

Colheitadeira AutoTrac RowSense e Algodão



JOHN DEERE



MANUAL DO OPERADOR Colheitadeira AutoTrac RowSense e Algodão

OMPFP24360 EDIÇÃO K3 (PORTUGUESE)

Introdução

Prefácio

OBRIGADO por adquirir um produto John Deere.

LEIA ESTE MANUAL atentamente para aprender como operar e fazer a manutenção do seu produto corretamente. Não respeitar este procedimento poderá resultar em ferimentos ou danos no equipamento. Este manual e as sinalizações de segurança no seu produto também podem estar disponíveis em outros idiomas. (Visite <https://techpubs.deere.com/> para encomendar.)

ESTE MANUAL DEVE SER CONSIDERADO uma parte permanente do seu produto e deve permanecer com o produto quando vendê-lo.

AS MEDIDAS neste manual são apresentadas tanto no sistema métrico como no sistema de medidas usado nos Estados Unidos. Use somente peças de reposição e elementos de fixação corretos. Os acessórios de fixação métricos e de polegadas podem demandar chaves específicas adequadas para um dos dois sistemas.

OS LADOS DIREITO E ESQUERDO são determinados com base na direção do movimento de avanço da máquina ou do implemento.

ESCREVA OS NÚMEROS DE IDENTIFICAÇÃO DOS PRODUTOS (P.I.N.) no Manual do Operador. Anote com precisão todos os números para ajudar no rastreamento do produto em caso de ele ser roubado. O

seu concessionário também precisará destes números quando você solicitar peças. Faça um backup dos números de identificação em um local seguro fora da máquina ou longe do produto.

A GARANTIA é oferecida como parte do programa de assistência aos clientes da John Deere que operam e mantêm o equipamento como descrito neste manual. A garantia é explicada no certificado ou na declaração de garantia que você deve ter recebido de seu concessionário.

Esta garantia assegura que a John Deere substituirá seus produtos que apresentem defeitos dentro do período de garantia. Em algumas circunstâncias, a John Deere também oferece melhorias em campo, frequentemente sem custos para o cliente, mesmo que o produto já esteja fora da garantia. Caso o equipamento seja mal-utilizado ou modificado para alterar seu desempenho para além das especificações originais de fábrica, a garantia será anulada e as melhorias em campo poderão ser negadas.

Se você não for o proprietário original deste produto, é do seu interesse entrar em contato com seu concessionário John Deere local para informá-lo do número de série da sua unidade. Isto ajudará a John Deere a notificá-lo sobre quaisquer problemas ou sobre melhorias de produtos.

Número de Série:

zb48j1t,1692254533140 -54-17AUG23-1/1

Marcas Comerciais

Marcas Comerciais	
AMS™	Marca Comercial da Deere and Company
Android™	Marca Comercial da Google Inc.
Apple®	Marca registrada da Apple, Inc.
AutoTrac™	Marca Comercial da Deere and Company
Bluetooth®	Marca Comercial da Bluetooth SIG
CommandCenter™	Marca Comercial da Deere and Company
GreenStar™	Marca Comercial da Deere and Company
iGrade™	Marca Comercial da Deere and Company
iTEC™	Marca Comercial da Deere and Company
JDLink™	Marca Comercial da Deere and Company
John Deere Remote Display Access™	Marca Comercial da Deere and Company
Microsoft®	Marca Comercial da Microsoft Corporation nos Estados Unidos e em outros países
RowSense™	Marca Comercial da Deere and Company
Service ADVISOR™	Marca Comercial da Deere and Company
StarFire™	Marca Comercial da Deere and Company
StellarSupport™	Marca Comercial da Deere and Company
Surface Water Pro	Marca Comercial da Deere and Company
Windows®	Marca Comercial da Microsoft Corporation nos Estados Unidos e em outros países

bvmsit,1690521760389 -54-22AUG23-1/1

Conteúdo

Página	Página
Segurança	Monitor GreenStar 3 — Esteira
Reconhecer as Informações de Segurança 5-1	Pista de Orientação Reta 40-1
Compreenda as Palavras de Sinalização..... 5-1	Manobras Adaptáveis..... 40-5
Siga as Instruções de Segurança..... 5-1	Curvas AB 40-8
Prática da Manutenção Segura 5-2	Pista Circular 40-10
Manusear suportes e componentes	Orientação da Linha 40-11
eletrônicos com segurança 5-2	Mudar de Pista de Orientação 40-12
Operação Segura dos Sistemas de Orientação ... 5-3	Pista do Fosso..... 40-12
Usar Cinto de Segurança Corretamente 5-3	Pista do Dique 40-12
Mantenha-se Afastado das Unidades	
de Colheita 5-4	
Informações Regulatórias e de Conformidade	GreenStar 3 CommandCenter—Pista de Orientação
Declaração de Conformidade CE..... 10-1	Pista de Orientação Reta 45-1
Botão de Retomada	Manobras Adaptáveis..... 45-3
Configuração do Botão de Retomada 15-1	Curvas AB 45-7
AutoTrac RowSense	Pista Circular 45-9
Visão Geral..... 20-1	Orientação da Linha 45-11
Sistema de Configuração e Calibração do Ano-Modelo 2012 e Mais Recentes	Monitor Geração 4—Pista de Orientação
Configuração do AutoTrac RowSense	Pista de Orientação Reta 50-1
Usando o Monitor GreenStar 25-1	Pista Curva 50-2
Configuração do AutoTrac RowSense	Pista Circular 50-4
Usando o Monitor Geração 4 25-4	Pista de Limite 50-5
Configuração do Deslocamento do	
Sistema de Orientação de Linha 25-6	Diagnósticos
Configuração de Entrada de Linha 25-6	Telas de Diagnóstico para GreenStar 3..... 55-1
Procedimento de Calibração do Sensor	Tela de Diagnóstico para Geração 4 55-2
de Linha Usando o Monitor GreenStar 25-8	
Procedimento de Calibração do Sensor	Limpeza dos Sensores de Linha
de Linha Usando o Monitor Geração 4 25-9	Limpeza dos Sensores de Linha 60-1
Sistema de Configuração e Calibração do Ano-Modelo 2011 e Mais Antigas	
Configuração do AutoTrac RowSense 30-1	
Configuração do Deslocamento do	
Sistema de Orientação de Linha 30-3	
Procedimento de Calibração do Sensor	
de Linha 30-4	
Ativação do Sistema	
Displays e Indicadores 35-1	
Ativação dos Sensores de Linha 35-2	

Instruções originais. Todas as informações, ilustrações e especificações neste manual são baseadas nos dados mais recentes disponíveis no momento da publicação. Reservamo-nos o direito de efetuar alterações a qualquer momento sem aviso prévio.

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

Segurança

Reconhecer as Informações de Segurança

Este é um símbolo de alerta de segurança. Quando vir este símbolo na máquina ou neste manual, fique alerta à possibilidade de ferimentos.

Siga as precauções recomendadas e as práticas seguras de operação.



DX,ALERT -54-03OCT22-1/1

T81388 —UN—28JUN13

Compreenda as Palavras de Sinalização

PERIGO: A palavra PERIGO indica uma situação de risco que, se não evitada, irá resultar em morte ou em ferimentos graves.

ATENÇÃO: A palavra ATENÇÃO indica uma situação de risco que, se não for evitada, poderá resultar em morte ou em ferimentos graves.

CUIDADO: A palavra CUIDADO indica uma situação de risco que, se não for evitada, pode resultar em ferimentos leves ou moderados. CUIDADO também pode ser usada para alertar sobre práticas inseguras associadas com eventos que podem causar ferimentos.

Uma palavra de sinalização—PERIGO, ATENÇÃO ou CUIDADO— é usada junto com o símbolo de alerta de segurança. PERIGO identifica os riscos mais graves. Os adesivos de segurança PERIGO ou ATENÇÃO localizam-se próximos às áreas de risco específicas.



Precauções gerais estão listadas nos adesivos de segurança de CUIDADO. A palavra CUIDADO também chama atenção para as mensagens de segurança neste manual.

DX,SIGNAL -54-05OCT16-1/1

TS187 —54—04JUN19

Siga as Instruções de Segurança

Leia atentamente todas as mensagens de segurança deste manual e os adesivos de segurança em sua máquina. Mantenha os adesivos de segurança em boas condições. Substitua adesivos de segurança danificados ou ausentes. Certifique-se de que novos componentes e peças de reposição incluam os adesivos de segurança. Adesivos de segurança para reposição podem ser encontrados no seu concessionário John Deere.

Pode haver informações adicionais sobre segurança nas peças e componentes de fornecedores que não estejam reproduzidas neste manual do operador.

Aprenda como operar a máquina e como utilizar os controles adequadamente. Não deixe ninguém operar a máquina sem que tenha sido treinado.

Mantenha sua máquina em condições operacionais apropriadas. Modificações não autorizadas na máquina



podem prejudicar o funcionamento e/ou a segurança e afetar a vida útil da máquina.

Caso não compreenda alguma parte deste manual e necessite de assistência, entre em contato com seu concessionário John Deere.

DX,READ -54-01AUG22-1/1

TS201 —UN—15APR13

Prática da Manutenção Segura

Estude o procedimento de manutenção antes de efetuar o trabalho. Mantenha a área limpa e seca.

Nunca lubrifique nem faça manutenção ou ajustes em uma máquina em movimento. Mantenha as mãos, os pés e as roupas longe de peças movidas por energia. Desative toda a energia e opere os controles para aliviar a pressão. Abaixar o equipamento até o solo. Pare o motor. Retire a chave. Aguarde a máquina esfriar.

Apoie seguramente quaisquer elementos da máquina que devam ser erguidos para o trabalho de manutenção.

Mantenha todas as peças em boas condições e corretamente instaladas. Corrija imediatamente qualquer dano. Substitua peças desgastadas ou quebradas. Remova depósitos de graxa, óleo ou detritos.

Em equipamentos autopropelidos, desconecte o cabo terra (-) da bateria antes de executar qualquer solda na máquina ou ajustes no sistema elétrico.

Em implementos rebocados, desconecte os chicotes elétricos do trator antes de fazer a manutenção em componentes do sistema elétrico ou soldagem na máquina.

Quedas durante limpeza ou trabalho em locais altos podem causar ferimentos graves. Use uma escada ou plataforma para atingir facilmente cada local. Use apoios para os pés e para as mãos que sejam robustos e seguros.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -54-28FEB17-1/1

Manusear suportes e componentes eletrônicos com segurança

Quedas durante instalação ou remoção de componentes eletrônicos montados no equipamento podem causar graves ferimentos. Use uma escada ou plataforma para alcançar facilmente cada local de montagem. Use apoios seguros e resistentes para as mãos e os pés. Não instale nem remova componentes molhados ou congelados.

Ao instalar ou fazer manutenção de uma estação base RTK em uma torre ou outra estrutura alta, use um elevador aprovado.

Ao instalar ou fazer manutenção em um mastro de antena de GPS usada num implemento, use técnicas de elevação apropriadas e o devido equipamento de proteção pessoal. O mastro é pesado e pode ser difícil de manusear. Serão necessárias duas pessoas quando



os locais de montagem não forem acessíveis do solo ou de uma plataforma de manutenção.

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -54-24AUG10-1/1

Operação Segura dos Sistemas de Orientação

Não use sistemas de orientação em rodovias. Sempre desligue (desative) os sistemas de orientação antes de entrar em uma rodovia. Não tente ligar (ativar) um sistema de orientação ao transportar em uma rodovia.

Os sistemas de orientação visam auxiliar o operador a realizar operações mais eficientes no campo. O operador é sempre responsável pelo percurso da máquina. Os sistemas de orientação não detectam automaticamente obstáculos ou outras máquinas nem previnem colisões.

Sistemas de orientação incluem qualquer aplicativo que automatize a direção da máquina. Isso inclui, entre outros, AutoTrac, iTEC, Automação de Manobras AutoTrac, Direcionamento Passivo de Implemento AutoTrac (passivo), AutoTrac Universal, AutoTrac Controller, AutoTrac e Sincronismo da Máquina John Deere.

Para evitar ferimentos do operador e pessoas nas proximidades da máquina:

- Nunca tente entrar ou sair de uma máquina em movimento.

- Verifique se a máquina, o implemento e o sistema de orientação estão configurados corretamente.
 - Se estiver usando iTEC, Automação de Manobras AutoTrac ou Direcionamento Passivo do Implemento AutoTrac (passivo), verifique se os contornos precisos foram definidos.
 - Se estiver usando o Sincronismo da Máquina John Deere, verifique se o ponto inicial do seguidor está calibrado com espaço suficiente entre as máquinas.
- Permaneça alerta e preste atenção ao ambiente ao seu redor.
- Assuma o controle do volante quando necessário, para evitar perigos, observadores, equipamentos ou outros obstáculos no talhão.
- Interrompa a operação se condições de pouca visibilidade prejudicarem sua capacidade de operar a máquina ou de identificar pessoas ou obstáculos no caminho da máquina.
- Considere as condições do talhão, a visibilidade e a configuração da máquina ao selecionar a velocidade da máquina.

bvmsit,1690521594604 -54-28JUL23-1/1

Usar Cinto de Segurança Corretamente

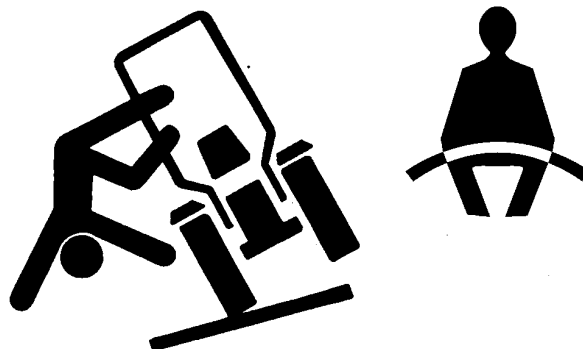
Evite ferimentos ou morte por esmagamento durante um capotamento.

A máquina é equipada com uma Estrutura de Proteção na Capotagem (EPC). USE um cinto de segurança ao operar com uma EPC.

- Segure a trava e passe o cinto de segurança pelo corpo.
- Insira a trava na fivela. Ouça o clique.
- Puxe a trava do cinto de segurança para assegurar que o cinto está preso com firmeza.
- Ajuste o cinto de segurança nos quadris.

Se algum dos componentes do cinto, como as peças de fixação, o cinto, a fivela ou o retrator apresentarem sinais de danos, substituir o cinto de segurança inteiro.

Realizar no mínimo uma vez por ano uma inspeção do cinto de segurança e dos acessórios de montagem. Identificar sinais de peças soltas ou avarias no cinto, tal



como rasgos, desfiamento, desgaste extremo ou precoce, desbotamento ou abrasão. Substituir somente por peças de reposição autorizadas para o trator. Consulte o seu concessionário John Deere.

TS1729 —UN—24MAY13

DX,ROPS1 -54-22AUG13-1/1

Mantenha-se Afastado das Unidades de Colheita

A barra de corte, o sem-fim, o molinete e os rolos de alimentação não podem ser completamente protegidos devido à sua função. Fique longe desses elementos em movimento durante a operação. Sempre desligue a embreagem principal, desligue o motor e retire a chave antes de executar serviços ou de desentupir a plataforma.



ES118704 —UN—21MAR95

FX,CUT -54-21DEC90-1/1

Informações Regulatórias e de Conformidade

Declaração de Conformidade CE

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

A pessoa mencionada abaixo declara que

Produto: AutoTrac™ RowSense™

atende a todas as disposições relevantes e requerimentos essenciais das seguintes diretivas:

Diretiva	Número	Método de Certificação
Diretiva de Compatibilidade Eletromagnética	2004/108/EC	Autocertificação, de acordo com o Anexo II da Diretiva

Nome e endereço da pessoa na Comunidade Europeia autorizada a compilar o dossiê técnico de construção:

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

Local da declaração: Kaiserslautern,
Alemanha

Nome: Aaron Senneff

Data da declaração: 29 de julho de 2011

Cargo: Gerente de Engenharia, John Deere Intelligent Solutions
Group

Unidade de fabricação: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



zb48j1t,1695303948124 -54-21SEP23-1/1

Botão de Retomada

Configuração do Botão de Retomada

Quando uma máquina equipada com AutoTrac é conectada a uma plataforma de milho equipada com RowSense, os botões de ativação 2 e 3 na alavanca de controle multifuncional serão ativados automaticamente para serem usados como botões de descida da plataforma e de retomada do AutoTrac para este sistema. No ano-modelo 2012 e nas máquinas mais recentes, o botão Auto pode ser usado para acionar o AutoTrac, e os Sensores de Linha serão acionados quando a cultura entrar em contato com o calibre de lâminas. (Consulte Configuração da Entrada de Linha na seção Ativação do Sistema para obter mais detalhes.)



