense.

14. Če želite preklicati nastavitvev in se vrniti v Nastavitvev vodenja, izberite Prekliči.

A—Trenutni krog
B—Način
C—Novo
D—Odstrani

E—Razmik med sledmi (ft)
F—Snemaj/ustavi
G—Sprejmi



Stran za nastavitvev kroga

PC590563 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692099693191 -82-17SEP23-7/7

Iskanje vrst

PC582158 —UN—01AUG23

Način iskanja vrst (samo vzporedno sledenje) je namenjen poljščinam v vrsti, kjer vrste niso vedno enakomerno razporejene. Iskanje vrst bo upravljavcu pomagalo ugotoviti, v kateri niz vrst naj vstopi nazaj na polje po postavitvi referenčne točke ob izhodu iz prejšnjega niza vrst.

1. Izberite Meni.



Meni

zb48j1t,1692279379982 -82-21SEP23-1/5

2. Izberite GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



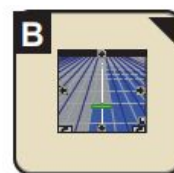
GreenStar (GS3)

Nadaljevanje na naslednji strani

zb48j1t,1692279379982 -82-21SEP23-2/5

3. Izberite Vodenje.

PC582160 —UN—01AUG23



Vodenje

zb48j1t,1692279379982 -82-21SEP23-3/5

4. Izberite Nastavitve vodenja.

PC582161 —UN—01AUG23



Nastavitve vodenja

zb48j1t,1692279379982 -82-21SEP23-4/5

5. Izberite Iskanje vrst iz načina sledenja.
6. Pojdite na Pogled. Izberite Nastavi vrsto.

PC590595 —UN—17AUG23



Iskanje vrst iz načina sledenja

zb48j1t,1692279379982 -82-21SEP23-5/5

Zamenjava sledi

Glejte poglavje Vodenje v uporabniškem priročniku za prikazovalnik GreenStar 3 2630.

zb48j1t,1692279221665 -82-22AUG23-1/1

Sled jarka

SurfaceWater Pro in AutoTrac se uporabljata skupaj za ustvarjanje sledi nasipa.

Glejte poglavje Jarek v uporabniškem priročniku za SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279337562 -82-22AUG23-1/1

Sled nasipa

SurfaceWater Pro in AutoTrac se uporabljata skupaj za ustvarjanje sledi nasipa.

Glejte poglavje Nasip v uporabniškem priročniku SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279350350 -82-22AUG23-1/1

GreenStar 3 CommandCenter – sled

Ravna sled

Opis delovanja

Način ravne sledi pomaga pri vožnji naravnost na vzporednih poteh. Najprej nastavite sled 0 (referenčno pot) z uporabo načinov za določanje sledi 0. Ko je sled 0 določena, se ustvarijo vsi prehodi za polje. Ustvarjene prehode lahko uporabite za ročno sledenje ali sistem AutoTrac. Vsak prehod se ustvari iz izvirnega prevoženega prehoda, da se zagotovi, da se napake pri krmiljenju ne prenesejo na celotno polje.

Prehodi so identične slike izvirnega prehoda.

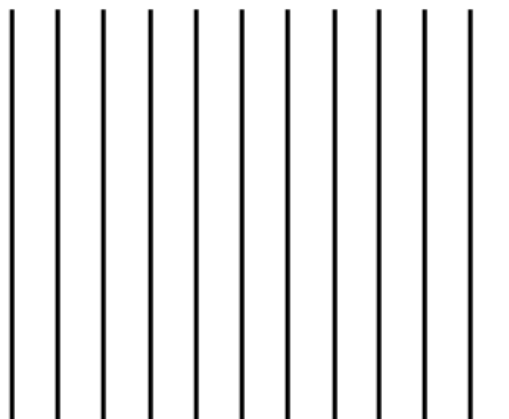
OPOMBA: Izraza "sled vodenja" in "črta AB" sta enakovredna. Sled 0 je sled, ki jo določi uporabnik, in referenčna točka, iz katere se izračunajo vsi vzporedni prehodi na polju.

Razmik med vzporednimi prehodi je razmik med potmi, ki ga vnesete v Čarovniku za nastavitve.

Ustvarjanje nove ravne sledi

Obstaja več načinov določitve sledi 0:

- A + B – določite sled 0 tako, da jo prevozite s strojem.
- A + Auto B – določite sled 0 z vožnjo stroja.
- A + smer – določite sled 0 tako, da vozite stroj do točke A in vnesete predhodno določeno vrednost smeri.
- Zemljepisna dolžina/širina – določite sled 0 z vnosom predhodno določenih vrednosti zemljepisne širine in dolžine za točki A in B.
- Zemljepisna dolžina/širina + smer – določite sled 0 z vnosom predhodno določenih vrednosti zemljepisne



Ravna sled

širine in dolžine za točko A ter vnosom predhodno določene vrednosti smeri.

OPOMBA: Sled 0 je mogoče določiti med izvajanjem del (npr. setvijo), vendar nekatere funkcije niso na voljo, medtem ko se ustvarja.

OPOMBA: Za ročni način naj bo sled dolga 3 m (10 ft), za samodejni način pa 15 m (45 ft).

zb48j1t,1692099757967 -82-17SEP23-1/9

Ravna sled

PC582158 —UN—01AUG23

1. Izberite Meni.



Meni

zb48j1t,1692099757967 -82-17SEP23-2/9

2. Izberite GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Nadaljevanje na naslednji strani

zb48j1t,1692099757967 -82-17SEP23-3/9

3. Izberite Vodenje.

PC590571 —UN—17AUG23



Vodenje

zb48j1t,1692099757967 -82-17SEP23-4/9

4. Izberite ravno sled iz načina sledenja

PC590564 —UN—17AUG23



Ravna sled iz načina sledenja

5. Izberite ime ravne sledi iz imena sledi. Če ime ne obstaja, ustvarite novo tako, da izberete novo sled.

zb48j1t,1692099757967 -82-17SEP23-5/9

6. Izberite Nastavi A.

PC590568 —UN—17AUG23



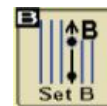
Nastavi A

zb48j1t,1692099757967 -82-17SEP23-6/9

7. Določite Nastavi B z uporabo ene od treh možnosti:

PC590569 —UN—17AUG23

- a. Če želite ročno nastaviti točko B, zapeljite na zeleno mesto na polju in izberite Nastavi B. Minimalna razdalja znaša 3 m (10 ft). Priporočamo, da točko B nastavite na oddaljeni strani polja, da določite zeleno smer.



Nastavi B

zb48j1t,1692099757967 -82-17SEP23-7/9

- b. Za samodejno nastavitvev točke B, lahko kadar koli izberete Samodejno nastavi B. Točka B se bo nastavila samodejno, ko vozilo prevozi 15 m (45 ft) od točke A. Ta način izračuna točko B iz zadnjih petih podatkovnih točk, ki so bile določene med 15 m (45 ft) vožnje, nato pa skozi točke potegne črto najboljšega ujemanja, da določi smer.

PC590570 —UN—17AUG23



Samodejno nastavi B

zb48j1t,1692099757967 -82-17SEP23-8/9

- c. Za določitev točke B z vstopom v smer vožnje izberite Nastavi smer vožnje. Zeleno smer črte nastavite s številsko tipkovnico in shranite vrednost z izbiro Sprejmi. 0.000 označuje sever, 90.000 vzhod, 180.000 jug in 270.000 zahod.

PC590572 —UN—17AUG23



Smer

8. Če želite preklicati nastavitvev in se vrniti v Nastavitvev vodenja, izberite Prekliči.