Botão de Retomada na Máquina (Mais Antigo)



Botão de Retomada na Máquina (Mais Recente)

bvvmsit,1690524195381 -54-05OCT23-1/1

PC582138 —UN—28JUL23

PC582139 —UN—28JUL23

AutoTrac RowSense

Visão Geral

O AutoTrac RowSense é composto dos seguintes componentes

- AutoTrac integrado instalado e ativado na máquina, com o software AutoTrac RowSense atualizado e programado na SSU (Unidade do Sistema de Direção), ativação do AutoTrac SF1 ou SF2.
 - Para as colheitadeiras das séries 50 e 60, a atualização do software Unidade de Controle da Ponte/Gateway também deve ser instalada.
 - As colheitadeiras das Séries S, W, T do ano-modelo 2008 e da Série C do ano-modelo 2009 precisam ter um barramento LYNX instalado para serem compatíveis com o AutoTrac RowSense.
- AutoTrac integrado instalado e ativado na máquina, com o software AutoTrac RowSense atualizado e programado na SSU (Unidade do Sistema de Direção), ativação do AutoTrac SF1 ou SF2.
- Máquinas ano-modelo 2012 e mais recentes exigem monitor GreenStar 3 2630, monitor GreenStar 3 CommandCenter ou mais recente.
- Máquinas ano-modelo 2011 e mais antigas requerem monitor GreenStar 2 2600 ou monitor GreenStar 3 2630.
- Ativação do AutoTrac RowSense.
- GS2 AutoTrac RowSense SF1 com uma ativação GS2 AutoTrac SF1 herdada.
- GS2 AutoTrac RowSense SF2 com uma ativação GS2 AutoTrac SF2 herdada ou uma ativação GS2 AutoTrac.

- Ativação do AutoTrac RowSense para monitor Geração 4.
- Receptor StarFire com sinal corretivo de SF1, SF2 e SF3 ou RTK.
- Um par de Sensores de Linha montados em Plataforma de Milho aprovada.

O AutoTrac RowSense opera com todos os padrões de rastreamento. O AutoTrac opera nos seguintes modos: Curvas adaptáveis, curvas AB, pista circular e pista reta. O AutoTrac RowSense é uma melhoria do AutoTrac integrado em um monitor agrícola de precisão compatível ao colher milho. Os Sensores de Linha montados em uma plataforma de milho aprovada detectam talos de milho para saber onde está a linha. O Aplicativo de Orientação AutoTrac usa o sinal do sensor de linha combinado com os sinais existentes do AutoTrac para manter a máquina no caminho de orientação. Quando não há sinal proveniente dos sensores de linha (por exemplo, ao se deslocar em um curso de água), a orientação do GPS normal passa a ser utilizada. A maioria das outras características do AutoTrac se mantém inalterada. Os sensores de linha são apenas mais uma informação de posição para dirigir a máquina. Todos os modos de rastreamento são configurados da mesma maneira como feito no AutoTrac baseado em GPS.

zb48j1t,1688365471549 -54-28SEP23-1/1

Configuração do AutoTrac RowSense Usando o Monitor GreenStar

PC582158 —UN—01AUG23

Usando o Monitor GreenStar 3

NOTA: Antes de usar este produto, as etapas a seguir devem ser concluídas além da configuração do AutoTrac:



Menu

1. Selecione Menu.

zb48j1t,1690443942471 -54-17SEP23-1/13

2. Selecione GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

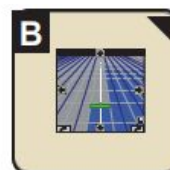


Greenstar (GS3)

zb48j1t,1690443942471 -54-17SEP23-2/13

3. Selecione a Orientação.

PC582160 —UN—01AUG23



Orientação

zb48j1t,1690443942471 -54-17SEP23-3/13

4. Selecione Guidance Settings (Configurações de Orientação).

PC582161 —UN—01AUG23



Configurações de Orientação

zb48j1t,1690443942471 -54-17SEP23-4/13

5. Selecione Change (Alterar) ao lado de RowSense Settings (Configurações do RowSense).

PC582162 —UN—01AUG23



Alteração das Configurações do RowSense

Continua na próxima página

zb48j1t,1690443942471 -54-17SEP23-5/13

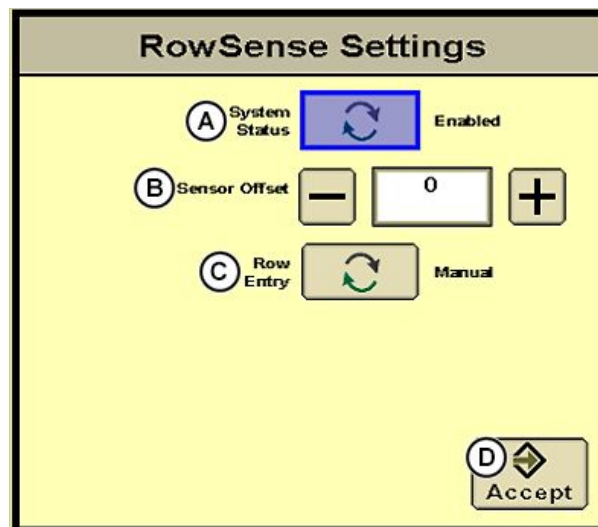
6. Selecione System Status (Status do Sistema) (A) para ativar os sensores do Sistema de Orientação de Linha.
7. Certifique-se de que o valor de Deslocamento do Sensor (B) esteja correto (0 é o valor padrão).
8. Selecione a Entrada de Linha (C) para o modo apropriado.
9. Selecione Accept (Aceitar) (D) para sair das Configurações do RowSense.

A—Status do Sistema

B—Deslocamento do Sensor

C—Entrada de Linha

D—Aceitar



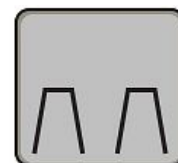
Página de Configurações do RowSense

zb48j1t,1690443942471 -54-17SEP23-6/13

PC582140 —UN—28JUL23

10. O ícone do AutoTrac RowSense estará visível na página de execução da interface do usuário de Orientação do AutoTrac.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -54-17SEP23-7/13

Usando o Monitor GreenStar 3 CommandCenter

PC582158 —UN—01AUG23

NOTA: Antes de usar este produto, as etapas a seguir devem ser concluídas além da configuração do AutoTrac:

1. Selecione Menu.



Menu

zb48j1t,1690443942471 -54-17SEP23-8/13

2. Selecione GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



Greenstar (GS3)

Continua na próxima página

zb48j1t,1690443942471 -54-17SEP23-9/13

3. Selecione Configurações.

PC582163 —UN—01AUG23



Configurações

zb48j1t,1690443942471 -54-17SEP23-10/13

4. Selecione RowSense Settings (Configurações do RowSense).

PC582164 —UN—01AUG23



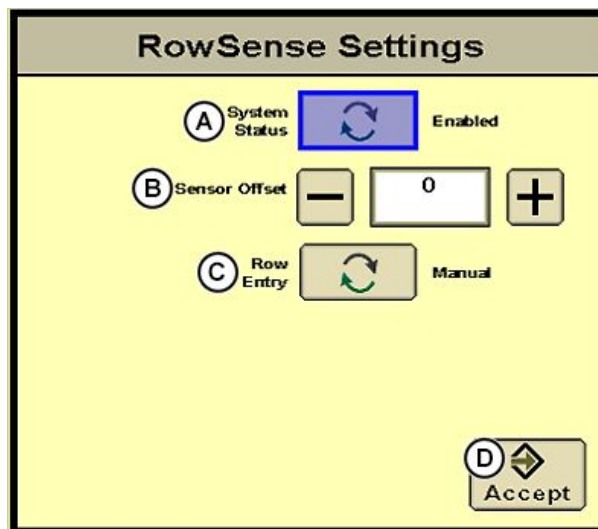
Configurações do RowSense

zb48j1t,1690443942471 -54-17SEP23-11/13

5. Selecione System Status (Status do Sistema) (A) para ativar os sensores do Sistema de Orientação de Linha.
6. Certifique-se de que o valor de Deslocamento do Sensor (B) esteja correto (0 é o valor padrão).
7. Selecione a Entrada de Linha (C) para o modo apropriado.
8. Selecione Accept (Aceitar) (D) para sair de Configurações do RowSense.

A—Status do Sistema
B—Deslocamento do Sensor

C—Entrada de Linha
D—Aceitar



Página de Configurações do RowSense

zb48j1t,1690443942471 -54-17SEP23-12/13

PC582140 —UN—28JUL23

9. O ícone do AutoTrac RowSense estará visível na página de execução da interface do usuário de Orientação do AutoTrac.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -54-17SEP23-13/13

Configuração do AutoTrac RowSense Usando o Monitor Geração 4

PC28961 —UN—24APR23

NOTA: Antes de usar este produto, as etapas a seguir devem ser concluídas além da configuração do AutoTrac:

1. Selecione Menu.



Menu

bvwmst,1690446889571 -54-17SEP23-1/7

2. Selecione Applications (Aplicativos).

PC582132 —UN—27JUL23



Aplicativos

bvwmst,1690446889571 -54-17SEP23-2/7

3. Selecione AutoTrac Guidance.

PC28717 —UN—25AUG22



Orientação do AutoTrac

bvwmst,1690446889571 -54-17SEP23-3/7

4. Selecione Information (Informações).

PC582133 —UN—27JUL23



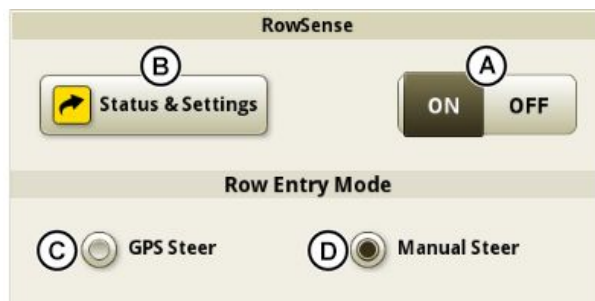
Informações

bvwmst,1690446889571 -54-17SEP23-4/7

5. Selecione ON/OFF (LIGAR/DESLIGAR) (A) para ativar os sensores do Sistema de Orientação de Linha.
6. Selecione o modo Entrada de Linha necessário: GPS Steer (Direção por GPS) (C) ou Manual Steer (Direção Manual) (D).
7. Selecione Status & Settings (Status e Configurações) (B) para acessar a configuração de deslocamento do sensor.

A—LIGAR/DESLIGAR
B—Status e Configuração

C—Direção por GPS
D—Direção Manual



Página de Informações do RowSense

PC582136 —UN—27JUL23

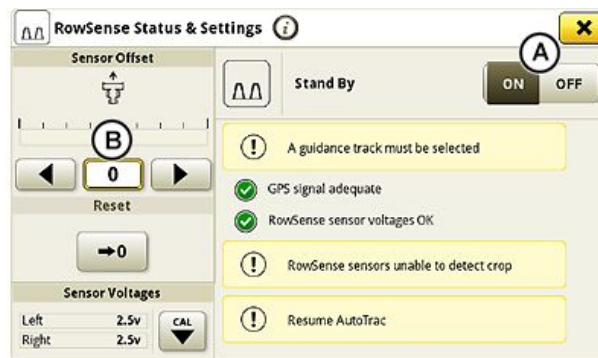
Continua na próxima página

bvwmst,1690446889571 -54-17SEP23-5/7

8. Certifique-se de que o valor de Deslocamento do Sensor (B) esteja correto (0 é o valor padrão).
9. Selecione ON/OFF (LIGAR/DESLIGAR) (A) para ativar os sensores do Sistema de Orientação de Linha.
10. Selecione X no canto superior direito para sair da página de Status e Configurações do RowSense.

A—LIGAR/DESLIGAR

B—Deslocamento do Sensor



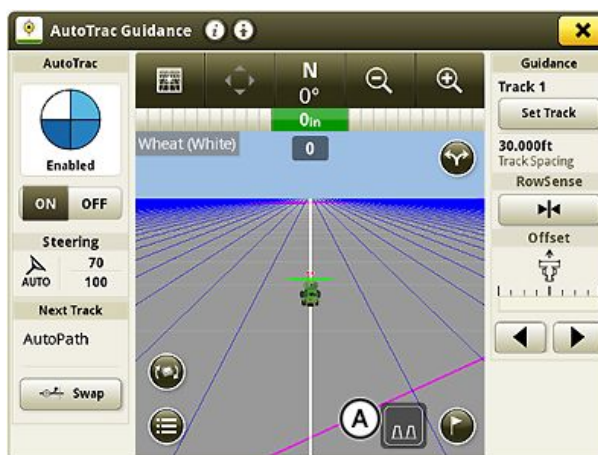
Página de Configurações e Status do RowSense

bvmsit,1690446889571 -54-17SEP23-6/7

PC582135 —UN—27JUL23

11. O ícone do AutoTrac RowSense (A) ficará visível na página do aplicativo Orientação do AutoTrac.

A—AutoTrac RowSense



Página de Orientação do AutoTrac com RowSense Ativado

bvmsit,1690446889571 -54-17SEP23-7/7

PC582137 —UN—28JUL23

Configuração do Deslocamento do Sistema de Orientação de Linha

Um deslocamento pode ser adicionado à orientação de linha para alterar o alinhamento dos talos que entram na plataforma de milho.

Exemplos em que a alteração de alinhamento é necessária:

- A linha estimada plantada está no meio da plataforma de milho e as linhas foram empurradas pela plataforma. Pode ser aplicado um deslocamento para "compensar a diferença", de forma que todas as linhas inclinem, mas não tanto quanto inclinariam sem o deslocamento.
- Os divisores de cultura com os sensores de linha não estão alinhados com a linha. Até que seja possível alinhar os sensores, pode ser aplicado um deslocamento para ajudar a compensar o desalinhamento.

Inserir valores de deslocamento menores que 0 pode fazer com que a máquina dirija ligeiramente para a esquerda e valores maiores que 0 podem fazer com que a máquina dirija ligeiramente para a direita. O valor padrão é 0, com uma variação de -50 a 50.

1. Para navegar até Configurações do RowSense:

Para o Monitor GreenStar 3: Selecione Menu, GreenStar (GS3), Guidance (Orientação), Guidance Settings (Configuração de Orientação) e, em seguida, selecione RowSense Settings Change (Alteração

das Configurações do RowSense). Para obter mais informações, consulte a Configuração do AutoTrac RowSense Usando o Monitor GreenStar nesta seção.

2. **Para o Monitor GreenStar 3 CommandCenter:** Selecione Menu, GreenStar (GS3), Settings (Configurações) e, em seguida, selecione RowSense Settings (Configurações do RowSense). Para obter mais informações, consulte Configuração do AutoTrac RowSense Usando o Monitor GreenStar nesta seção.

Para um Monitor Geração 4: Selecione Menu, Applications (Aplicativos), AutoTrac Guidance (Orientação do AutoTrac), Information (Informações) e, em seguida, selecione Status & Settings (Status e Configurações) em RowSense. Para obter mais informações, consulte Configuração do AutoTrac RowSense Usando o Monitor Geração 4 nesta seção.

3. Insira o valor de Deslocamento do Sensor entre -50 e 50. O valor padrão é 0.

4. **Para o Monitor GreenStar 3:** Selecione Aceitar para sair de Configurações do RowSense.

Para o Monitor GreenStar 3 CommandCenter: Selecione Aceitar para sair de Configurações do RowSense.

Para um Monitor Geração 4: Selecione X para sair da página de Status e Configurações do RowSense.

bvwmst,1690530224859 -54-14SEP23-1/1

Configuração de Entrada de Linha

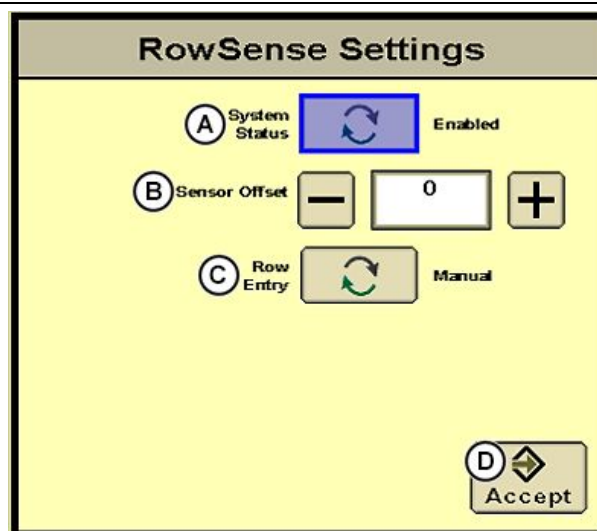
Usando o Monitor GreenStar

1. Para navegar até a página de Configurações do RowSense.

Para o Monitor GreenStar 3: Selecione Menu, GreenStar (GS3), Guidance (Orientação), Guidance Settings (Configuração de Orientação) e, em seguida, selecione RowSense Settings Change (Alteração das Configurações do RowSense). Para obter mais informações, consulte Configuração do AutoTrac RowSense Usando o Monitor GreenStar nesta seção.

Para o Monitor GreenStar 3 CommandCenter: Selecione Menu, GreenStar (GS3), Settings (Configurações) e, em seguida, selecione RowSense Settings (Configurações do RowSense). Para obter mais informações, consulte Configuração do AutoTrac RowSense Usando o Monitor GreenStar nesta seção.

2. Selecione a Entrada de Linha (C) para o modo apropriado.
3. Selecione Accept (Aceitar) (D) para sair de Configurações do RowSense.



Página de Configurações do RowSense

A—Status do Sistema
B—Deslocamento do Sensor

C—Entrada de Linha
D—Aceitar

Continua na próxima página

bvwmst,1690534615778 -54-17SEP23-1/2

PC582140—UN—28JUL23

Utilização do Display Geração 4

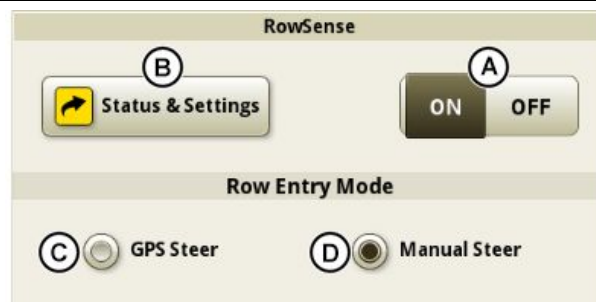
1. Para navegar até a página de Configurações do RowSense.
Selecione Menu, Applications (Aplicativos), AutoTrac Guidance (Orientação do AutoTrac) e Information (Informações).
2. Selecione ON/OFF (LIGAR/DESLIGAR) (A) para ativar os sensores do Sistema de Orientação de Linha.
3. Selecione o modo Entrada de Linha necessário: GPS Steer (Direção por GPS) (C) ou Manual Steer (Direção Manual) (D).
4. Selecione o botão de Aceitar para sair da página de Configurações e Status do RowSense.

Manual:

1. Dirija a máquina para a linha.
2. Pressione o botão de retomada uma vez para abaixar a plataforma.
3. Pressione o botão de retomada mais uma vez para acionar a orientação e os sensores de linha.

GPS:

1. Dirija a máquina para a linha.



Página de Informações do RowSense

- A—LIGAR/DESLIGAR
B—Status e Configuração
C—Direção por GPS
D—Direção Manual

2. Pressione o botão de retomada uma vez para abaixar a plataforma e acionar a orientação.
3. Pressione o botão de retomada mais uma vez para acionar os sensores de linha.

NOTA: O AutoTrac é acionado quando a retomada é pressionada. Os Sensores de Linha são acionados quando a colheita entra em contato com o calibre de lâminas.

bvvmisit,1690534615778 -54-17SEP23-2/2

PC582136 —UN—27JUL23

Procedimento de Calibração do Sensor de Linha Usando o Monitor GreenStar

Este procedimento é executado quando o sistema é instalado ou após um reparo no sistema. Os sensores de linha devem ser instalados e posicionados de encontro aos batentes da posição de descanso.

Certifique-se de que os sensores de linha estejam instalados com molas fixando-os na posição de descanso. Eleve a plataforma para garantir que os sensores de linha não estejam em contato com o solo. A máquina não deve estar em movimento.

1. Para navegar até a página Leituras de Diagnóstico do GreenStar. Selecione Menu, GreenStar (GS3) e, em seguida, selecione Diagnostics (Diagnóstico).
2. Selecione RowSense no menu suspenso View (Visualizar) (A).
3. Ative o sensor RowSense antes do início da calibração. Para obter mais informações, consulte Configuração do AutoTrac RowSense Usando o Monitor GreenStar nesta seção.
4. Certifique-se de que os sensores do RowSense estejam calibrados em tensões de repouso.

NOTA: A tensão do sensor direito em repouso deve ser maior que 2,5 volts. A tensão do sensor esquerdo em repouso deve ser menor que 2,5 volts.

5. Selecione CAL (D) para armazenar as tensões de repouso do sensor na memória da Unidade do Sistema de Direção (SSU).

GreenStar - Diagnostic Readings

Due to software changes, read the latest Operator Manual prior to operation. To obtain a copy, see your dealer or visit www.deere.com.

View **RowSense** (A)

System Mode: AutoTrac RowSense

Row Sensors Available: Yes

RowSense Activation Available: Yes

AutoTrac License: SF2

Row Offset: 0 (in)

Primary Steering Source: GPS

Sensor Coast Mode Time Remaining: 0 (sec)

(B) Left Sensor Voltage: 2.5

(C) Right Sensor Voltage: 2.5

Calibrate Sensor (D) CAL

(E) Calibration Status: Calibrated

Calibração do Sensor de Linha

- A—Visualização
B—Tensão do Sensor Esquerdo
C—Tensão do Sensor Direito
D—CAL
E—Status da Calibração

6. Após a calibração bem-sucedida, saia das Leituras de Diagnóstico do GreenStar.

bvmsit,1690544832169 -54-17SEP23-1/1

PC562141—UN—28JUL23

Procedimento de Calibração do Sensor de Linha Usando o Monitor Geração 4

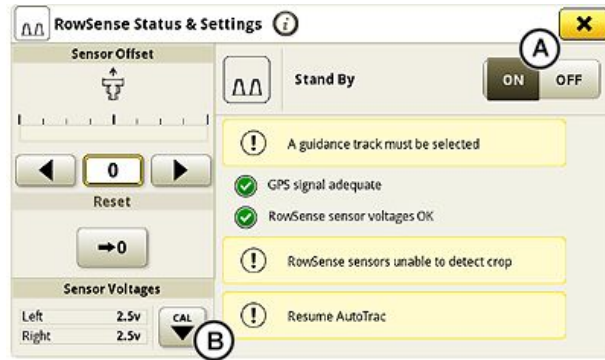
Este procedimento é executado quando o sistema é instalado ou após um reparo no sistema. Os sensores de linha devem ser instalados e posicionados de encontro aos batentes da posição de descanso.

Certifique-se de que os sensores de linha estejam instalados com molas fixando-os na posição de descanso. Eleve a plataforma para garantir que os sensores de linha não estejam em contato com o solo. A máquina não deve estar em movimento.

1. Para navegar até a página de Configurações do RowSense.

Selecione Menu, Applications (Aplicativos), AutoTrac Guidance (Orientação do AutoTrac), Information (Informações) e, em seguida, selecione Status & Settings (Status e Configurações) em RowSense.

2. Ative o sensor RowSense antes do início da calibração. Consulte Configuração do AutoTrac RowSense Usando o Monitor Geração 4 nesta seção.
3. Certifique-se de que os sensores do RowSense estejam calibrados em tensões de repouso.



Página de Configurações e Status do RowSense

A—LIGAR/DESLIGAR

B—CAL

NOTA: A tensão do sensor direito em repouso deve ser maior que 2,5 volts. A tensão do sensor esquerdo em repouso deve ser menor que 2,5 volts.

4. Selecione CAL (B) para armazenar as tensões de repouso do sensor na memória da Unidade do Sistema de Direção (SSU).

bvvmsit,1690544848389 -54-19SEP23-1/2

5. Leia os detalhes do processo de calibração e selecione Iniciar Calibração.
6. Leia cuidadosamente os pré-requisitos de calibração e selecione Próximo.
7. Após a calibração bem-sucedida, selecione OK e selecione X para sair da página de Status e Configurações do RowSense.

PC582143 —UN—30JUL23



Iniciar Calibração

bvvmsit,1690544848389 -54-19SEP23-2/2

Configuração do AutoTrac RowSense

PC582144 —UN—31JUL23

NOTA: Antes de usar este produto, as etapas a seguir devem ser concluídas além da configuração do AutoTrac:



Menu

1. Selecione Menu.

bvmsit,1690794031707 -54-17SEP23-1/5

2. Selecione Monitor GreenStar Original.

PC582145 —UN—31JUL23



Monitor GreenStar™ Original

bvmsit,1690794031707 -54-17SEP23-2/5

3. Selecione SETUP (CONFIGURAÇÃO).

PC582146 —UN—31JUL23



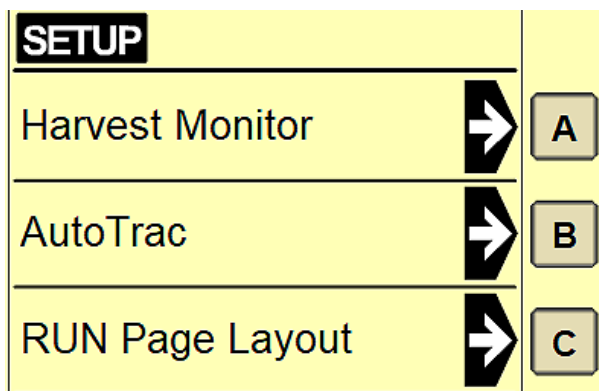
Configuração

bvmsit,1690794031707 -54-17SEP23-3/5

4. Selecione AutoTrac (B).

A—Harvest Monitor
B—AutoTrac

C—Layout da Página de
Execução



Página de Configuração

Continua na próxima página

bvmsit,1690794031707 -54-17SEP23-4/5

PC582147 —UN—31JUL23

5. Selecione YES (SIM) para Row Guidance Option Installed (Opção de Orientação de Linha Instalada) (C) e Row Guidance Option Enabled (Opção de Orientação de Linha Ativada).
6. Se necessário, calibre os sensores de orientação de linha.
7. Verifique se o valor do Deslocamento do Sensor (E) está correto (o valor padrão é 100).

A—Sensibilidade da Direção
(50 a 200)

B—Calibração do AutoTrac
C—Opção de Orientação de
Linha Instalada

D—Calibração do Sensor de
Orientação de Linha

E—Deslocamento do Sistema
de Orientação de Linha
(50—150)

F—Não Usado

G—Configuração

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

Página de Configuração do AutoTrac

PC582148 —UN—31JUL23

bvmsit,1690794031707 -54-17SEP23-5/5

Configuração do Deslocamento do Sistema de Orientação de Linha

Um deslocamento pode ser adicionado à orientação de linha para alterar o alinhamento dos talos que entram na plataforma de milho.

Exemplos em que a alteração de alinhamento é necessária:

- A linha estimada plantada está no meio da plataforma de milho e as linhas foram empurradas pela plataforma. Pode ser aplicado um deslocamento para compensar a diferença, de forma que todas as linhas inclinem, mas não tão severamente como sem o deslocamento.
- Os divisores de cultura com os sensores de linha não estão alinhados com a linha. Até que seja possível fazer reparos para alinhar fisicamente os sensores, pode ser aplicado um deslocamento para ajudar a compensar o desalinhamento.

Inserir valores de deslocamento menores que 100 pode fazer com que a máquina dirija ligeiramente para a esquerda, e valores maiores que 100 podem fazer com que a máquina dirija ligeiramente para a direita. O valor padrão é 100, com uma variação de 50 a 150.

1. Para navegar até a configuração do AutoTrac.

Selecione Menu, Monitor GreenStar Original, SETUP (CONFIGURAÇÃO) e, em seguida, selecione AutoTrac.

2. Deslocamento do Sistema de Orientação de Linha (50 a 150) (E).
3. Insira o valor de deslocamento da orientação de linha entre 50 e 150. O valor padrão é 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

Página de Configuração do AutoTrac

A—Sensibilidade da Direção (50 a 200)
 B—Calibração do AutoTrac
 C—Opção de Orientação de Linha Instalada
 D—Calibração do Sensor de Orientação de Linha

E—Deslocamento do Sistema de Orientação de Linha (50—150)
 F—Não Usado
 G—Configuração

PC562148 —UN—31 JUL 23

bvmsit,1690794031816 -54-17SEP23-1/1

Procedimento de Calibração do Sensor de Linha

Este procedimento é executado quando o sistema é instalado ou após um reparo no sistema. Os sensores de linha devem ser instalados e posicionados de encontro aos batentes da posição de descanso.

1. Para navegar até a configuração do AutoTrac.

Selecione Menu, Monitor GreenStar Original, SETUP (CONFIGURAÇÃO) e, em seguida, selecione AutoTrac.

2. Verifique se os sensores de linha estão instalados com molas fixando-os na posição de descanso. Eleve a plataforma para garantir que os sensores de linha não estejam em contato com o solo. A máquina não deve estar em movimento.
3. Selecione a Calibração do Sensor de Orientação de Linha (D).

A—Sensibilidade da Direção (50 a 200)

B—Calibração do AutoTrac
C—Opção de Orientação de Linha Instalada

D—Calibração do Sensor de Orientação de Linha

E—Deslocamento do Sistema de Orientação de Linha (50—150)

F—Não Usado

G—Configuração

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

Página de Configuração do AutoTrac

PC582148 —UN—31JUL23

bvmsit,1690794031747 -54-19SEP23-1/2

4. Calibre as tensões dos sensores em descanso.
5. Selecione a Calibração do Sensor de Orientação de Linha (E) para armazenar as tensões do sensor em descanso na memória da SSU.

NOTA: A tensão do sensor direito em repouso deve ser maior que 2,5 volts. A tensão do sensor esquerdo em repouso deve ser menor que 2,5 volts.

6. Após a calibração bem-sucedida, saia do modo de calibração do sensor de linha.

A—Não Usado

B—Não Usado

C—Cal de Sensor Esquerdo (V) 1,17

D—Cal de Sensor Direito (V) 3,83

E—Calibre o Sensor de Orientação de Linha

F—Não Usado

G—AutoTrac

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

Calibração do Sensor de Linha

PC582149 —UN—31JUL23

bvmsit,1690794031747 -54-19SEP23-2/2

Ativação do Sistema

Displays e Indicadores

Ao usar o AutoTrac RowSense, os seguintes ícones de Status do RowSense podem ser mostrados no monitor.

No mostrador do GreenStar 2: O AutoTrac RowSense aparecerá no mapa em Guidance View (Visualizar Orientação) indicando que os sensores de linha estão disponíveis (quando o STATUS DO SENSOR estiver ativado).

No Monitor GreenStar 3 2630: O AutoTrac RowSense aparecerá no mapa em Guidance View (Visualizar Orientação) indicando que os sensores de linha estão disponíveis (quando o STATUS DO SENSOR estiver ativado).

No monitor GreenStar 3 CommandCenter: O AutoTrac RowSense aparecerá na página de execução.

No Monitor Geração 4: O AutoTrac RowSense aparecerá na página do Aplicativo de Orientação do AutoTrac.

Cada ícone indica o status do RowSense. O ícone de status do RowSense muda de cinza para colorido dependendo do status do RowSense.

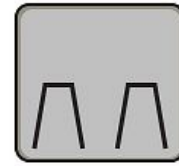
Gray — Sistema RowSense instalado.

Green — O sistema está ativo e em funcionamento com ambos os sensores de linha e GPS.

Yellow — O RowSense está ativo, mas está operando somente com entradas do sensor de linha.

Red — O RowSense está ativo, mas está operando somente com GPS.