Sled 0 je zdaj določena, vzporedne sledi pa se samodejno ustvarijo.

zb48j1t,1692099757967 -82-17SEP23-9/9

Adaptivne krivulje

Opis delovanja

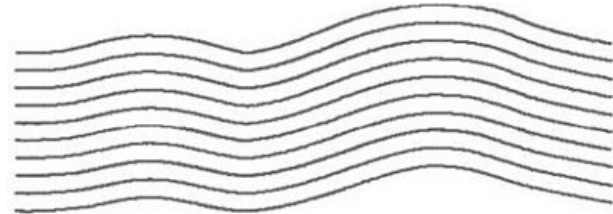
Adaptivna krivulja omogoča upravljavcu, da posname ročno prevoženo ukrivljeno pot. Ko je posnet prvi ukrivljen prehod in je stroj obrnjen, lahko upravljavec vzporedno sledi ali aktivira sistem AutoTrac, ko se prikaže razširjena pot. Stroj bo usmerjan po nadaljnjih prehodih, na podlagi prej posnetega prehoda. Vsak prehod se ustvari iz izvirnega prevoženega prehoda, da se zagotovi, da se napake pri krmiljenju ne prenesejo na celotno polje. Prehodi niso identične kopije izvirnega prehoda. Ukrivljenost vsakega prehoda se prilagodi, da se ohrani napaka med prehodi. Po potrebi lahko uporabnik pot krivulje spremeni kjer koli na polju, tako da stroj preprosto usmeri s poti.

OPOMBA: V načinu adaptivne krivulje preskoka prehoda ni na voljo.

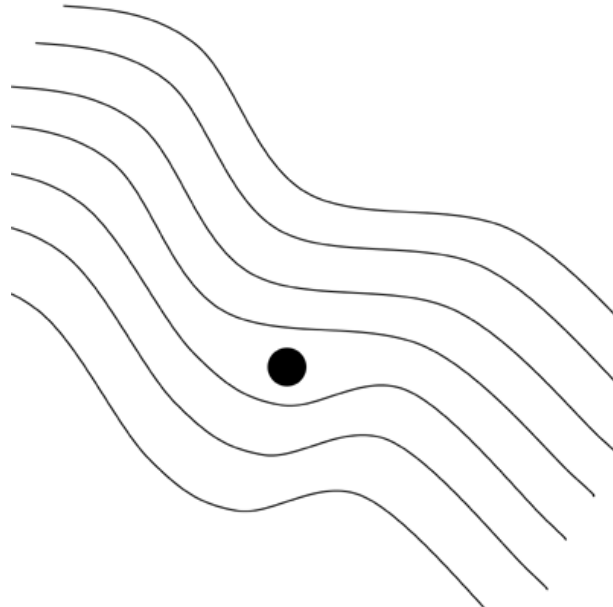
Ukrivljenost poti se spreminja, ko naknadne poti postanejo bolj konveksne ali konkavne.

Način sledenja adaptivne krivulje omogoča upravljavcu, da vozi in je stroj usmerjan po različnih vzorcih polja.

PC9028 —UN—16APR06



Način adaptivne krivulje



Način adaptivne krivulje

zb48j1t,1692100048683 -82-19SEP23-1/8

PC9029 —UN—17APR06

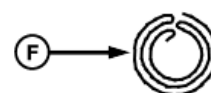
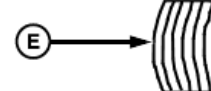
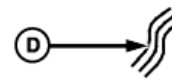
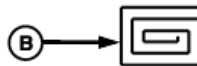
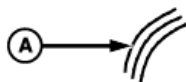
Vzorci vodenja

Spodaj so navedeni različni vzorci polja:

- Preprosta krivulja
- Krivulja S
- Pravokotnik
- Dirkališče
- Spirala
- Krog

Uporaba s premikom sledi

Uporaba premika sledi ni priporočljiva pri uporabi sledenja krivulji. Premik sledi ne bo kompenziral obstoječega odstopanja GPS v načinu sledenja krivulji.



Poti

A—Preprosta krivulja
B—Pravokotnik
C—Spirala

D—Krivulja S
E—Dirkališče
F—Krog

Nadaljevanje na naslednji strani

zb48j1t,1692100048683 -82-19SEP23-2/8

PC9032 —UN—17APR06

Ustvarjanje nove sledi z adaptivno krivuljo

PC582158 —UN—01AUG23

OPOMBA: Nastavitev stranke, kmetije in polja ni potrebna za uporabo sledenja adaptivne krivulje, vendar je mogoče shraniti le eno globalno sled z adaptivno krivuljo.



Meni

1. Izberite Meni.

zb48j1t,1692100048683 -82-19SEP23-3/8

2. Izberite GreenStar (GS3)

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100048683 -82-19SEP23-4/8

3. Izberite Vodenje.

PC590571 —UN—17AUG23



Vodenje

zb48j1t,1692100048683 -82-19SEP23-5/8

4. Izberite Adaptivne krivulje iz načina sledenja.
5. Izberite ime adaptivnih krivulj iz imena sledi. Če ime ne obstaja, ustvarite novo tako, da izberete novo sled.
6. Zapeljite na zeleno mesto v polju, da začnete sled.
7. Začnite snemati. Izberite Posnemi.

PC590566 —UN—17AUG23



Adaptivne krivulje iz načina sledenja."

OPOMBA: Snemanje adaptivne krivulje je onemogočeno, ko je vklopljen način ponavljanja. Ko snemate nove poti (npr. setev), naj bo način ponavljanja izklopljen (Izklop). Ko izvajate vodenje po

obstojećih poteh (npr. škropljenje, žetev), naj bo način ponavljanja vklopljen (Vklop).

Način ponavljanja je privzeto izklopljen.

8. Posnetek se zamenja z naslednjim, potem ko je izbran:
 - a. Premor

Nadaljevanje na naslednji strani

zb48j1t,1692100048683 -82-19SEP23-6/8

b. Ustavi

OPOMBA: Snemanje je treba izklopiti le, če se stroj vozi izven običajnega vzorca polja (npr. polnjenje pršilnika, sejalnika) ali če upravljavec ne želi snemati zavojev na robu polja.

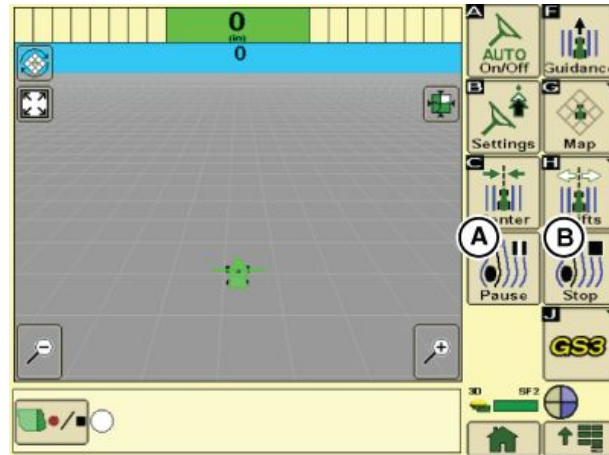
9. Prevozite prvi prehod. Na zemljevidu se prikaže modra sled vodenja.

OPOMBA: Med vožnjo naravnost posneta pot morda ne bo prikazana za ikono stroja na prikazovalniku. Pot se prikaže, ko stroj obrnete.

Bela navigacijska črta se NE bo pojavila, dokler se ne doseže konec prehoda in se stroj ne obrne. Ko je stroj obrnjen, sistem določi pot usmerjanja. Sistem locira črto, ki je vzporedna in znotraj 1/2 do 1–1/2 razmika med sledmi. Prikaže se napovedana pot, ki jo lahko uporabnik uporabi za navigacijo. Vozilo vozite po želeni poti.

10. Na koncu prvega prehoda obrnite stroj in ustvarila se bo bela navigacijska črta za naslednji prehod. Prikaz črte za navigacijo lahko traja nekaj sekund.
11. Ko se prikaže bela črta za navigacijo za želeni prehod, pritisnite stikalo za nadaljevanje (samo AutoTrac) na stroju, stroj pa se bo samodejno usmerjal skozi naslednji prehod. Pri ročnem vodenju upoštevajte belo označeno navigacijsko črto.
12. Izberite Ustavi (B) snemanje, ko je polja konec.

POMEMBNO: Ustavite snemanje pred vstopom v naslednje polje. Če tega ne storite, lahko to



Stran za nastavitve adaptivnih krivulj

A—Premor

B—Ustavi

povzroči izbris podatkov o adaptivni krivulji iz zadnjega polja, preden se začne snemanje podatkov o adaptivni krivulji v naslednjem polju.