PC582150 —UN—01AUG23



Sistema Instalado

PC582151 —UN—01AUG23



Sistema Ativo, Operando com Sensor de Linha e com GPS

PC582152 —UN—01AUG23



GPS perdido, Operando Apenas com os Dados do Sensor de Linha

PC582153 —UN—01AUG23



Sinal do Sensor de Linha Perdido, Operando Apenas com GPS

bvwmst,1690865482645 -54-17SEP23-1/1

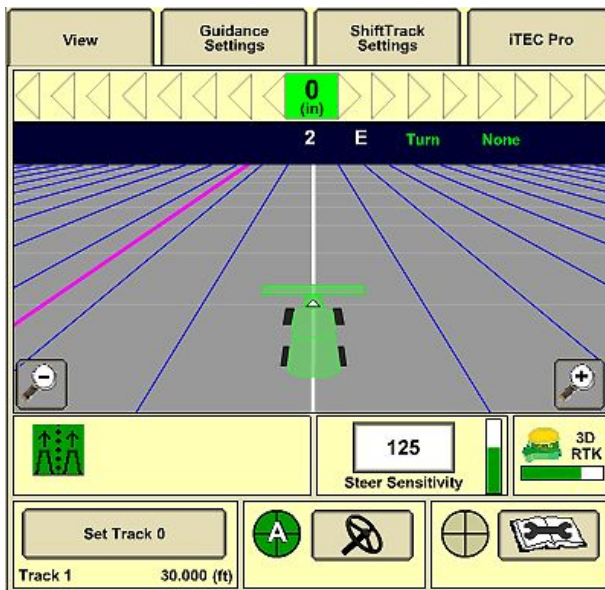
Ativação dos Sensores de Linha

Os sensores de linha orientam a máquina sempre que conseguem determinar uma posição da linha. O operador saberá que os sensores de linha estão guiando a máquina pela mudança da cor do AutoTrac RowSense para verde mostrando o movimento.

Uma vez definido o caminho inicial (uma linha AB ou um Passe de Pista Curva registrado inicialmente), o interruptor de retorno do AutoTrac Universal pode ser pressionado quando a colheitadeira estiver no meio do espaçamento entre pistas e em um ângulo aceitável em relação às linhas. Os sensores de linha

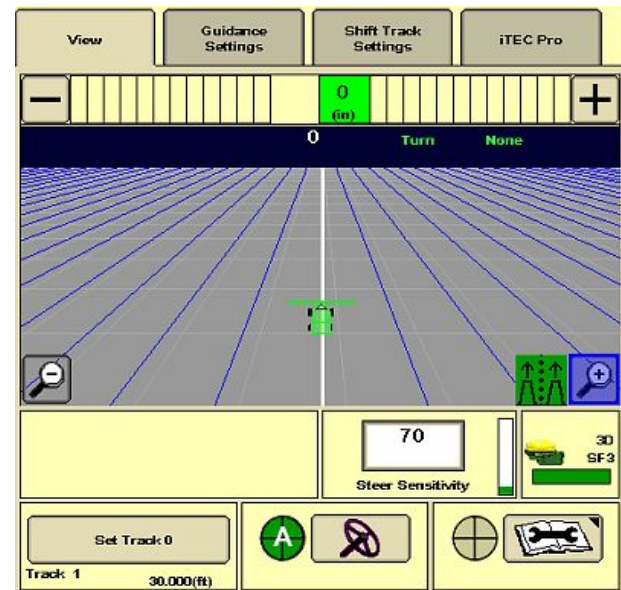
orientam a máquina assim que houver atividade no sensor de linha.

Fazer uma curva na cabeceira: As curvas na cabeceira são feitas da mesma maneira como são feitas no AutoTrac baseado em GPS. O operador alinha ao caminho que deseja seguir. Pressionar o botão de retomada fará com que o AutoTrac se dirija ao caminho de orientação. Em seguida, os sensores de linha detectam e seguem a posição da linha. O recurso de extensão de linha das Curvas Adaptáveis, Pista Circular e Curvas AB pode ser usado para estender a projeção do caminho adjacente para as cabeceiras.



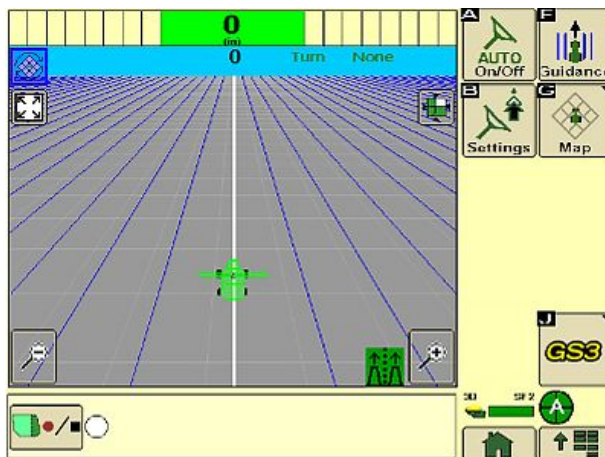
Monitor GreenStar 2

PC582154—UN—01AUG23



Monitor GreenStar 3 2630

PC582155—UN—01AUG23



Monitor GreenStar 3 CommandCenter

PC582156—UN—01AUG23



Monitor Geração 4

PC582157—UN—01AUG23

bvmsit,1690867627910 -54-27SEP23-1/1

Monitor GreenStar 3 — Esteira

Pista de Orientação Reta

Deve ser usado pista reta quando as linhas são retas e não variam mais do que aproximadamente 1 m (3-1/4 ft). A pista reta projeta todas as linhas para fora do primeiro caminho.

Se o talhão for relativamente reto e a direção não for alterada, é recomendável usar a pista de orientação reta, já que isto permitirá a entrada de linha em caminhos adjacentes. O desempenho da entrada de linha será melhor se o talhão for plantado com o AutoTrac. O desempenho é melhorado durante os períodos de abandono de linha em cursos d'água.

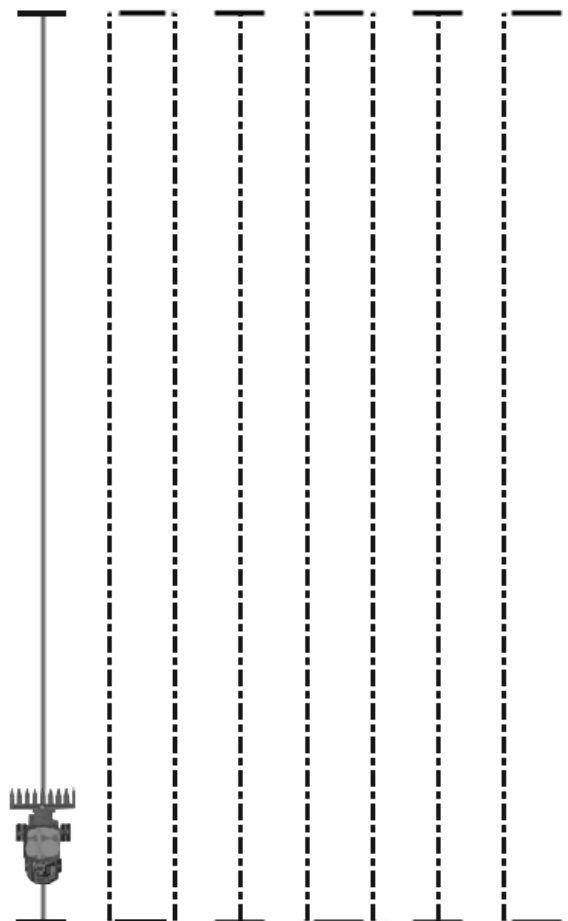
Em pista de orientação reta, a linha do GPS centraliza automaticamente. Isso assegura que o caminho do GPS esteja devidamente alinhado com as linhas.

NOTA: Este recurso não está disponível nas curvas adaptáveis.

A pista de orientação 0 pode ser definida por diversos métodos:

- A + B - Defina a Pista de Orientação 0 conduzindo a máquina nela.
- A + Auto B - Defina a Pista de Orientação 0 conduzindo a máquina nela.
- A + Direção - Defina a Pista de Orientação 0 conduzindo a máquina até o ponto A e insira um valor predefinido de direção.
- Lat/Long - Defina a Pista de Orientação 0 inserindo os valores predefinidos das coordenadas de latitude e longitude dos pontos A e B.
- Lat/Long + Direção - Defina a Pista de Orientação 0 inserindo valores predefinidos de latitude e longitude do ponto A e um valor predefinido de direção.

Para definir a Pista de Orientação Reta



Pista de Orientação Reta

zb48j1t,1691052171610 -54-17SEP23-1/9

PC10390 —UN—07JAN08

1. Selecione Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1691052171610 -54-17SEP23-2/9

2. Selecione GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



Greenstar (GS3)

Continua na próxima página

zb48j1t,1691052171610 -54-17SEP23-3/9

3. Selecione a Orientação.

PC582160 —UN—01AUG23



Orientação

zb48j1t,1691052171610 -54-17SEP23-4/9

4. Selecione Guidance Settings (Configurações de Orientação).

PC582161 —UN—01AUG23

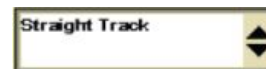


Configurações de Orientação

zb48j1t,1691052171610 -54-17SEP23-5/9

5. Selecione o Modo de Rastreamento de Pista de Orientação Reta.

PC589284 —UN—17AUG23



Pista de Orientação Reta do Modo de Rastreamento

6. Selecione a Visualização.

NOTA: Pause a gravação quando não estiver fazendo colheita.

NOTA: Verifique se o sinal SF1, SF2, SF3 ou RTK está presente visualizando o ícone do receptor na página de execução.

7. Verifique se o espaçamento entre pistas está correto. Se o espaçamento entre pistas não estiver correto, altere esse espaçamento na aba de Orientação.

zb48j1t,1691052171610 -54-17SEP23-6/9

8. Selecione Set Track 0 (Definir Pista de Orientação 0).

PC590562 —UN—17AUG23



Página de Definição da Pista de Orientação 0

Continua na próxima página

zb48j1t,1691052171610 -54-17SEP23-7/9

9. Selecione o nome da Pista de Orientação 0 (A). Se não houver nenhum nome, crie um novo selecionando o botão New (Novo) (C).
10. Selecione um método de esteira do Método (B).
11. Selecione Set A (Definir A) (F) e dirija a máquina até o início da pista.
12. Selecione Set B (Definir B) (G) e dirija a máquina por uma distância mínima de 10 m para concluir a gravação da pista de orientação.
Serão criadas linhas de orientação em todo o talhão.
13. Selecione Accept (Aceitar) para executar o AutoTrac RowSense.
14. Para cancelar a configuração a qualquer momento e retornar à página de Configuração de Orientação, selecione Cancel (Cancelar).

A—Pista 0 Atual
B—Método
C—Novo
D—Remover

E—Espaçamento entre Pistas
F—Ajustar A
G—Ajustar B
H—Cancelar

Ajustar Pista 0

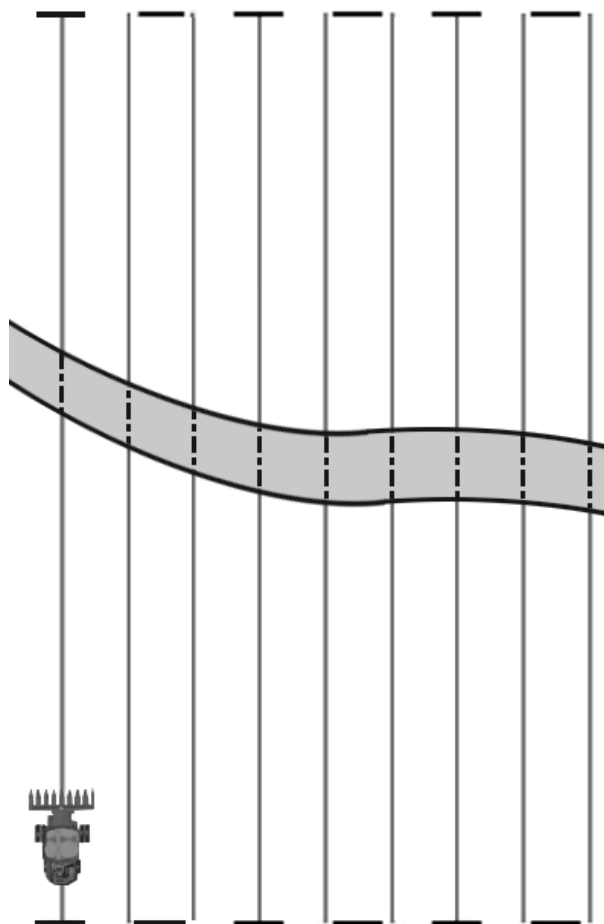
Continua na próxima página

zb48j1t,1691052171610 -54-17SEP23-8/9

PC590573 —UN—17AUG23

Abandono de Linha—Não haverá linhas em um curso de água. Como a pista de orientação reta e as curvas AB recentralizam a pista, há uma probabilidade maior delas encontrarem a linha correta no outro lado do curso de água.

NOTA: Se forem perdidos os sinais do GPS e do Sensor de Linha, o sistema não será ativado até que o sinal do GPS seja restabelecido.



Curso de água

zb48j1t,1691052171610 -54-17SEP23-9/9

PC10391 —UN—08JAN08

Manobras Adaptáveis



O caminho é alterado durante o deslocamento pelo talhão

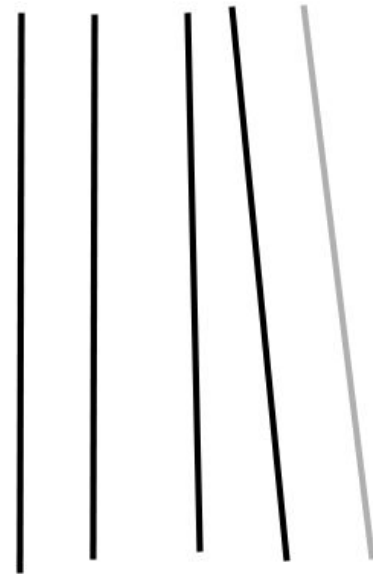
Curvas adaptáveis podem ser usadas em todos os talhões. Mas é altamente recomendável usá-las quando o caminho mudar ao percorrer o campo, a direção mudar ou a curva for em formato de U. As curvas adaptáveis têm um recurso adicional que permite que o RowFinder seja selecionado com um botão de alternância. Os sensores de linha podem ser usados para dirigir as máquinas sempre que conseguem determinar a posição de uma linha. O registro de rastreamento da curva deve estar LIGADO. Isto estabelecerá a primeira passagem e permitirá a ocorrência de extensões em linha reta.

As Curvas Adaptáveis só conseguem ser projetadas para a passagem adjacente, mas apresentam a vantagem de aceitar diferentes formatos de curva e erros potenciais de linha estimada não acumulam através do talhão.

Se existirem várias máquinas no talhão, a Curva Adaptável não permite pular uma passagem. Neste cenário, as curvas adaptáveis só podem trabalhar se o espaçamento entre pistas da(s) outra(s) máquina(s) se somarem ao seu próprio espaçamento. Por exemplo, se um cabeçote de 12 linhas estiver seguindo outro de 8 linhas em linhas de 30 polegadas em um mesmo talhão, cada uma necessitará de um espaçamento entre pistas de 20 linhas (50 pés).

O uso de curvas adaptáveis é recomendável quando o caminho se altera com frequência através do talhão. As Curvas Adaptáveis só projetam sobre o caminho seguinte.

PC10399 —UN—04FEB08



A direção é alterada no talhão

PC10400 —UN—04FEB08



As curvas têm formato em U

PC11000 —UN—04FEB08

Para configurar Curvas Adaptáveis

Continua na próxima página

zb48j1t,1692099522625 -54-27SEP23-1/7

1. Selecione Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1692099522625 -54-27SEP23-2/7

2. Selecione GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

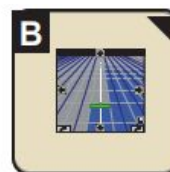


Greenstar (GS3)

zb48j1t,1692099522625 -54-27SEP23-3/7

3. Selecione a Orientação.

PC582160 —UN—01AUG23

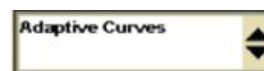


Orientação

zb48j1t,1692099522625 -54-27SEP23-4/7

4. Selecione Adaptive Curves (Curvas Adaptáveis) no menu suspenso Modo de Rastreamento (D).

PC590561 —UN—17AUG23



Definição do Modo de Rastreamento para Curvas Adaptáveis

5. Selecione a Visualização.

NOTA: Pause a gravação quando não estiver fazendo colheita.

NOTA: Verifique se um sinal SF1, SF2 SF3 ou RTK está presente visualizando o receptor na página de execução.