OPOMBA: Shranjeni podatki o sledenju adaptivni krivulji so dodeljeni izbrani stranki, kmetiji in imenu polja. Shranijo se v notranjem pomnilniku prikazovalnika, dokler jih ne počisti uporabnik in jih je mogoče prenesti iz enega prikazovalnika na drugega.

Nadaljevanje na naslednji strani

zb48j1t,1692100048683 -82-19SEP23-7/8

PC590589 —UN—17AUG23

Snemanje ravne poti ali vožnja okoli ovir

1. Začnite snemati.
2. Izberite Prekini snemanje, da začasno ustavite snemanje poti vozila.
3. Izberite Posnemi, da nadaljujete snemanje adaptivne krivulje.

Razdalja med točkama, kjer je bilo snemanje **PREKINJENO** in **NADALJEVANO**, bo povezana z ravno črto. To je lahko uporabno, če imate dolg raven del poti ali če vozite okoli ovir.

OPOMBA: Najdaljši premostitveni odsek (odsek črte, ustvarjen med **PREKINITVIJO** in **NADALJEVANJEM** **SNEMANJA**), ki ga je mogoče ustvariti, je razdalja 0,8 km (0,5 milje) (2.640 ft). Pri večji razdalji se odsek črte ne bo povezal, kar bo povzročilo vrzel v poti.

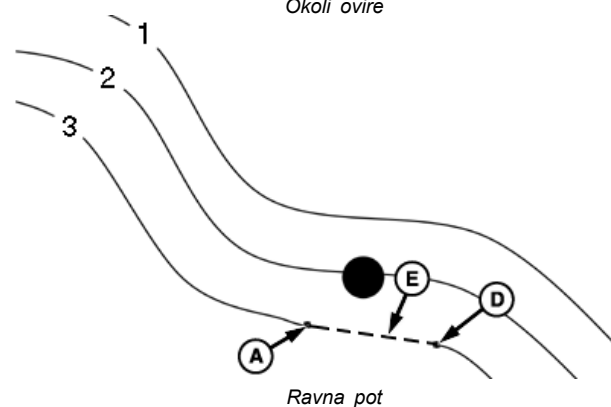
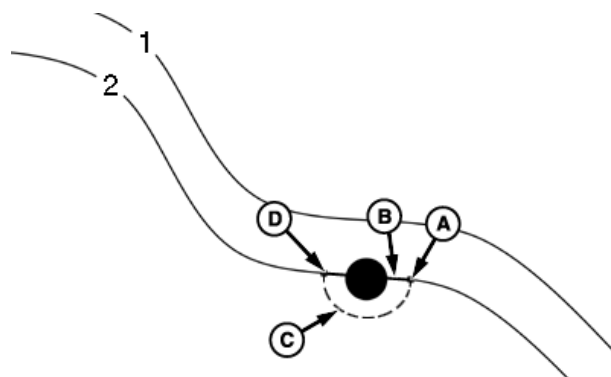
A—**PREKINJENO** snemanje

B—Ustvari se premostitveni segment, ki povezuje dve točki

C—Pot traktorja se ne posname med prekinitvijo

D—**NADALJEVANJE** snemanja

E—Pot se posname kot ravna črta med točkama **A** in **D**



zb48j1t,1692100048683 -82-19SEP23-8/8

PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

Krivulje AB

Opis delovanja

Način krivulj AB omogoča upravljavcu, da vozi po ukrivljenih vzporednih prehodih, ki imajo končne točke na obeh koncih polja. Sledi vodenja bodo vzporedne sledi v obeh smereh in bodo ustvarjene na podlagi izvirne sledi, da je zagotovljeno, da se napake krmiljenja ne prenašajo na celotno polje.

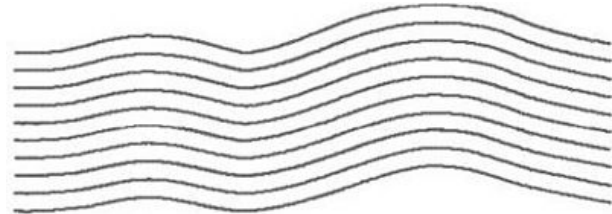
Sled 0 je referenčna sled, iz katere se izračunajo naknadni prehodi po polju. Ko je ustvarjena prva krivulja AB (sled 0), se ustvarijo 4 sledi. Sistem bo nadaljeval z ustvarjanjem dodatnih prehodov, ko stroj prevozi zadnji prikazani prehod na prikazovalniku.

OPOMBA: V načinu krivulj AB je na voljo preskok prehoda.

Ustvarjanje informacij za krivuljo AB – ko sistem ustvari začetne prehode po snemanju sledi 0 ali pri ustvarjanju dodatnih prehodov, se na pogledu perspektive prikaže besedilo "Ustvarjam krivuljo AB". Med tem časom ne boste mogli ustvarjati sledi iz katerekoli poti.

Meje ustvarjanja krivulje AB – začetno posneta krivulja AB mora biti dolga najmanj 10 ft, da bo veljavna krivulja AB za uporabo pri vodenju. Vozilo mora biti znotraj 400 metrov (0,25 milje) od točke, kjer je bila posneta sled 0, da sistem začne ustvarjati krivulje. Če je vozilo na zunanjem robu tega območja, lahko ustvarjanje poti za prikaz na zaslonu traja več minut. Med tem časom se na zaslonu prikaže "Ustvarjam krivuljo AB".

PC9028 —UN—16APR06



Način krivulje AB

Več krivulj AB na polju – polje lahko vsebuje več krivulj AB. Vsaka krivulja AB za polje mora biti posneta in mora imeti edinstveno ime.

Oštevilčenje sledi – Sledi bodo oštevilčene, da je omogočeno preskakovanje prehodov in za pomoč pri iskanju prehodov. Oznaka smeri (S, J, V in Z) se določi glede na smer med prvo in zadnjo točko krivulje.

Ukrivljenost poti se spreminja, ko naknadne poti postanejo bolj konveksne ali konkavne.

Ustvarjanje nove sledi s krivuljo AB

Za nastavitev prve krivulje AB (sled 0), na kateri temeljijo naslednji prehodi, uporabite naslednji postopek.

OPOMBA: Na polje je mogoče posneti več krivulj AB. Vsako je treba poimenovati in posneti ločeno.

zb48j1t,1692100403680 -82-17SEP23-1/7

1. Izberite Meni.

PC582158 —UN—01AUG23



Meni

zb48j1t,1692100403680 -82-17SEP23-2/7

2. Izberite GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100403680 -82-17SEP23-3/7

3. Izberite Vodenje.

PC590571 —UN—17AUG23



Vodenje

Nadaljevanje na naslednji strani

zb48j1t,1692100403680 -82-17SEP23-4/7

4. Izberite krivulje AB v načinu sledenja.
5. Izberite ime krivulj AB iz imena sledi. Če ime ne obstaja, ustvarite novo tako, da izberete novo sled.
6. Zapeljite na zeleno mesto v polju, da začnete sled.
7. Začnite snemati. Izberite Posnemi.
8. Posnetek se zamenja z naslednjim, potem ko je izbran:

PC590565 —UN—17AUG23



Krivulje AB v načinu sledenja

a. Premor

zb48j1t,1692100403680 -82-17SEP23-5/7

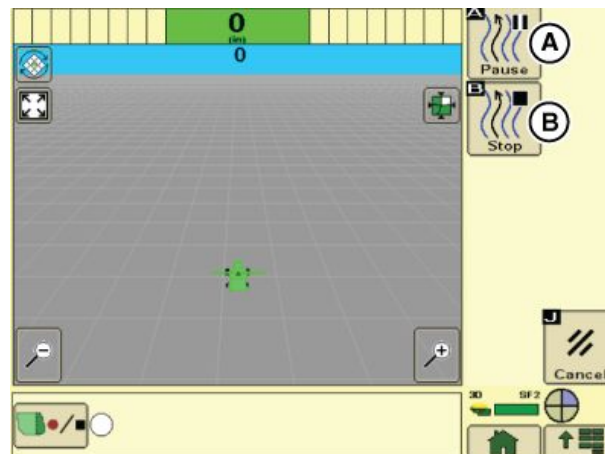
b. Ustavi

9. Prevozite prvi prehod. Na zemljevidu se prikaže modra sled vođenja.

OPOMBA: Med vožnjo naravnost posneta pot morda ne bo prikazana za ikono stroja na prikazovalniku. Pot se prikaže, ko stroj obrnete.