6. Certifique-se de que o espaçamento entre pistas esteja correto. Se o espaçamento entre pistas não estiver correto, altere esse espaçamento na aba de Orientação.

Continua na próxima página

zb48j1t,1692099522625 -54-27SEP23-5/7

7. Selecione o botão de gravação para iniciar a gravação do caminho.
8. Caminho de deslocamento através do talhão. Após se deslocar através do primeiro caminho, só será criada a projeção do próximo caminho.
9. Selecione Retomar para executar o AutoTrac RowSense.
10. Para cancelar a configuração a qualquer momento e retornar à página de Configuração de Orientação, selecione o botão para cancelar.

No modo AutoTrac, a gravação é desligada quando o volante é girado. No modo de documentação, a gravação é desligada quando a plataforma é erguida.

Modo AutoTrac— Se o operador deseja uma melhor entrada de linha apenas para a passagem adjacente, vincule a gravação adaptável ao AutoTrac. Isso só é recomendável se o talhão for relativamente reto, sem curvas radicais, e o AutoTrac raramente é desativado (em decorrência de direção manual ou perda do GPS).

Modo Documentação— Vincula as curvas adaptáveis ao modo de documentação. Isso permite que o operador

PC590563 —UN—17AUG23



Gravar

segure o volante da direção durante a operação e continue a gravar o caminho em que ele está. As extensões de linha estão disponíveis no próximo passe, mas não serão muito úteis na entrada de linha já que existe um retardo em levantar a plataforma nas linhas finais. O desempenho será marginal nos períodos de abandono de linha.

Registro Manual— O operador pode vincular a gravação adaptável à gravação manual. Este modo não permite extensões de linha a não ser que o operador tenha pressionado continuamente o botão de parar na linha final. Se o operador esqueceu de desligar a gravação, isso pode resultar em problemas tal como a projeção incorreta da curvatura. Exemplo: Se o operador sair da linha para descarregar e não pressionar a pausa, o caminho será gravado. Quando o operador se desloca pelo caminho adjacente, a máquina será ligeiramente deslocada para fora da linha já que a linha projetada está desligada.

zb48j1t,1692099522625 -54-27SEP23-6/7

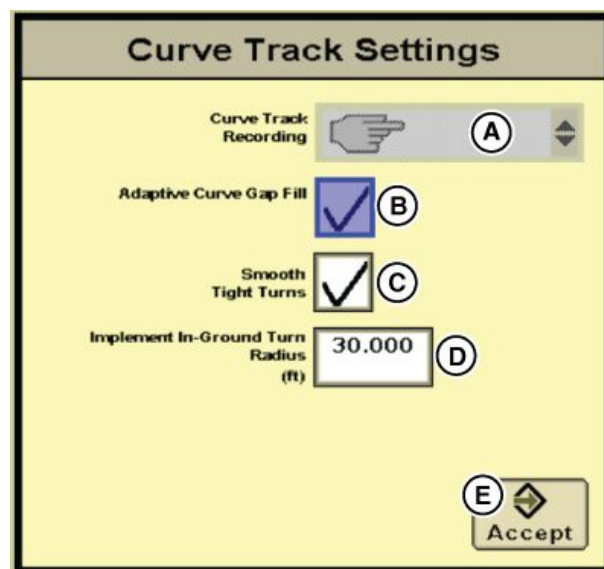
Selecione Menu, GreenStar (GS3), Guidance (Orientação), Guidance Settings (Configurações de Orientação), Curve Track Settings (Configurações de Rastreamento de Curva) e, em seguida, selecione Curve Track Recording (Registro do Rastreamento de Curva) (A).

Os modos de Curva Adaptável listados podem ser alterados selecionando o modo desejado.

- AutoTrac
- Documentação
- Manual

A—Gravação de Pista Curva
B—Preenchimento de Lacuna de Curva Adaptável
C—Suavizar Curvas Fechadas

D—Raio de Giro do Implemento no Solo (pés)
E—Aceitar



Configurações das Pistas de Orientação Curvas

zb48j1t,1692099522625 -54-27SEP23-7/7

PC590581 —UN—17AUG23

Curvas AB

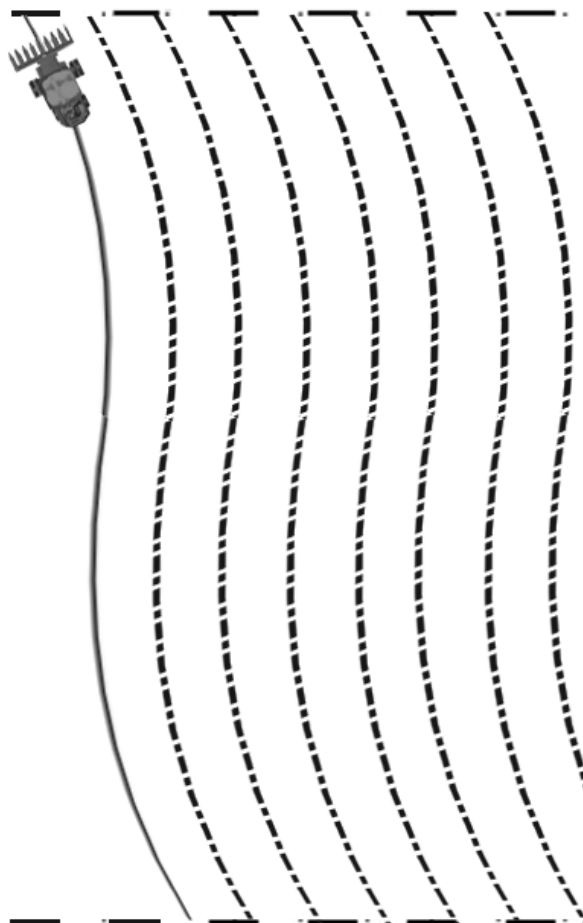
O uso de Curvas AB é recomendável quando existe uma curva contínua através do talhão. Isto permite a entrada em linha de caminhos adjacentes. O desempenho será melhor quando o talhão for plantado com o AutoTrac. As curvas AB também apresentam melhor desempenho nos períodos de abandono de linha.

As curvas AB apresentam a vantagem de projetar em um talhão uma pista de orientação curva como linhas paralelas, mas o formato de cada curva permanece o mesmo em todas as passagens.

Quando em curvas AB, a curva do GPS centraliza automaticamente. Isso assegura que o caminho do GPS está devidamente alinhado com as linhas.

NOTA: Este recurso não está disponível nas curvas AB.

Para configurar Curvas AB



PC10393 —UN—08JAN08

As Curvas AB projetam todas as linhas fora da primeira passagem

zb48j1t,1692099671127 -54-19SEP23-1/7

1. Selecione Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1692099671127 -54-19SEP23-2/7

2. Selecione GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



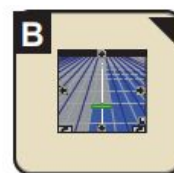
Greenstar (GS3)

Continua na próxima página

zb48j1t,1692099671127 -54-19SEP23-3/7

3. Selecione a Orientação.

PC582160 —UN—01AUG23



Orientação

zb48j1t,1692099671127 -54-19SEP23-4/7

4. Selecione Guidance Settings (Configurações de Orientação).

PC582161 —UN—01AUG23

NOTA: Pause a gravação quando não estiver colhendo.



Configurações de Orientação

zb48j1t,1692099671127 -54-19SEP23-5/7

5. Selecione as Curvas AB no Modo de Rastreamento.

PC589285 —UN—17AUG23

6. Selecione a Visualização.



Curvas AB do Modo de Rastreamento

NOTA: Verifique se um sinal SF1, SF2 ou RTK está presente visualizando o receptor na página de execução.

7. Certifique-se de que o espaçamento entre pistas esteja correto. Se o espaçamento entre pistas não

estiver correto, altere esse espaçamento na aba de Orientação.

8. Selecione curvas AB.

zb48j1t,1692099671127 -54-19SEP23-6/7

9. Selecione um nome de Curva AB na Curva AB Atual (A). Se não existe nenhum nome, crie um novo selecionando New (Novo) (B).

10. Selecione Gravar/Parar (E) para iniciar a gravação.

11. Selecione View (Visualizar) e dirija a máquina.

12. Selecione a tecla Gravar/Parar (E) para parar a gravação

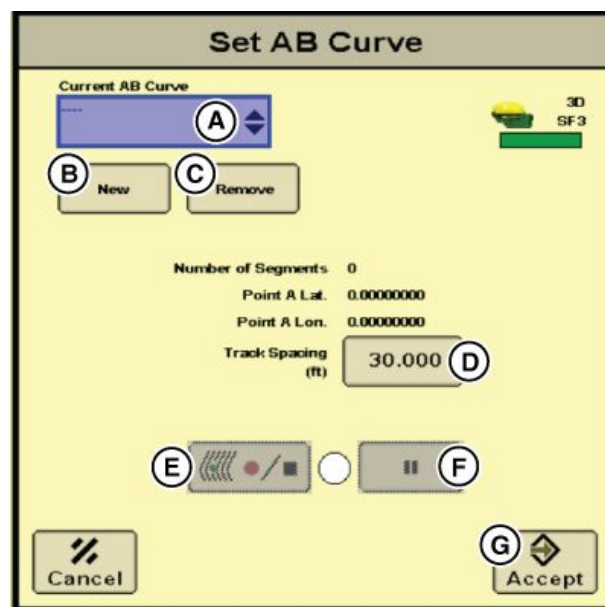
13. As curvas serão projetadas no talhão.

14. Pressione o botão de retomar para acionar o AutoTrac RowSense.

15. Para cancelar a configuração a qualquer momento e retornar à página de Configuração de Orientação, selecione o botão para cancelar.

A—Curva AB Atual
B—Novo
C—Remover
D—Espaçamento entre Pistas (pés)

E—Gravar/Parar
F—Pausa
G—Aceitar



Página de Definição de Curva AB

zb48j1t,1692099671127 -54-19SEP23-7/7

PC590582 —UN—17AUG23

Pista Circular

O uso da pista circular é recomendado quando a cultura é plantada em um talhão de pivô central.

Se as linhas a serem colhidas estiverem em círculos, a pista circular deve ser usada. Isto permite que as informações de curvatura do GPS sejam aplicadas aos sensores de linha.

Para configurar Pista Circular



Pista Circular

zb48j1t,1692099693191 -54-17SEP23-1/7

PC10853 —UN—31JAN08

1. Selecione Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1692099693191 -54-17SEP23-2/7

2. Selecione GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

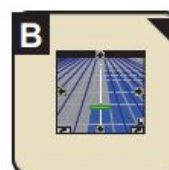


Greenstar (GS3)

zb48j1t,1692099693191 -54-17SEP23-3/7

3. Selecione a Orientação.

PC582160 —UN—01AUG23



Orientação

zb48j1t,1692099693191 -54-17SEP23-4/7

4. Selecione Guidance Settings (Configurações de Orientação).

PC582161 —UN—01AUG23



Configurações de Orientação

Continua na próxima página

zb48j1t,1692099693191 -54-17SEP23-5/7

5. Selecione o modo de rastreamento de Pista Circular.
6. Selecione a Visualização.

PC590560 —UN—17AUG23

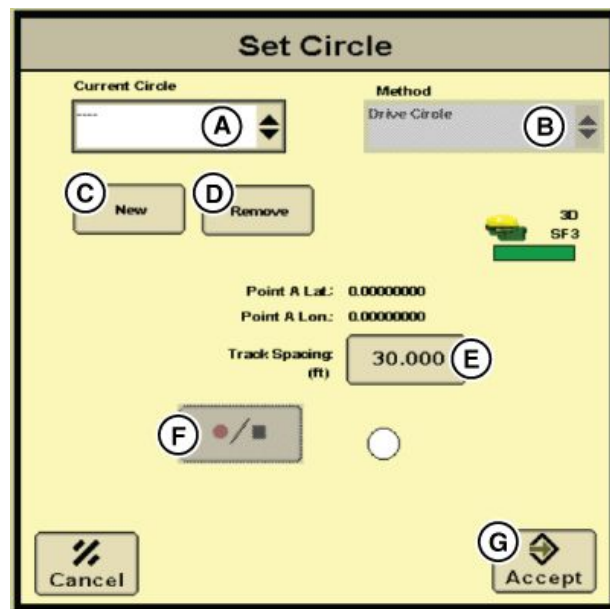


Pista Circular do Modo de Rastreamento

NOTA: Verifique se um sinal SF1, SF2 ou RTK está presente visualizando o receptor na página de execução.

zb48j1t,1692099693191 -54-17SEP23-6/7

7. Selecione Set Circle (Definir Círculo) (E).
8. Certifique-se de que o espaçamento entre pistas esteja correto. Se o espaçamento entre pistas não estiver correto, altere esse espaçamento na aba de Orientação.
9. Selecione o nome do círculo no menu suspenso Current Circle (Círculo Atual) (A). Se não existir nenhum nome, crie um novo selecionando o botão New (Novo) (C).
10. Selecione o método do Círculo de Acionamento no Método (B).
11. Selecione Record/Stop (Gravar/Parar) (F) para iniciar a gravação.
12. Selecione Aceitar (G). Um círculo será projetado no talhão.
13. Pressione o botão de retomar para acionar o AutoTrac RowSense.
14. Para cancelar a configuração a qualquer momento e retornar à página de Configuração de Orientação, selecione o botão para cancelar.



Página de Definição do Círculo

A—Círculo Atual
B—Método
C—Novo
D—Remoção

E—Espaçamento entre Pistas (pés)
F—Gravar/Parar
G—Aceitar

zb48j1t,1692099693191 -54-17SEP23-7/7

Orientação da Linha

PC582158 —UN—01AUG23

O modo de Orientação da Linha de Corte (Somente Parallel Tracking) destina-se ao uso em aplicações de cultura em linha em que as linhas nem sempre são espaçadas uniformemente. O Identificador de Linha ajudará o operador a encontrar o conjunto de linhas para entrar novamente no talhão após configurar um ponto de referência ao sair do conjunto de linhas anterior.

1. Selecione Menu.



Menu

Continua na próxima página

zb48j1t,1692279379982 -54-21SEP23-1/5

2. Selecione GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

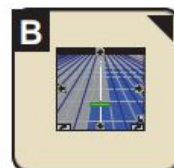


Greenstar (GS3)

zb48j1t,1692279379982 -54-21SEP23-2/5

3. Selecione a Orientação.

PC582160 —UN—01AUG23



Orientação

zb48j1t,1692279379982 -54-21SEP23-3/5

4. Selecione Guidance Settings (Configurações de Orientação).

PC582161 —UN—01AUG23



Configurações de Orientação

zb48j1t,1692279379982 -54-21SEP23-4/5

5. Selecione o modo de rastreamento do Localizador de Linha.

PC590595 —UN—17AUG23



Localizador de Linha do Modo de Rastreamento

6. Vá para Visualização. Selecione a Configuração da Linha.

zb48j1t,1692279379982 -54-21SEP23-5/5

Mudar de Pista de Orientação

Consulte a seção Orientação no Manual do Operador do Monitor GreenStar 3 2630.

zb48j1t,1692279221665 -54-22AUG23-1/1

Pista do Fosso

O Surface Water Pro e o AutoTrac são usados juntos para criar uma pista de orientação em dique.

Consulte a seção Dique no manual do operador do SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279337562 -54-22AUG23-1/1

Pista do Dique

O Surface Water Pro e o AutoTrac são usados juntos para criar uma pista de orientação em dique.

Consulte a seção sobre Diques no manual do operador do SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279350350 -54-22AUG23-1/1

Pista de Orientação Reta

Teoria de Operação

O modo Pista de Orientação Reta auxilia o operador a conduzir em caminhos paralelos retos. Primeiro configure uma Pista de Orientação 0 (caminho de referência) usando os métodos de definição da Pista de Orientação 0. Após a definição da Pista de Orientação 0, todas as passagens do talhão são geradas. As passagens geradas podem ser usadas para operar a Orientação Manual ou o AutoTrac. Cada passagem é gerada a partir da passagem original para garantir que os erros de direção não se propaguem por todo o talhão.

Os passes são cópias idênticas do passe original.