10. Na koncu prehoda pritisnite Ustavi (B) snemanje in sled bo shranjena v pomnilnik.

OPOMBA: Če med snemanjem izgubite signal GPS, se snemanje ustavi, krivulja AB, ki je bila posneta do te točke, pa se shrani. Če krivulja AB ni takšna, kot je upravljavec želel, jo je mogoče izbrisati z možnostjo Izbrši pot na strani Nastavitve sledi vođenja.



Stran za nastavev krivulje AB

A—Premor

B—Ustavi

zb48j1t,1692100403680 -82-17SEP23-6/7

Snemanje ravne poti ali vožnja okoli ovir

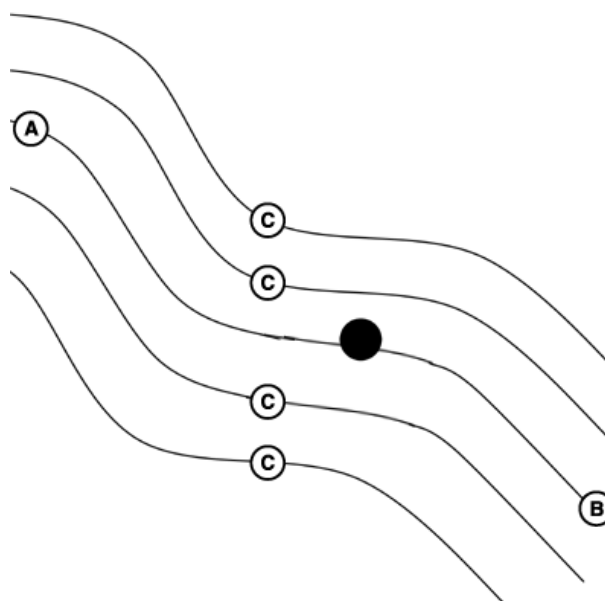
1. Začnite snemanje krivulj AB
2. Izberite Prekini snemanje, da začasno ustavite snemanje poti vozila.
3. Izberite snemanje krivulj AB, da nadaljujete snemanje krivulje AB.

Razdalja med točkama, kjer je bilo snemanje prekinjeno in nadaljevano, bo povezana z ravno črto. To je lahko uporabno, če imate dolg raven del poti ali če vozite okoli ovir.

OPOMBA: Najdaljši premostitveni odsek (odsek črte, ustvarjen med prekinitvijo in nadaljevanjem snemanja), ki ga je mogoče ustvariti, je razdalja 0,8 km (0,5 milje) (2.640 ft). Pri večji razdalji se odsek črte ne bo povezal, kar bo povzročilo vrzel v poti.

A—Prekinitvev pred oviro
B—Nadaljevanje za oviro

C—Poti, ustvarjene iz sledi 0



Vožnja okoli ovir

zb48j1t,1692100403680 -82-17SEP23-7/7

Krožna sled

PC582158 —UN—01AUG23

Opis delovanja

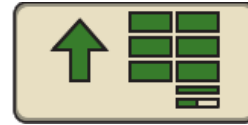
Krožna sled pomaga upravljavcem voziti v koncentričnih krogih na polju s cevjo namakalnega sistema na sredini. Uporabniki lahko ustvarijo začetni krog na različne načine. Ko je začetni krog določen, se ustvarijo vsi naknadni krogi na polju.

Na voljo je način krožne sledi za ročno vodenje; vendar pa za uporabo sistema AutoTrac v načinu krožne sledi potrebujete aktivacijo tako za AutoTrac kot tudi za Pivot Pro. Vklon Pivot Pro je na voljo samo v Severni Ameriki.

Koordinate središča kroga (zemljepisna širina in dolžina) so shranjene in povezane z imenom polja. Če polje ni izbrano, ko je središče kroga določeno, bodo shranjena globalna središča krogov. Središča krogov je mogoče ponovno izbrati za prihodnjo uporabo.

Ustvarjanje nove krožne sledi

1. Izberite Meni.



Meni

zb48j1t,1692100524545 -82-17SEP23-1/6

2. Izberite GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100524545 -82-17SEP23-2/6

3. Izberite Vodenje.

PC590571 —UN—17AUG23



Vodenje

zb48j1t,1692100524545 -82-17SEP23-3/6

4. Izberite Krožna sled iz načina sledenja.
5. Izberite ime krožne sledi iz imena sledi. Če ime ne obstaja, ustvarite novo tako, da izberete novo sled.
6. Zapeljite na zeleno mesto v polju, da začnete sled.

PC590567 —UN—17AUG23



Krožna sled iz načina sledenja

Način z vožnjo v krogu

Vožnja v krogu – Ustvarite lahko krožno sled, tako da prevozite vsaj 10 odstotkov zelene krožne sledi.

Priporočamo, da prevozite celotni krog, da omogočite optimalni izračun središča kroga in natančnejšo sled.

1. Vozite na zeleno lokacijo na polju, da opravite krožni prehod.

Nadaljevanje na naslednji strani

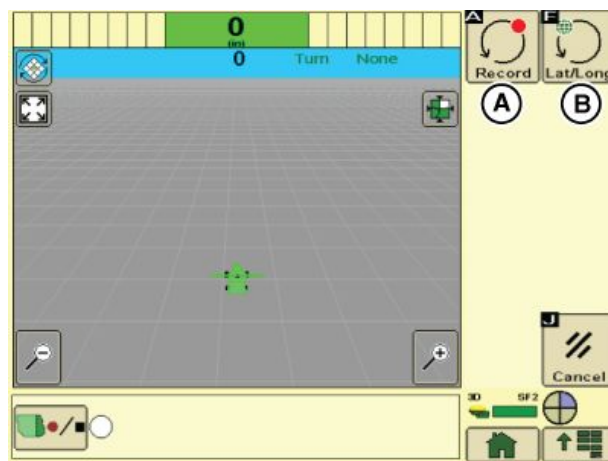
zb48j1t,1692100524545 -82-17SEP23-4/6

- Izberite posnetek (A), da vozite krožno sled.
- Izberite Ustavi snemanja kroga. Krožne sledi se ustvarijo samodejno z razmiki med sledmi, ki so določene v nastavitvah.

OPOMBA: Možnost Ustavi snemanja kroga se prikaže, ko prevozite dovolj velik odsek kroga, da se lahko izračuna središčna točka.

A—Posnemi

B—Zemljepisna širina/dolžina



Stran za nastavitve krožne sledi

zb48j1t,1692100524545 -82-17SEP23-5/6

PC590591 —UN—17AUG23

Način zemljepisne dolžine/širine

- Izberite sled z zemljepisno širino/dolžino (B).
- Vnesite želene vrednosti zemljepisne širine in dolžine v decimalnih stopinjah. Prejšnje vrednosti zemljepisne širine in dolžine, ki so določene polju, se prikažejo ob prvem prikazu zaslona za vnos.
- Shranite vrednosti, tako da izberete Sprejmi (C). Krožne sledi se ustvarijo samodejno z razmiki med sledmi, ki so določene v nastavitvah.

OPOMBA: Morda bo treba vozilo poravnati na sredino poti srednjega stolpa ali uporabiti premik sledi na sredino, da se sledi poravnajo z vozilom.

A—Zemljepisna širina

B—Zemljepisna dolžina

C—Sprejmi

Središčna točka

zb48j1t,1692100524545 -82-17SEP23-6/6

PC590584 —UN—17AUG23

Iskanje vrst

PC582158 —UN—01AUG23

- Izberite Meni.