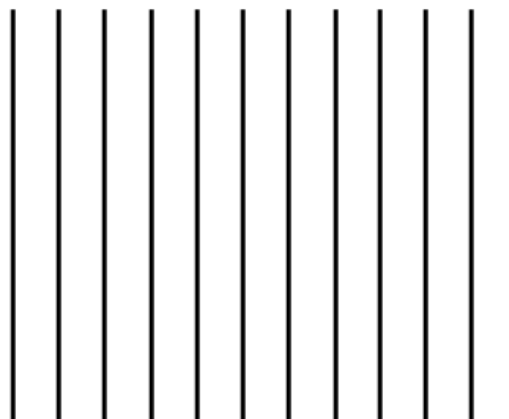
NOTA: Os termos "Pista de Orientação" e "Linha AB" são intercambiáveis. A Pista de Orientação 0 é a pista definida pelo operador e o ponto de referência a partir do qual todas as passagens paralelas no talhão se baseiam.

O espaçamento entre as passagens paralelas é o *Espaçamento entre Pistas* inserido no Assistente de Configuração.

Criação de uma Nova Pista de Orientação Reta

A Pista de Orientação 0 pode ser definida por diversos métodos:

- A + B - Defina a pista de orientação 0 conduzindo a máquina nela.
- A + Auto B - Defina a pista de orientação 0 conduzindo a máquina nela.
- A + Direção - Defina a pista de orientação 0 conduzindo a máquina até o ponto A e inserindo um valor predefinido de direção.



Pista de Orientação Reta

- Lat/Long - Defina a Pista de Orientação 0 inserindo os valores predefinidos das coordenadas de latitude e longitude dos pontos A e B.
- Lat/Long + Direção - Defina a Pista de Orientação 0 inserindo valores predefinidos de Latitude e Longitude do ponto A e um valor predefinido de Direção.

NOTA: A Pista de Orientação 0 pode ser definida durante uma operação (por exemplo, plantio), mas alguns recursos não estão disponíveis durante a sua criação.

NOTA: Recomenda-se fazer a esteira com 3 m (10 pés) de comprimento para manual e 15 m (45 pés) de comprimento para automático.

zb48j1t,1692099757967 -54-17SEP23-1/9

Pista de Orientação Reta

1. Selecione Menu.



Menu

zb48j1t,1692099757967 -54-17SEP23-2/9

2. Selecione GreenStar (GS3).



Greenstar (GS3)

Continua na próxima página

zb48j1t,1692099757967 -54-17SEP23-3/9

3. Selecione a Orientação.

PC590571 —UN—17AUG23

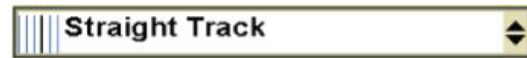


Orientação

zb48j1t,1692099757967 -54-17SEP23-4/9

4. Selecione o Modo de Rastreamento de Pista de Orientação Reta.

PC590564 —UN—17AUG23



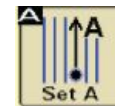
Pista de Orientação Reta do Modo de Rastreamento

5. Selecione o nome da pista de orientação reta em Nome da Pista de Orientação. Se não existir nenhum nome, crie um novo selecionando uma nova pista de orientação.

zb48j1t,1692099757967 -54-17SEP23-5/9

6. Selecione Set A (Definir A).

PC590568 —UN—17AUG23



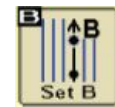
Ajustar A

zb48j1t,1692099757967 -54-17SEP23-6/9

7. Faça a definição do ponto B usando uma destas três opções:

PC590569 —UN—17AUG23

- a. Para definir manualmente o ponto B, dirija até o local desejado no talhão para criar o ponto B e selecione Ajuste B. A distância mínima é de 3 m (10 pés). Recomenda-se Definir o ponto B na extremidade do talhão para definir a direção desejada.



Ajustar B

zb48j1t,1692099757967 -54-17SEP23-7/9

- b. Para definir automaticamente o ponto B, selecione, a qualquer momento, Automatically Set B (Ajustar B Automaticamente). O ponto B será definido automaticamente quando o veículo estiver a 15 m (45 pés) do ponto A. Este método calcula o ponto B a partir dos últimos cinco pontos de dados tomados a partir de 15 m (45 ft) percorridos e traça a linha mais adequada através dos pontos para determinar um rumo.

PC590570 —UN—17AUG23



Definir B Automaticamente

Continua na próxima página

zb48j1t,1692099757967 -54-17SEP23-8/9

- c. Para definir o ponto B digitando uma direção de rumo, selecione Set Heading (Definir Direção). Digite a direção de linha desejada com o teclado numérico e salve o valor selecionando a tecla de aceitação.

0.000 indica Norte, 90.000 Leste, 180.000 Sul e 270.000 Oeste.

8. Para cancelar a configuração a qualquer momento e retornar à página de Configuração de Orientação, selecione o botão para cancelar.

PC590572 —UN—17AUG23



Direção

Agora, a Pista 0 está definida e as pistas de orientação são criadas automaticamente.

zb48j1t,1692099757967 -54-17SEP23-9/9

Manobras Adaptáveis

Teoria de Operação

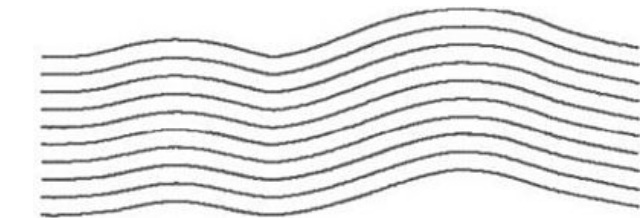
A pista curva adaptável permite que o operador registre um caminho curvo conduzido manualmente. Assim que a primeira passagem curva for gravada e a máquina fizer uma curva, o operador pode usar o Parallel Tracking™ ou ativar o AutoTrac quando o caminho propagado for exibido. A máquina será guiada ao longo das passagens subsequentes, com base nas passagens gravadas anteriormente. Cada passagem é gerada em relação à passagem original para garantir que os erros de direção não se propaguem por todo o talhão. As passagens não são cópias idênticas da passagem original. A curvatura da passagem se altera para manter o erro de passagem a passagem. Quando necessário, o operador pode alterar o caminho da curva em qualquer parte do talhão simplesmente virando a máquina e desviando-a do caminho propagado.

NOTA: Ignorar passe não está disponível no Modo Curvas Adaptáveis.

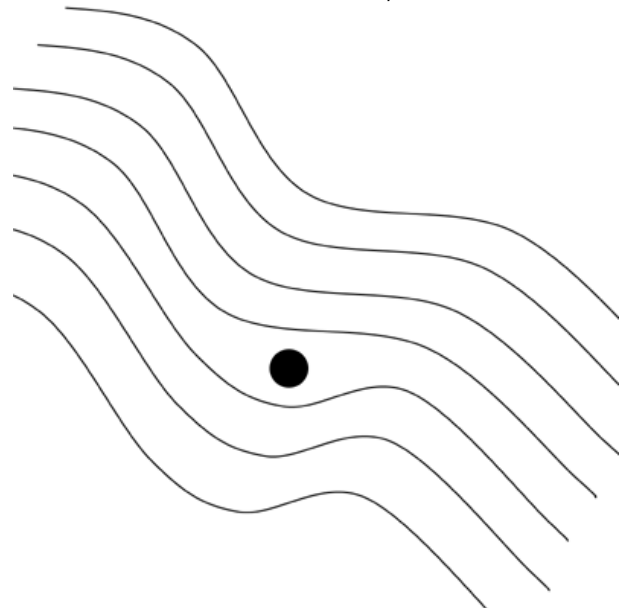
A curvatura do caminho muda conforme os caminhos subsequentes ficam mais côncavos ou convexos.

O modo de pista curva adaptável permite que o operador dirija e seja orientado em uma grande variedade de padrões de talhões.

PC9028 —UN—16APR06



Modo Curvas Adaptáveis



Modo Curvas Adaptáveis

PC9029 —UN—17APR06

Continua na próxima página

zb48j1t,1692100048683 -54-19SEP23-1/8

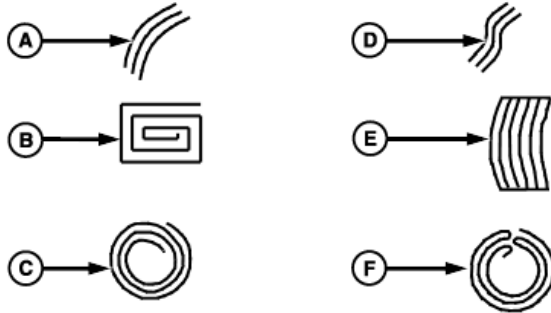
Padrões de Orientação

Veja a seguir a variedade de padrões de campo:

- Curva Simples
- Curva em S
- Em Caixa
- Pista Rápida
- Espiral
- Circular

Operação de Mudança de Pista

Não é recomendável utilizar a mudança de pista durante a utilização da pista de orientação curva. A mudança de pista não compensará a defasagem inerente do GPS no modo de pista curva.



Caminhos

A—Curva Simples
B—Em Caixa
C—Espiral

D—Curva em S
E—Pista Rápida
F—Circular

PC9032 —UN—17APR06

zb48j1t,1692100048683 -54-19SEP23-2/8

Criação de Uma Nova Pista Curva Adaptável

PC582158 —UN—01AUG23

NOTA: Não é necessário configurar o cliente, a fazenda e o talhão para a operação com pista curva adaptável, mas somente uma pista curva adaptável global pode ser salva.



Menu

1. Selecione Menu.

zb48j1t,1692100048683 -54-19SEP23-3/8

2. Selecione GreenStar (GS3)

PC582159 —UN—01AUG23



Greenstar (GS3)

zb48j1t,1692100048683 -54-19SEP23-4/8

3. Selecione a Orientação.

PC590571 —UN—17AUG23



Orientação

Continua na próxima página

zb48j1t,1692100048683 -54-19SEP23-5/8

4. Selecione Adaptive Curves (Curvas Adaptáveis) no menu suspenso Modo de Rastreamento (D).
5. Selecione o nome das curvas adaptáveis em Nome da Pista de Orientação. Se não existir nenhum nome, crie um novo selecionando uma nova pista de orientação.
6. Dirija até o local desejado no talhão para o início da pista.
7. Inicie a gravação. Selecione Gravar.

NOTA: A tecla programável Gravação de Curva Adaptável é desativada quando o Modo Repetição está LIGADO. Ao gravar novos caminhos (ou seja, plantio), o modo repetição deve estar desmarcado

PC590566 —UN—17AUG23



Definição do Modo de Rastreamento para Curvas Adaptáveis

(Desligado). Na orientação por caminhos existentes (ou seja, pulverização, colheita) o botão Modo Repetição deve estar marcado (Ligado).

Por padrão, o Modo Repetição está DESLIGADO.

8. Após ser selecionado, o registro é substituído pelo seguinte:
 - a. Pausa

zb48j1t,1692100048683 -54-19SEP23-6/8

b. Parada

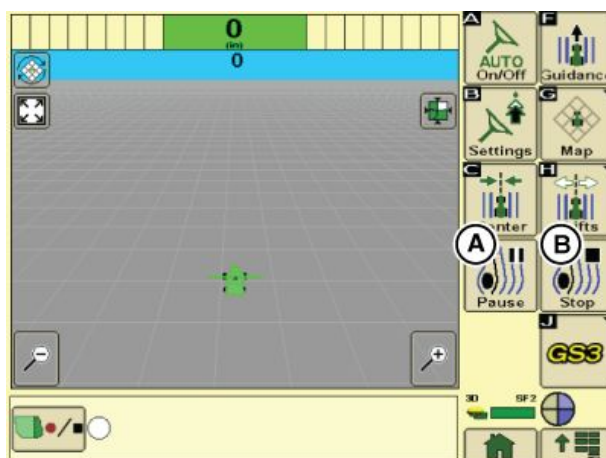
NOTA: A gravação somente precisa ser desligada se a máquina for conduzida para fora do padrão de talhão normal (ou seja, reabastecimento do pulverizador, plantadeira) ou, se o usuário não quiser gravar curvas na extremidade do talhão.

9. Dirija pela passagem inicial. Uma pista de orientação azul aparecerá sobre o mapa.

NOTA: Ao dirigir em linha reta, o caminho gravado pode não ser exibido atrás do ícone da máquina no monitor. O caminho é exibido quando a máquina faz uma curva.

Nenhuma linha de navegação aparecerá até que se atinja o final da passagem e a máquina seja virada. O sistema determinará o caminho a seguir depois que a máquina fizer meia-volta. O sistema localiza um segmento de linha paralelo e dentro de 1/2 a 1-1/2 do espaçamento entre pistas. O caminho previsto aparecerá e o operador poderá navegar a partir dele. Dirija o veículo ao longo do caminho desejado.

10. Vire o veículo no final da primeira passagem e uma linha de navegação branca será gerada para a passagem seguinte. A linha de navegação pode demorar alguns segundos para ser exibida.
11. Após a exibição da linha de navegação branca para a passagem pretendida, pressione o interruptor de retomada (apenas AutoTrac) na máquina e ela começará a percorrer automaticamente essa passagem. Para orientação manual, dirija sobre a linha de navegação branca realçada.
12. Selecione Parar (B) a gravação após o término do talhão.



Página de Definição Curvas Adaptáveis

A—Pausa

B—Parada

IMPORTANTE: PARE de gravar antes de entrar no talhão seguinte. Caso contrário, os dados de Curvas Adaptáveis podem ser excluídos a partir do último talhão antes da gravação dos dados de curvas adaptáveis no próximo talhão.

NOTA: Os dados da pista de orientação da curva adaptável armazenados são atribuídos ao nome do Cliente, da Fazenda e do Talhão selecionados. Eles serão armazenados na memória interna do monitor até que sejam apagados pelo usuário e possam ser transferidos para outro monitor.

Continua na próxima página

zb48j1t,1692100048683 -54-19SEP23-7/8

PC590589 —UN—17AUG23

Gravação de um Caminho Reto ou Navegação ao Redor de Obstáculos

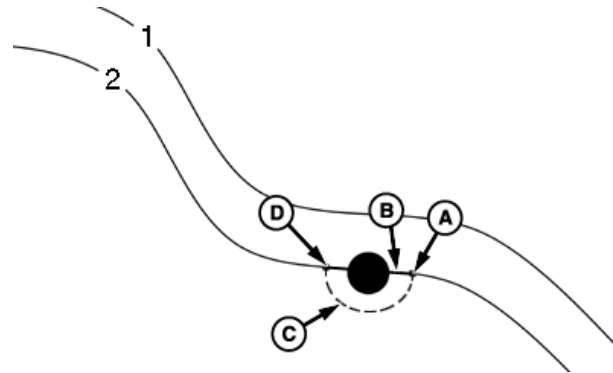
1. Inicie a gravação.
2. Selecione uma pausa na gravação para interromper temporariamente a gravação do caminho de um veículo.
3. Selecione a gravação para retomar a gravação da curva adaptável.

A distância entre o local em que a gravação foi PAUSADA e onde ela foi RETOMADA será conectada por uma linha reta. Isso pode ser útil quando houver uma seção reta longa do caminho ou quando se navegar próximo a obstáculos.

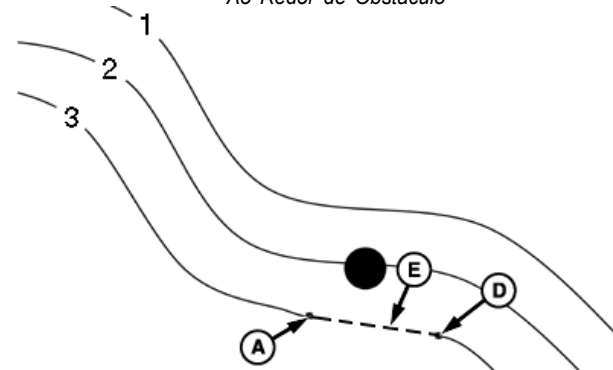
NOTA: O segmento de ponte mais longo (segmento de linha criado entre COLOCADO EM PAUSA e RETIRADO DE PAUSA) que pode ser criado é uma distância de 0,8 km (0,5 milhas) (2.640 pés). Para uma distância maior, o segmento da linha não será conectado, resultando em uma abertura no caminho.

A—Gravação EM PAUSA
B—O segmento da ponte é gerado para conectar os dois pontos
C—Caminho do trator não registrado durante a pausa

D—Gravação RETIRADA DA PAUSA
E—Caminho gravado como linha reta entre os pontos A e D



Ao Redor de Obstáculo



Caminho Reto

PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

zb48j1t,1692100048683 -54-19SEP23-8/8

Curvas AB

PC9028 —UN—16APR06

Teoria de Operação

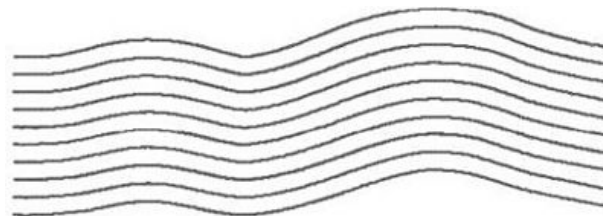
O modo de curvas AB permite que um operador conduza em passagens paralelas em curva que tenham pontos finais em qualquer extremidade do talhão. As pistas de orientação serão paralelas à pista em qualquer direção e serão geradas com base na pista original para garantir que erros de direção não se propaguem por todo o talhão.

A Pista de Orientação 0 é a pista de referência a partir da qual todas as passagens em curvas subsequentes no talhão se baseiam. Após a criação da primeira curva AB (Pista de Orientação 0), quatro pistas serão geradas. O sistema continuará a gerar passagens adicionais quando o veículo percorrer a última passagem exibida na tela.

NOTA: Uma opção para ignorar a passagem está disponível no modo de curvas AB.

Geração de Informações do Caminho da Curva AB - Conforme o sistema gera as passagens iniciais após a gravação da Pista de Orientação 0, ou ao gerar passes adicionais, o texto "Generating AB Curve" ("Gerando Curva AB") será exibido na visualização em perspectiva. Durante esse tempo não será possível sair da pista em nenhum dos caminhos.

Limites de Geração da Curva AB - A curva AB inicialmente gravada deve ter pelo menos 10 pés de comprimento para ser uma curva AB válida para uso na orientação. O veículo deve estar a 400 metros (0.25 milhas) de onde a Pista 0 foi gravada para que o sistema inicie a geração dos caminhos da curva. Se o veículo estiver em seu limite externo, pode levar vários minutos para gerar um caminho que apareça na tela. Durante esse tempo "Geração da Curva AB" será exibido na tela.



Modo de Curvas AB

Múltiplas Curvas AB em um talhão - Um talhão pode conter múltiplos caminhos de curva AB. Cada curva AB de um talhão deve ser gravada e nomeada de forma exclusiva.

Numeração de Pista - As pistas serão numeradas para permitir ignorar a passagem e para auxiliar na busca de passagens. A etiqueta de direção (N, S, L ou O) é definida pelo rumo determinado entre o primeiro e o último ponto na curva.

A curvatura do caminho muda conforme os caminhos subsequentes ficam mais côncavos ou convexos.

Criação de Uma Nova Pista de Orientação da Curva AB

Use o procedimento a seguir para configurar a primeira curva AB (Pista de Orientação 0), a partir da qual todos os passes de curvas subsequentes do talhão se baseiam.

NOTA: Múltiplas Curvas AB podem ser gravadas por talhão. Elas precisarão ser nomeadas e gravadas separadamente.

zb48j1t,1692100403680 -54-17SEP23-1/7

1. Selecione Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1692100403680 -54-17SEP23-2/7

2. Selecione GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



Greenstar (GS3)

Continua na próxima página

zb48j1t,1692100403680 -54-17SEP23-3/7

3. Selecione a Orientação.

PC590571 —UN—17AUG23



zb48j1t,1692100403680 -54-17SEP23-4/7

4. Selecione as Curvas AB no Modo de Rastreamento.

PC590565 —UN—17AUG23



Curvas AB do Modo de Rastreamento

5. Selecione o nome das curvas AB em Nome da Pista de Orientação. Se não existir nenhum nome, crie um novo selecionando uma nova pista de orientação.

6. Dirija até o local desejado no talhão para o início da pista.

a. Pausa

7. Inicie a gravação. Selecione Gravar.

8. Após ser selecionado, o registro é substituído pelo seguinte:

zb48j1t,1692100403680 -54-17SEP23-5/7

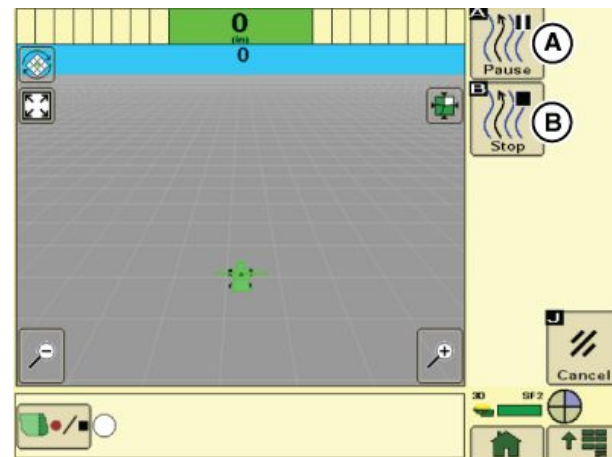
b. Parada

9. Dirija pela passagem inicial. Uma pista de orientação azul aparecerá sobre o mapa.

NOTA: Ao dirigir em linha reta, o caminho gravado pode não ser exibido atrás do ícone da máquina no monitor. O caminho é exibido quando a máquina faz uma curva.

10. Pressione o botão para Parar (B) a gravação no final do passe e a pista será salva na memória.

NOTA: Se o sinal do GPS for perdido durante a gravação, a gravação é interrompida e a curva AB que estava gravada naquele ponto será salva. Se a Curva AB não for a pretendida pelo operador, ela pode ser excluída usando o botão Delete Track (Excluir Pista) na página de configuração da pista de orientação.



Página de Definição de Curva AB

A—Pausa

B—Parada

Continua na próxima página

zb48j1t,1692100403680 -54-17SEP23-6/7

PC590590 —UN—17AUG23

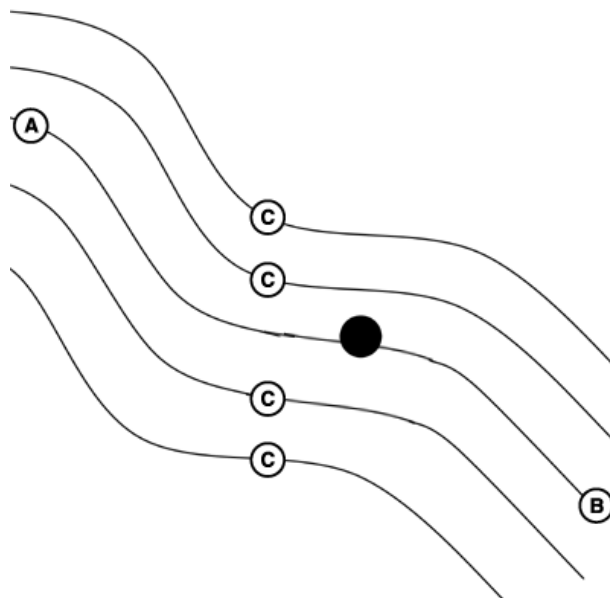
Gravação de um Caminho Reto ou Navegação ao Redor de Obstáculos

1. Inicie a gravação das curvas AB.
2. Selecione uma pausa na gravação para interromper temporariamente a gravação do caminho de um veículo.
3. Selecione a gravação de curvas AB para retomar a gravação da curva AB.

A distância entre o local em que a gravação foi pausada e onde ela foi retomada será conectada por uma linha reta. Isso pode ser útil quando houver uma seção reta longa do caminho ou quando se navegar próximo a obstáculos.

NOTA: O segmento de ponte mais longo (segmento de linha criado entre uma pausa e o cancelamento da pausa) que pode ser criado é uma distância de 0,8 km (0,5 milhas) (2.640 pés). Para uma distância maior, o segmento da linha não será conectado, resultando em uma abertura no caminho.

A—Pausa antes do obstáculo C—Caminhos Gerados a partir da Pista 0
B—Retomada após o obstáculo



Navegação ao Redor de Obstáculos

PC9030C—UN—27OCT06

zb48j1t,1692100403680 -54-17SEP23-7/7

Pista Circular

PC582158 —UN—01AUG23

Teoria de Operação

A pista circular ajuda os operadores a dirigir em círculos concêntricos em um talhão com irrigação com pivô central. Os operadores podem criar um círculo inicial usando diversos métodos diferentes. Após a definição do círculo inicial, são criados todos os círculos subsequentes no talhão.

O Modo Pista Circular está disponível para Orientação Manual, no entanto, para utilizar o AutoTrac no modo Pista Circular é necessária a ativação do AutoTrac e do Pivot Pro. A ativação do Pivot Pro está disponível apenas na América do Norte.

As coordenadas de latitude e longitude do centro do círculo são salvas e associadas ao nome do talhão. Se não houver um talhão selecionado quando o centro do círculo for definido, centro de círculos globais serão salvos. Os Centros de Círculos podem ser recuperados para uso futuro.

Criação de uma Nova Pista Circular

1. Selecione Menu.



Menu

Continua na próxima página

zb48j1t,1692100524545 -54-17SEP23-1/6

2. Selecione GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



Greenstar (GS3)

zb48j1t,1692100524545 -54-17SEP23-2/6

3. Selecione a Orientação.

PC590571 —UN—17AUG23



Orientação

zb48j1t,1692100524545 -54-17SEP23-3/6

4. Selecione o modo de rastreamento de Pista Circular.

PC590567 —UN—17AUG23



Pista Circular do Modo de Rastreamento

5. Selecione o nome da pista circular em Nome da Pista de Orientação. Se não existir nenhum nome, crie um novo selecionando uma nova pista de orientação.

6. Dirija até o local desejado no talhão para o início da pista.

pelo círculo inteiro para que o cálculo do centro do círculo seja o ideal e obter uma pista de orientação mais precisa.

Método Dirigir Círculo

Dirigir Círculo - Cria uma pista circular percorrendo pelo menos 10% do círculo desejado. Recomenda-se dirigir

1. Dirija até o local desejado no talhão para percorrer uma passagem circular.

zb48j1t,1692100524545 -54-17SEP23-4/6

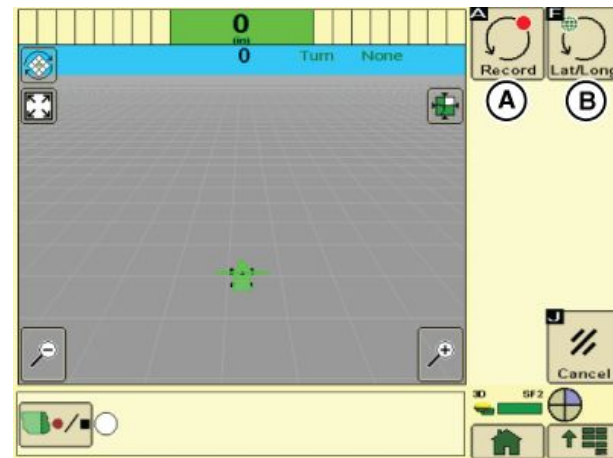
2. Selecione o registro (A) para dirigir na pista circular.

3. Selecione Stop circle recording (Parar gravação do círculo). As pistas circulares são criadas automaticamente com o espaçamento entre pistas definido na configuração.

NOTA: O botão para parar a gravação do círculo será exibido quando uma parte suficiente do círculo tiver sido percorrida para calcular o ponto central.

A—Gravar

B—Lat/Long



Página para Definir Pista Circular

Continua na próxima página

zb48j1t,1692100524545 -54-17SEP23-5/6

PC590591 —UN—17AUG23

Método Lat/Long

1. Selecione Lat/Long (B) da pista de orientação.
2. Digite os valores desejados de latitude e longitude em graus decimais. Os valores de latitude e longitude anteriores associados ao talhão são exibidos quando a tela de entrada for exibida pela primeira vez.
3. Salve os valores selecionando o botão para aceitar (C). As pistas circulares são criadas automaticamente com o espaçamento entre pistas definido na Configuração.

NOTA: Pode ser necessário alinhar o veículo na pista da torre do pivô central ou usar a mudança de pista central para alinhar as pistas com o veículo.

A—Latitude
B—Longitude

C—Aceitar

Ponto Central

zb48j1t,1692100524545 -54-17SEP23-6/6

PC590584 —UN—17AUG23

Orientação da Linha

PC582158 —UN—01AUG23

1. Selecione Menu.



Menu

zb48j1t,1692279954088 -54-17SEP23-1/3

2. Selecione GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



Greenstar (GS3)

zb48j1t,1692279954088 -54-17SEP23-2/3

3. Selecione a Orientação.
4. Selecione o modo de rastreamento do Localizador de Linha.
5. Vá para Visualização.
6. Selecione a Configuração da Linha.

PC590571 —UN—17AUG23



Orientação

zb48j1t,1692279954088 -54-17SEP23-3/3

Monitor Geração 4—Pista de Orientação

Pista de Orientação Reta

PC28961 —UN—24APR23

1. Selecione Menu.



Menu

zb48j1t,1692106465016 -54-17SEP23-1/9

2. Selecione AutoTrac Guidance.

PC28717 —UN—25AUG22



Orientação do AutoTrac

zb48j1t,1692106465016 -54-17SEP23-2/9

3. Selecione "Ajustar Pista".

PC590575 —UN—17AUG23



Definir Pista de Orientação

zb48j1t,1692106465016 -54-17SEP23-3/9

4. Selecione New Track (Nova Pista) se nenhuma pista existente estiver disponível.

PC590576 —UN—17AUG23



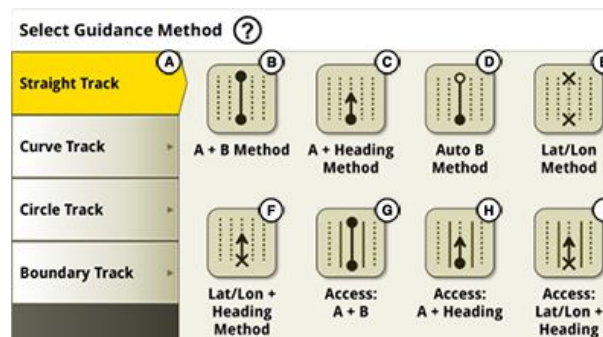
Nova Pista

zb48j1t,1692106465016 -54-17SEP23-4/9

5. Selecione Straight Track (Pista Reta) (A). Selecione qualquer método a partir das opções disponíveis.

A—Pista de Orientação Reta
B—Método A + B
C—Método de Direção A +
D—Método Auto B
E—Método Lat/Lon

F—Método Lat/Lon + Rumo
G—Acesso: A + B
H—Acesso: Título A+
I—Acesso: Direção Lat/Lon +



Opções de Pista de Orientação Reta

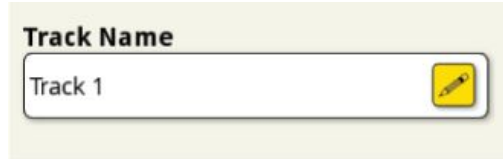
Continua na próxima página

zb48j1t,1692106465016 -54-17SEP23-5/9

PC28945 —UN—22AUG23

6. Selecione o Nome da Pista.

PC590577 —UN—17AUG23



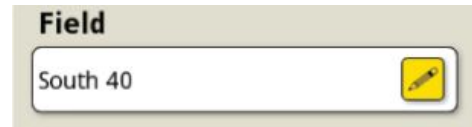
Nome da Pista

zb48j1t,1692106465016 -54-17SEP23-6/9

7. Selecione o Talhão.

PC590578 —UN—17AUG23

8. Selecione OK. Dirija até o local inicial desejado no talhão.



Talhão

zb48j1t,1692106465016 -54-17SEP23-7/9

9. Selecione Set A (Definir A).

PC590579 —UN—17AUG23



Ajustar A

zb48j1t,1692106465016 -54-17SEP23-8/9

10. Selecione Set B (Definir B).

PC590580 —UN—17AUG23



Ajustar B

zb48j1t,1692106465016 -54-17SEP23-9/9

Pista Curva

PC28961 —UN—24APR23

1. Selecione Menu.



Menu

zb48j1t,1692108125002 -54-17SEP23-1/6

2. Selecione AutoTrac Guidance.

PC28717 —UN—25AUG22



Orientação do AutoTrac

Continua na próxima página

zb48j1t,1692108125002 -54-17SEP23-2/6

3. Selecione "Ajustar Pista".

PC590575 —UN—17AUG23



Definir Pista de Orientação

zb48j1t,1692108125002 -54-17SEP23-3/6

4. Selecione New Track (Nova Pista) se nenhuma pista existente estiver disponível.

PC590576 —UN—17AUG23



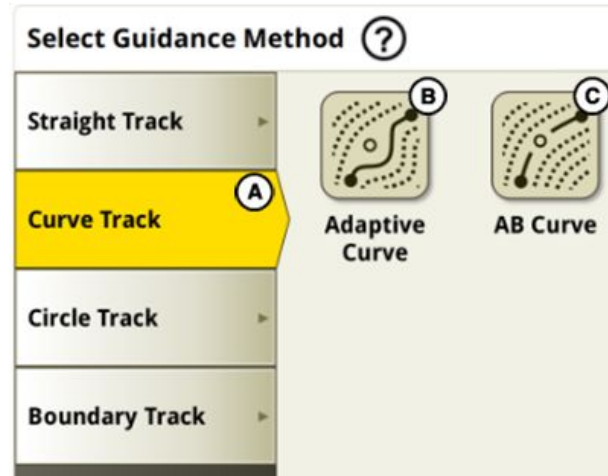
Nova Pista

zb48j1t,1692108125002 -54-17SEP23-4/6

5. Selecione a Pista Curva (A). Selecione qualquer método a partir das opções disponíveis.
6. Dirija até o local inicial desejado no talhão.