Meni

Nadaljevanje na naslednji strani

zb48j1t,1692279954088 -82-17SEP23-1/3

2. Izberite GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692279954088 -82-17SEP23-2/3

3. Izberite Vodenje.
4. Izberite Iskanje vrst iz načina sledenja.
5. Pojdite na Pogled.
6. Izberite Nastavi vrsto.

PC590571 —UN—17AUG23



Vodenje

zb48j1t,1692279954088 -82-17SEP23-3/3

Prikazovalnik 4. generacije – sled

Ravna sled

PC28961 —UN—24APR23

1. Izberite Meni.



Meni

zb48j1t,1692106465016 -82-17SEP23-1/9

2. Izberite Vodenje AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Vodenje AutoTrac

zb48j1t,1692106465016 -82-17SEP23-2/9

3. Izberite Nastavi sled.

PC590575 —UN—17AUG23



Nastavi sled

zb48j1t,1692106465016 -82-17SEP23-3/9

4. Izberite Nova sled, če obstoječa sled ni na voljo.

PC590576 —UN—17AUG23



Nova sled

zb48j1t,1692106465016 -82-17SEP23-4/9

5. Izberite Ravna sled (A). Izberite kateri koli način med razpoložljivimi možnostmi.

A—Ravna sled

B—Način A + B

C—Način A + smer

D—Način Samodejni B

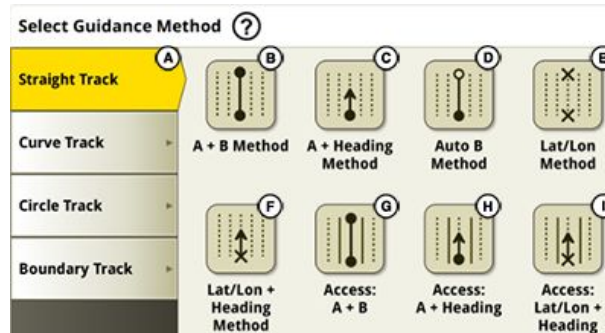
E—Način z zemljepisno dolžino in širino

F—Način z zem. dolž. in šir. ter smerjo

G—Dostop: A + B

H—Dostop: A + smer

I—Dostop: Dol/Šir + smer



Možnosti ravne sledi

Nadaljevanje na naslednji strani

zb48j1t,1692106465016 -82-17SEP23-5/9

PC28845 —UN—22AUG23

6. Izberite ime sledi.

PC590577 —UN—17AUG23

Track Name

Track 1



Ime sledi

zb48j1t,1692106465016 -82-17SEP23-6/9

7. Izberite polje.

PC590578 —UN—17AUG23

Field

South 40



Polje

zb48j1t,1692106465016 -82-17SEP23-7/9

9. Izberite Nastavi A.

PC590579 —UN—17AUG23

Set A

Nastavi A

zb48j1t,1692106465016 -82-17SEP23-8/9

10. Izberite Nastavi B.

PC590580 —UN—17AUG23

Set B

Nastavi B

zb48j1t,1692106465016 -82-17SEP23-9/9

Ukrivljena sled

PC28961 —UN—24APR23

1. Izberite Meni.



Meni

zb48j1t,1692108125002 -82-17SEP23-1/6

2. Izberite Vodenje AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Vodenje AutoTrac

Nadaljevanje na naslednji strani

zb48j1t,1692108125002 -82-17SEP23-2/6

3. Izberite Nastavi sled.

PC590575 —UN—17AUG23



Nastavi sled

zb48j1t,1692108125002 -82-17SEP23-3/6

4. Izberite Nova sled, če obstoječa sled ni na voljo.

PC590576 —UN—17AUG23



Nova sled

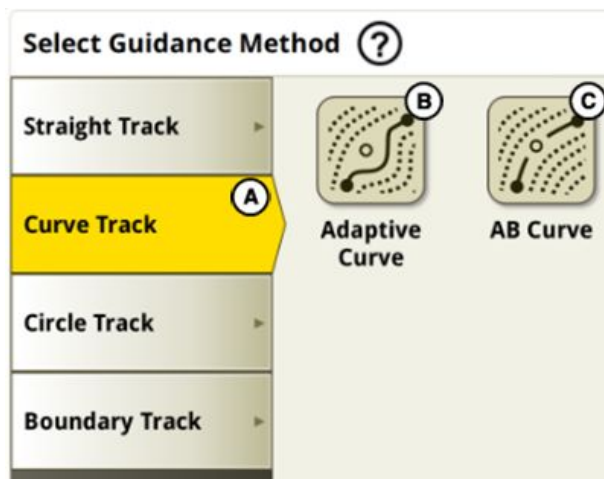
zb48j1t,1692108125002 -82-17SEP23-4/6

5. Izberite Sled krivulje (A). Izberite kateri koli način med razpoložljivimi možnostmi.

6. Zapeljite do želene lokacije na polju.

A—Ukrivljena sled
B—Adaptivna krivulja

C—Krivulja AB



Možnosti sledi krivulje

zb48j1t,1692108125002 -82-17SEP23-5/6

PC28846 —UN—22AUG23

7. Izberite Posnemi (A), da začnete snemati.

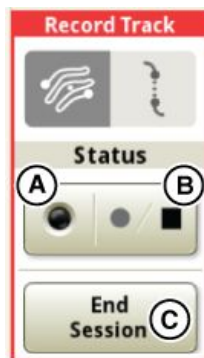
8. Izberite Končaj sejo (C), da končate snemanje.

9. Izberite V redu, da shranite sejo, ali Prekliči, da se vrnete na sejo snemanja krivulje.

OPOMBA: Ko je seja končana, ji lahko z urejanjem sledi dodate dodatne segmente krivulje.

A—Posnemi
B—Premor/zaustavitev

C—Končaj sejo



Posnemi sled

zb48j1t,1692108125002 -82-17SEP23-6/6

PC590588 —UN—17AUG23

Krožna sled

PC28961 —UN—24APR23

1. Izberite Meni.



Meni

zb48j1t,1692108138989 -82-17SEP23-1/7

2. Izberite Vodenje AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Vodenje AutoTrac

zb48j1t,1692108138989 -82-17SEP23-2/7

3. Izberite Nastavi sled.

PC590575 —UN—17AUG23



Nastavi sled

zb48j1t,1692108138989 -82-17SEP23-3/7

4. Izberite Nova sled, če obstoječa sled ni na voljo.

PC590576 —UN—17AUG23



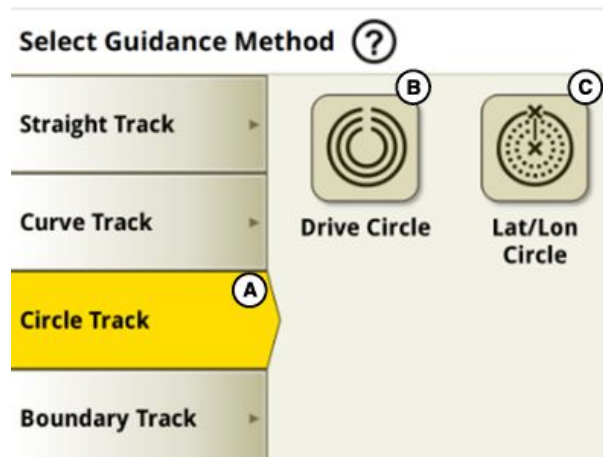
Nova sled

zb48j1t,1692108138989 -82-17SEP23-4/7

5. Izberite Krožna sled (A). Izberite kateri koli način med razpoložljivimi možnostmi.

A—Krožna sled
B—Krog vožnje

C—Krog zemlj. šir./dol.



Možnosti krožne sledi

Nadaljevanje na naslednji strani

zb48j1t,1692108138989 -82-17SEP23-5/7

PC28847 —UN—22AUG23

Krog vožnje

1. Vozite na želeno lokacijo na polju, da opravite krožni prehod.
2. Izberite Začni (A), da posnamete novo sled.
3. Prevozite želeni prehod kroga.
4. Izberite Končaj (B), da ustavite snemanje.

OPOMBA: Možnost Končaj se prikaže, ko prevozite dovolj velik odsek kroga, da je mogoče izračunati središčno točko.

A—Začni
B—Končaj

C—Prekliči



Sled kroga vožnje

zb48j1t,1692108138989 -82-17SEP23-6/7

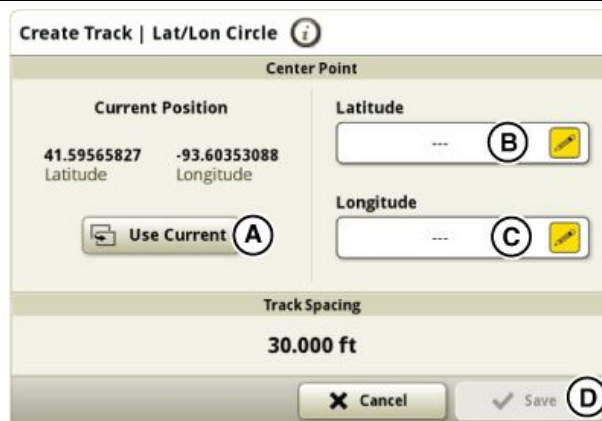
PC590587 —UN—17AUG23

Krog zemlj. šir./dol.

1. Vozite na želeno lokacijo na polju, da opravite krožni prehod.
2. Izberite Uporabi trenutno (A), če je trenutna zemljepisna širina in dolžina pravilna.
3. Izberite zemljepisno širino (B) in dolžino (C).
4. Izberite Shrani (D).

A—Uporabi trenutno
B—Zemljepisna širina

C—Zemljepisna dolžina
D—Shrani



Krožna sled zemljepisne širine/dolžine

zb48j1t,1692108138989 -82-17SEP23-7/7

PC590592 —UN—17AUG23

Mejna sled

PC28961 —UN—24APR23

1. Izberite Meni.



Meni

zb48j1t,1692108148895 -82-17SEP23-1/5

2. Izberite Vodenje AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Vodenje AutoTrac

Nadaljevanje na naslednji strani

zb48j1t,1692108148895 -82-17SEP23-2/5

3. Izberite Nastavi sled.

PC590575 —UN—17AUG23

Set Track

Nastavi sled

zb48j1t,1692108148895 -82-17SEP23-3/5

4. Izberite Nova sled, če obstoječa sled ni na voljo.

PC590576 —UN—17AUG23

+ New Track

Nova sled

zb48j1t,1692108148895 -82-17SEP23-4/5

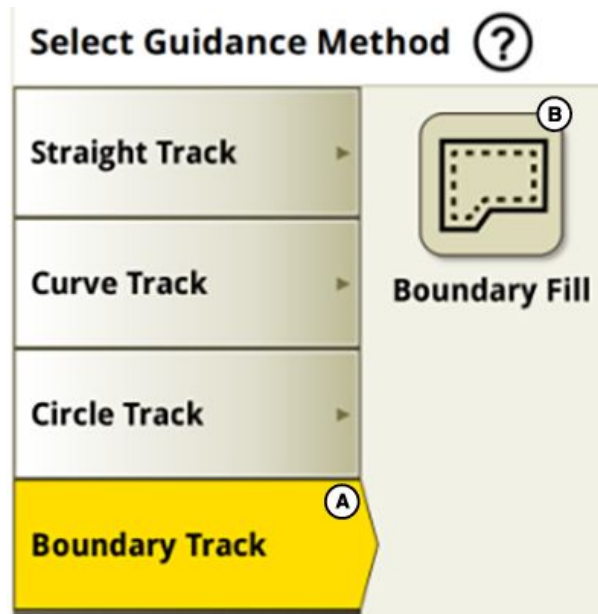
5. Izberite Mejna sled (A). Izberite Zapolni mejo (B).

6. Izberite polje in mejo, da ustvarite sled za zapolnitev meje.

7. Izberite Naprej, da nastavite zapolnitev meje.

A—Mejna sled

B—Zapolni mejo

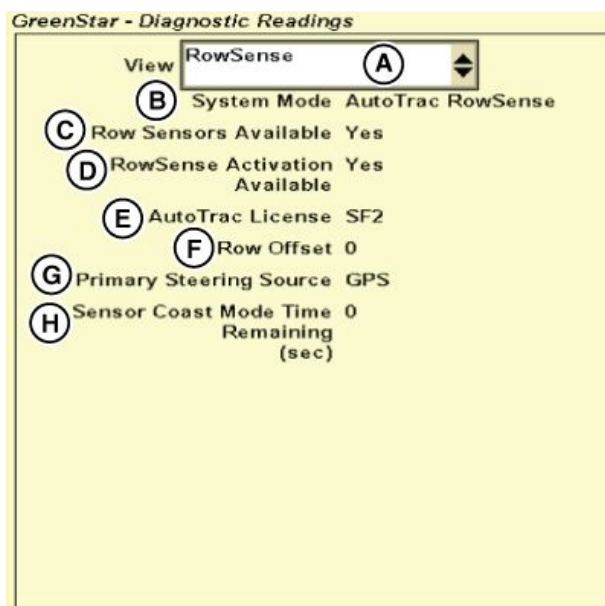


Možnosti mejne sledi

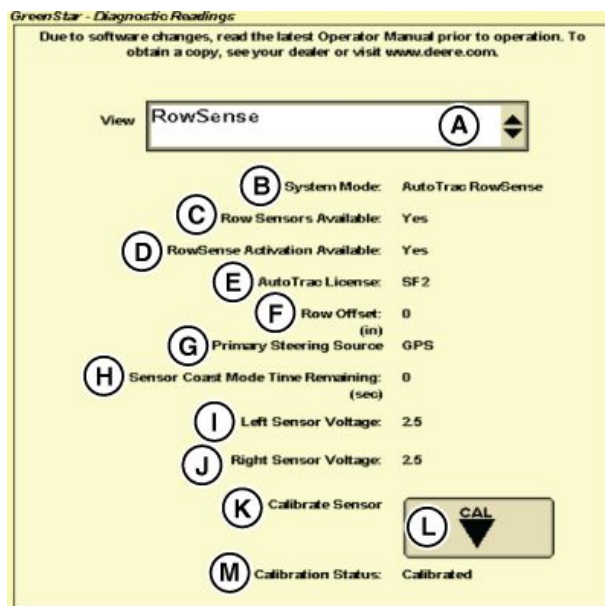
zb48j1t,1692108148895 -82-17SEP23-5/5

PC28848 —UN—22AUG23

OPOMBA: Možni diagnostični odgovori s kratko obrazložitvijo.



Odčitki diagnostike za prikazovalnik CommandCenter GreenStar 3



Odčitki diagnostike za prikazovalnik GreenStar 3

- | | |
|-----------------------------------|---|
| A—Pogled | E—Licenca AutoTrac |
| B—Sistemski način | F—Zamik vrste |
| C—Na voljo so senzorji vrste | G—Glavni vir krmiljenja |
| D—Aktivacija RowSense je na voljo | H—Preostali čas načina zaustavljanja senzorja |

Razpoložljivi senzorji vrst:

- A – Da
- B – Ne

Aktivacija vodenja v vrstah je na voljo:

- A – Da (če je aktivacija sistema AutoTrac RowSense GS3 na voljo)
- C – Ne (če ni na voljo nobene aktivacije sistema AutoTrac RowSense GS3)

Licenca za AutoTrac:

- A – Da (SF1)
- B – Da (SF2)
- C – Ne

Zamik vrste:

- Vrednost zamika trenutne vrste, razdalja je izmerjena v (in.) ali (mm).

Primarni vir krmiljenja:

- | | |
|------------------------------|--------------------|
| I— Napetost levega senzorja | L—CAL |
| J— Napetost desnega senzorja | M—Stanje umerjanja |
| K—Umerjanje senzorja | |

- A – Brez
- B – GPS
- C – Senzorji vrste

Preostali čas načina zaustavljanja senzorja:

- Časovnik odštevanja, kadar je signal GPS izgubljen, prikazan v sekundah.

Napetost levega senzorja

- Napetost senzorja v mirovanju mora biti manjša od 2,5 V.

Napetost desnega senzorja

- Napetost senzorja v mirovanju mora biti večja od 2,5 V.

Umerjanje senzorja

Stanje umerjanja

- Umerjeno
- Ni umerjeno

zb48j1t,1692098536255 -82-12SEP23-1/1

Zaslon za diagnostiko za prikazovalnik 4. generacije

Stanje sistema AutoTrac: Stanje sistema AutoTrac prikazuje tortni grafikon AutoTrac in preklopno stikalo za vklop/izklop AutoTrac.

OPOMBA: Vrednosti učinkovitosti sledenja in pogojev se neprekinjeno izračunavata, kadar je vklopljen AutoTrac (tortni grafikon stanja 4/4), sledenje pa je na črti. Ko se tortni grafikon stanja sistema AutoTrac zmanjša na 3/4 ali 2/4, se vrednosti ne posodablajo več, se pa spremenijo v "—", ko stanje tortnega grafikona doseže 1/4.

Učinkovitost sledenja (A)

OPOMBA: Vsaka od spodnjih vrednosti bo prikazana kot vrednost 95. percentila, kar pomeni, da bo 95 % časa, učinkovitost enaka ali višja kot prikazana vrednost.

95 % odklon od sledi - oddaljenost od najbližje sledi do stroja. Število napak sledi se povečuje, dokler stroj ne doseže točke na sredini med dvema sledema, nato pa se začne zmanjševati, ko se stroj približuje naslednji sledi. V

	4,8–12,9 km/h (3–8 mph)	12,9–19,3 km/h (8–12 mph)	19,3–24,1 km/h (12–15 mph)
Napaka odklona s sledi (vse vrste sledi)	4 cm (1,6 in)	8 cm (3,2 in)	12 cm (4,7 in)

95 % napaka smeri - kaže razmerje med smerjo vožnje stroja glede na trenutno sled. V dobrih razmerah bi morale vrednosti biti enake ali manjše od:

	4,8–12,9 km/h (3–8 mph)	12,9–19,3 km/h (8–12 mph)	19,3–24,1 km/h (12–15 mph)
Ravna sled	0,8°	1°	1,2°
Krivulja/krožna sled (Ta vrednost je odvisna od ostrine krivulje. Ostrejšje krivulje imajo višje vrednosti.)	1,6°	3,0°	3,6°

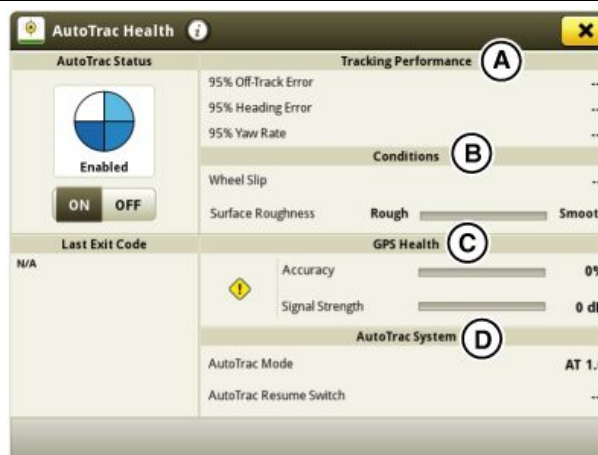
95 % hitrost zavijanja - vpliv hitrosti zavijanja na zmogljivost sledenja. V dobrih razmerah bi morale vrednosti biti enake ali manjše od:

	4,8–12,9 km/h (3–8 mph)	12,9–19,3 km/h (8–12 mph)	19,3–24,1 km/h (12–15 mph)
Ravna sled	1°	1,5°	1,8°
Krivulja/krožna sled (Ta vrednost je odvisna od ostrine krivulje. Ostrejšje krivulje imajo višje vrednosti.)	2°	4,5°	5,4°

Pogoji (B)

OPOMBA: Vrednosti, ki so zunaj optimalnega razpona, so prikazane z rumeno lučko LED stanja. Vrednosti, ki so v okviru optimalnega razpona, so prikazane z zeleno lučko LED stanja.

Površinski nanos - merjenje površine, na kateri deluje stroj. Sistem jo izračuna na podlagi podatkov o vzdolžnem in prečnem nagibu ter hitrosti iz sprejemnika StarFire.



Zaslon za diagnostiko za prikazovalnik 4. generacije

A—Učinkovitost sledenja
B—Pogoji

C—Stanje GPS
D—Sistem AutoTrac

dobrih razmerah bi morale vrednosti biti enake ali manjše od:

Nadaljevanje na naslednji strani

zb48j1t,1692676792441 -82-23AUG23-1/2

Stanje GPS

Natančnost – natančnost položaja, ki jo dosega sprejemnik, prikazana pa je kot odstotek. Da zagotovite oglaševano točnost in ponovljivost, je zahtevana 100-odstotna točnost.

Moč signala – kakovost popravka signala StarFire, ki ga prejema sprejemnik.

Sistem AutoTrac (D)

Način AutoTrac – **označuje vrsto krmilne enote AutoTrac, ki je nameščena na stroju.**

Krmilna enota	Način AutoTrac
AT2 (7R ser. št. 110101–, 8R ser. št. 160001–, 8RT ser. št. 923001–, 8RX ser. št. 801001–)	AT 2.0
AT1 (vgrajena ali tovarniško nameščena krmilna enota AutoTrac)	AT 1.0
Krmilnik AutoTrac 300	ATC 300
Krmilnik AutoTrac Raven	ATC Raven
Krmilnik AutoTrac Reichardt	ATC Reichardt
Krmilnik AutoTrac Deere	ATC Deere
AutoTrac Universal 300	ATC 300
AutoTrac Universal 200	ATC 200
AutoTrac Universal 100	ATC 100

Stikalo za nadaljevanje AutoTrac – označuje vklop, ko je pritisnjeno stikalo za nadaljevanje AutoTrac, in izklop, ko je stikalo za nadaljevanje sproščeno.

zb48j1t,1692676792441 -82-23AUG23-2/2

Čiščenje senzorjev vrste

Čiščenje senzorjev vrste

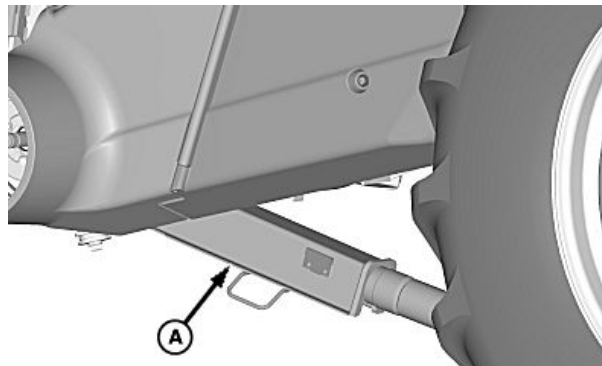
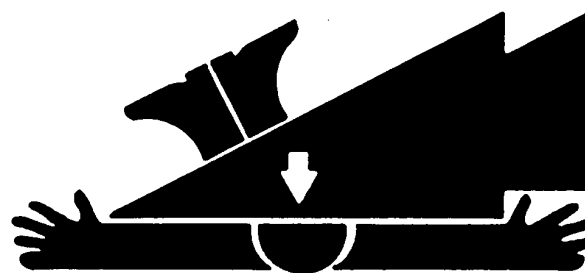
⚠ OPOZORILO: Izključite motor, aktivirajte parkirno zavoro in odstranite ključ.

Dvignite glavo in spodnjo varnostno blokado (A) na batnico hidravličnega cilindra.

Senzorje vrst preglejte vsak dan, če jih je morda treba očistiti. Nakopičen material na senzorjih lahko ovira prosto gibanje in vpliva na učinkovitost. Za čiščenje senzorjev vrst odstranite umazanijo s senzorjev in okolice. Preverite, da se senzorji premikajo prosto in brez ovir.

Vsako leto preglejte puše in gredi senzorjev glede prekomerne obrabe. Po potrebi jih zamenjajte.

A—Varnostna blokada



TS696 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

KR43067,00000B3 -82-11NOV08-1/1

Indeks

	Stran		Stran
A		Način za vnos vrste	
Adaptivne krivulje		Gumb za nadaljevanje	15-1
Način AutoTrac	40-7	Nameščeno	
Način dokumentiranja	40-7	Senzor za zaznavanje vrste	35-1
Ročno snemanje	40-7	Napetosti	
Aktivacija	20-1	Senzorji za zaznavanje vrste	25-7, 30-3
		Nastavitev	
		Gumb za nadaljevanje	15-1
Č		O	
Čas zadrževanja	15-1	Obrat na robu polja	35-2
Čiščenje		Odmiki	
Senzorji vrste	60-1	Vodenje vrst	25-6, 30-2
D		Odpravljanje težav	
Delilniki poljščin	25-6, 30-2	Zaslon Diagnostika	55-1
Diagnostika	55-1	Omogočanje sistema	15-1
Domnevna vrsta	25-6, 30-2	Omogočanje/onemogočanje stanja senzorja	15-1
		Opozorilne besede, razumevanje	5-1
G		P	
GPS		Poravnava	
Senzor za zaznavanje vrste	35-1	Senzorji za zaznavanje vrste	25-6, 30-2
Gumb 2		Vodenje vrst	25-6, 30-2
Gumb za nadaljevanje	15-1		
Gumb 3		R	
Gumb za nadaljevanje	15-1	Ročno snemanje	
Gumb za nadaljevanje		Adaptivne krivulje	40-7
Gumb 2	15-1		
Gumb 3	15-1	S	
Način vodenja po vrstah	15-1	Senzor za zaznavanje vrste	
Način za vnos vrste	15-1	Gumb Stanje	15-1
Nastavitev	15-1	Ikona	35-1
		Izgubljen signal	35-1
I		Nameščeno	35-1
Ikona		Upravljanje z GPS	35-1
Senzor za zaznavanje vrste	35-1	Senzorji vrste	
Izgubljen signal		Čiščenje	60-1
Senzor za zaznavanje vrste	35-1	Senzorji za zaznavanje vrste	
K		Čas zadrževanja	15-1
Kalibracija		Kalibracija	25-7, 30-3
Diagnostika	55-1	Napetosti	25-7, 30-3
Senzorji za zaznavanje vrste	25-7, 30-3	Poravnava	25-6, 30-2
N		Splošne informacije	
Način AutoTrac		Splošni viri	
Adaptivne krivulje	40-7	Blagovne znamke	-2
Način dokumentiranja		SSU	15-1
Adaptivne krivulje	40-7	V	
Način vodenja po vrstah		Varnost	
Gumb za nadaljevanje	15-1	Varno vzdrževanje, zagotavljanje	5-2
		Večfunkcijska ročica	15-1

Nadaljevanje na naslednji strani

Stran

Vodenje vrst	
Diagnostika	55-1
Nastavitev odmika	25-6, 30-2
Poravnava	25-6, 30-2
Vrednost zamika	20-1
Vzdrževanje	
Čiščenje senzorjev vrste	60-1

Z

Zahteve	20-1
Združljivost	20-1

Razpoložljivi servisni priročniki John Deere

Tehnične informacije

Tehnične informacije lahko kupite pri družbi John Deere. Publikacije so na voljo v tiskani obliki ali v formatu CD-ROM.

Na voljo so naslednji načini za oddajo naročila:

- Trgovina John Deere za tehnične informacije:
www.JohnDeere.com/TechInfoStore
- Pokličite 1-800-522-7448
- Obrnite se na svojega zastopnika za John Deere

Razpoložljive informacije vključujejo:

KATALOG DELOV ima na voljo seznam nadomestnih delov za vaš stroj s slikami v razstavljenem stanju, da lažje prepoznate pravilne dele. To je uporabno tudi pri montaži in demontaži.



TS189 —UN—17JAN89

DX,SERVLIT -82-07DEC16-1/4

NAVODILA ZA UPORABO zagotavljajo informacije o varnosti, delovanju, vzdrževanju in servisiranju.



TS191 —UN—02DEC88

DX,SERVLIT -82-07DEC16-2/4

TEHNIČNI PRIROČNIKI vsebujejo servisne informacije za vaš stroj. Vključene so specifikacije, ilustracije postopkov sestavljanja in razstavljanja, diagrami pretoka hidravličnega olja in kabske napeljave. Nekateri izdelki imajo ločene priročnike z informacijami za popravila in diagnostiko. Nekateri komponente, kot so motorji, so na voljo v ločenih tehničnih priročnikih o komponentah.



Nadaljevanje na naslednji strani

DX,SERVLIT -82-07DEC16-3/4

TS224 —UN—17JAN89

IZOBRAŽEVALNI MATERIAL, ki vključuje pet obširnih serij knjig z osnovnimi informacijami, ki veljajo za vse proizvajalce:

- Serija Kmetijski abecednik (Agricultural Primer) pokriva kmetijsko in živinorejsko tehnologijo.
- Serija vodenja poslovanja v kmetijstvu (Farm Business Management) raziskuje realne vsakodnevne težave in ponuja praktične rešitve na področju trženja, financiranja, izbora opreme in skladnosti.
- Priročniki o osnovah servisiranja (Fundamentals of Services) vam pokažejo, kako popraviti in vzdrževati necestno opremo.
- Priročniki o osnovah delovanja stroja (Fundamentals of Machine Operation) pojasnjujejo zmožnosti in nastavitve stroja, kako izboljšati učinkovitost stroja in kako eliminirati nepotrebno delovanje na polju.
- Priročniki za osnove kompaktne opreme (Fundamentals of Compact Equipment) vsebujejo navodila za



servisiranje in vzdrževanje opreme s kardansko gredjo do 40 konjskih moči.

DX,SERVLIT -82-07DEC16-4/4

TS1663 —UN—10OCT97

Servisna služba John Deere vam bo pomagala pri delu

John Deere vam je vedno na voljo

ZADOVOLJSTVO KUPCEV je za družbo John Deere izjemno pomembno.

Naši zastopniki si prizadevajo za zagotavljanje pravočasnih in učinkovitih storitev in delov:

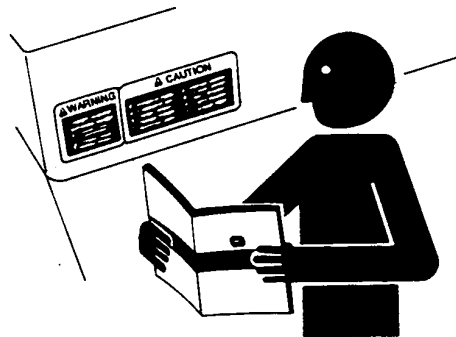
- Vzdrževanje in nadomestni deli za podporo vaši opremi.
- Usposobljeni servisni tehniki in potrebno orodje za diagnostiko in popravila za servisiranje vaše opreme.

ZADOVOLJSTVO KUPCEV: POSTOPEK TEŽAVA-REŠITEV

Vaš zastopnik za John Deere je predan nudenju podpore za vašo opremo in reševanju katerekoli težave, na katero naletite.

1. Ko stopite v stik z zastopnikom, prosimo, pripravite naslednje podatke:

- Model stroja in identifikacijska številka izdelka
- Datum nakupa
- Vrsta težave



2. Težavo razložite menedžerju zastopnika za servis.

3. Če težave niste mogli rešiti, pojasnite težavo menedžerju zastopnika in zahtevajte pomoč.

4. Če se težava kljub temu neprestano pojavlja in je vaš zastopnik ne more odpraviti, se za pomoč obrnite na družbo John Deere. Lahko pa kontaktirate center za pomoč kupcem Ag Customer Assistance Center na tel. št. + 1-866-99DEERE (866-993-3373) ali nam pošljite e-sporočilo prek elektronskega naslova www.deere.com/en_US/ag/contactus/.

DX,IBC,2 -82-02APR02-1/1

TS201—UN—15APR13

Servisna služba John Deere vam bo pomagala pri delu