A—Pista Curva
B—Curva Adaptável

C—Curva AB



Opções de Pista de Curva

zb48j1t,1692108125002 -54-17SEP23-5/6

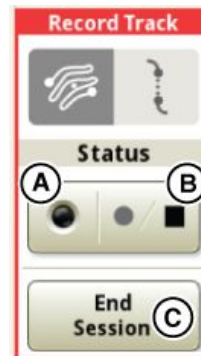
PC28846 —UN—22AUG23

7. Selecione Record (A) (Gravar) para iniciar a gravação.
8. Selecione Encerrar Sessão (End Session) (C) para finalizar a gravação.
9. Selecione OK para salvar a sessão ou Cancelar para retornar à sessão de gravação de curva.

NOTA: Uma vez terminada, segmentos de curva adicionais podem ser incluídos na seção ao editar a pista de orientação.

A—Gravar
B—Pausar/Parar

C—Finalizar Sessão



Registro de Pista de Orientação

zb48j1t,1692108125002 -54-17SEP23-6/6

PC590588 —UN—17AUG23

Pista Circular

PC28961 —UN—24APR23

1. Selecione Menu.



Menu

zb48j1t,1692108138989 -54-17SEP23-1/7

2. Selecione AutoTrac Guidance.

PC28717 —UN—25AUG22



Orientação do AutoTrac

zb48j1t,1692108138989 -54-17SEP23-2/7

3. Selecione "Ajustar Pista".

PC590575 —UN—17AUG23



Definir Pista de Orientação

zb48j1t,1692108138989 -54-17SEP23-3/7

4. Selecione New Track (Nova Pista) se nenhuma pista existente estiver disponível.

PC590576 —UN—17AUG23



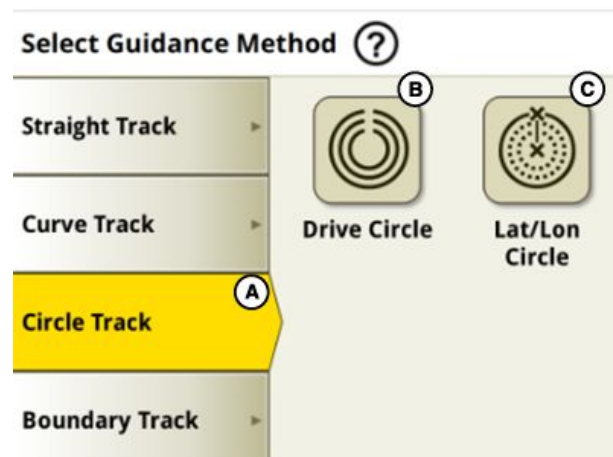
Nova Pista

zb48j1t,1692108138989 -54-17SEP23-4/7

5. Selecione Pista Circular (B). Selecione qualquer método a partir das opções disponíveis.

A—Pista Circular
B—Dirigir Círculo

C—Lat/Lon Curva



Opções de Pista Circular

Continua na próxima página

zb48j1t,1692108138989 -54-17SEP23-5/7

PC28847 —UN—22AUG23

Dirigir Círculo

1. Dirija até o local desejado no talhão para percorrer uma passagem circular.
2. Selecione Start (Iniciar) (A) para gravar a nova pista de orientação.
3. Dirija pela passagem circular desejada.
4. Selecione Done (Concluído) (B) para interromper a gravação.

NOTA: O botão Done (Pronto) será exibido quando uma parte suficiente do círculo tiver sido percorrida para calcular o ponto central.



Dirigir em Pista Circular

A—Partida
B—Concluído

C—Cancelar

zb48j1t,1692108138989 -54-17SEP23-6/7

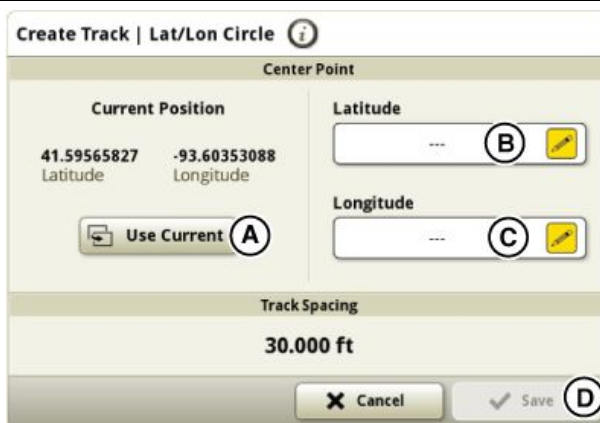
PC590587 —UN—17AUG23

Lat/Lon Curva

1. Dirija até o local desejado no talhão para percorrer uma passagem circular.
2. Selecione Use Current (Usar Corrente) (A) se a latitude e longitude atuais estiverem corretas.
3. Selecione Latitude (B) e Longitude (C) Ponto Central.
4. Selecione Salvar (D).

A—Usar Atual
B—Latitude

C—Longitude
D—Salvar



Latitude/Longitude de Pista Circular

zb48j1t,1692108138989 -54-17SEP23-7/7

PC590592 —UN—17AUG23

Pista de Limite

PC28961 —UN—24APR23

1. Selecione Menu.



Menu

zb48j1t,1692108148895 -54-17SEP23-1/5

2. Selecione AutoTrac Guidance.

PC28717 —UN—25AUG22



Orientação do AutoTrac

Continua na próxima página

zb48j1t,1692108148895 -54-17SEP23-2/5

3. Selecione "Ajustar Pista".

PC590575 —UN—17AUG23



Definir Pista de Orientação

zb48j1t,1692108148895 -54-17SEP23-3/5

4. Selecione New Track (Nova Pista) se nenhuma pista existente estiver disponível.

PC590576 —UN—17AUG23



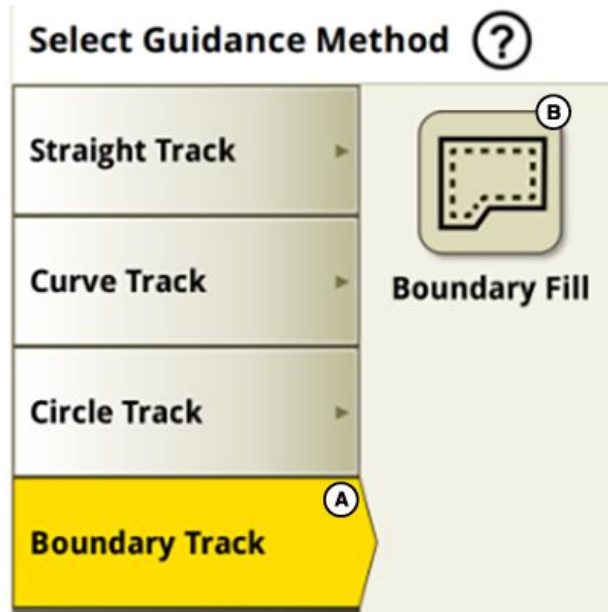
Nova Pista

zb48j1t,1692108148895 -54-17SEP23-4/5

5. Selecione uma Trajetória de Contorno (A). Selecione o Preenchimento de Contorno (B).
6. Selecione talhão e contorno para gerar a pista de orientação de preenchimento de contorno.
7. Selecione próximo para configurar o preenchimento de contorno.

A—Pista de Limite

B—Preenchimento de Contorno



Opções de Trajetória de Contorno

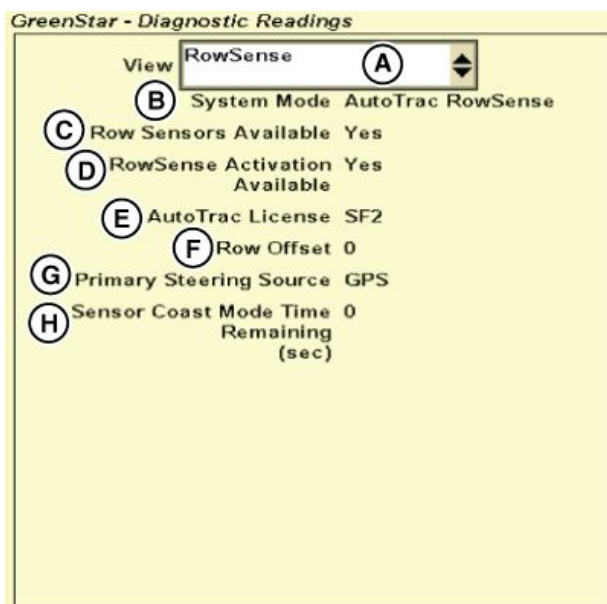
zb48j1t,1692108148895 -54-17SEP23-5/5

PC28848 —UN—22AUG23

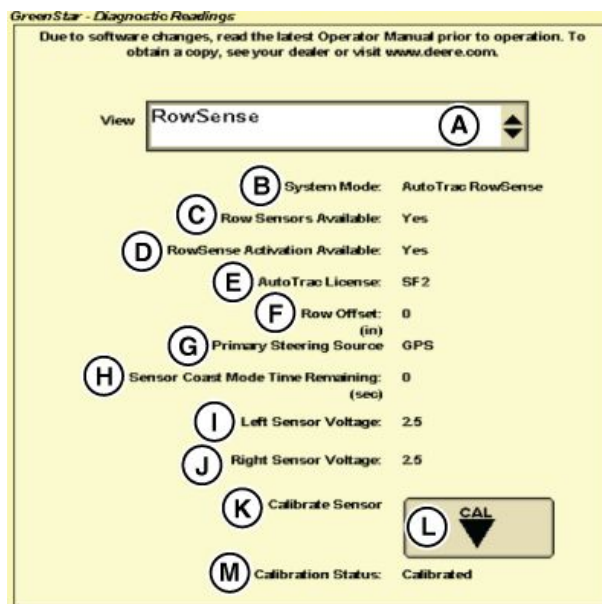
Diagnósticos

Telas de Diagnóstico para GreenStar 3

NOTA: Possíveis respostas de diagnóstico dadas com breve explicação.



Leituras de Diagnóstico para GreenStar 3 CommandCenter



Leituras de Diagnóstico do Monitor GreenStar 3

- A—Visualização
 B—Modo do Sistema
 C—Sensores de Linha Disponíveis
 D—Ativação do RowSense Disponível
 E—Licença do AutoTrac
 F—Desvio de linha
 G—Fonte de Direção Primária
 H—Tempo Restante do Modo de Movimento do Sensor

- I— Tensão do Sensor Esquerdo
 J— Tensão do Sensor Direito
 K—Calibração do Sensor
 L— CAL
 M—Status da Calibração

Sensores de linha disponíveis:

- A — Sim
- B — Não

Disponibilidade de ativação do sistema de orientação de linha:

- A — Sim (se a ativação AutoTrac RowSense GS3 estiver disponível)
- C — Não (se não houver ativação AutoTrac RowSense GS3 disponível)

Licença do AutoTrac:

- A — Sim (SF1)
- B — Sim (SF2)
- C — Não

Desvio de linha:

- Valor do desvio da linha atual, distância medida em (pol.) ou (mm).

Fonte de direção primária:

- A — Nenhuma

- B — GPS
- C — Sensores de linha

Tempo restante do modo de movimento do sensor:

- Temporizador de contagem regressiva quando o sinal do GPS é perdido, mostrado em segundos.

Tensão do Sensor Esquerdo

- A tensão do sensor em descanso deve ser menor que 2,5 volts.

Tensão do Sensor Direito

- A tensão do sensor em descanso deve ser maior que 2,5 volts.

Calibração do Sensor

Status da Calibração

- Calibrado
- Não calibrado

zb48j1t,1692098536255 -54-12SEP23-1/1

Tela de Diagnóstico para Geração 4

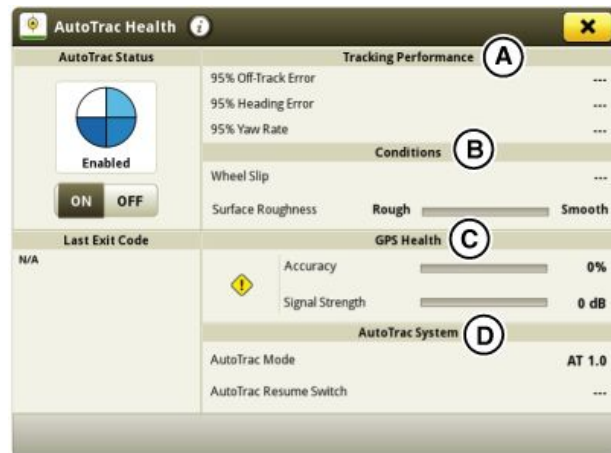
Status do AutoTrac: O estado do AutoTrac apresenta a Gráfico circular do AutoTrac e Alternância de AutoTrac LIGADO/DESLIGADO.

NOTA: Os valores de Desempenho e Condições do Rastreamento são calculados continuamente quando o AutoTrac é ativado (gráfico circular de status de 4/4) e se rastreamento estiver na linha. Os valores não são atualizados quando o AutoTrac cai para 3/4 ou 2/4 do gráfico circular de status, e os valores mudam para "---" em 1/4 do gráfico de status.

Desempenho do Rastreamento (A)

NOTA: Cada um dos valores a seguir é exibido como um valor de percentil de 95, o que significa que, em 95% do tempo, o desempenho será igual ou superior ao valor exibido.

Erro Lateral de 95% — Distância da pista de orientação mais próxima da máquina. O erro aumenta até que a máquina alcance a metade entre as duas pistas de orientação, depois o erro diminui conforme a máquina se aproxima da próxima pista de orientação. Em boas



Tela de Diagnóstico para Geração 4

A—Desempenho do Rastreamento
B—Condições

C—Integridade do GPS
D—Sistema AutoTrac

condições, esses valores devem ser iguais a ou menores que:

	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)
Erro Lateral (todos os tipos de pistas)	4 cm (1.6 in)	8 cm (3.2 in)	12 cm (4.7 in)

Erro de Direção de 95% — Relação entre a direção da máquina e a pista de orientação atual. Em boas

condições, esses valores devem ser iguais a ou menores que:

	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)
Pista de Orientação Reta	0,8°	1°	1,2°
Curva/Pista Circular (Este valor depende da nitidez da curva. As curvas mais nítidas têm valores mais altos.)	1,6°	3,0°	3,6°

Taxa de Guinada de 95% — A taxa de curva da máquina, que afeta o desempenho do rastreamento. Em boas

condições, esses valores devem ser iguais a ou menores que:

	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)
Pista de Orientação Reta	1°	1,5°	1,8°
Curva/Pista Circular (Este valor depende da nitidez da curva. As curvas mais nítidas têm valores mais altos.)	2°	4,5°	5,4°

Condições (B)

NOTA: Valores fora do limite ideal exibem um LED indicador de status na cor amarela. Valores dentro do intervalo ideal exibem um LED indicador de status na cor verde.

Irregularidade da Superfície — Medição da superfície onde a máquina está operando. É calculado usando as entradas de passo, rotação e velocidade do Receptor StarFire. A barra indicadora de aspereza da superfície

é amarela quando estiver fora da faixa ideal, e verde quando dentro da faixa ideal.

Patinagem das Rodas — A porcentagem de patinagem das rodas é medida comparando a leitura da velocidade da roda da máquina com a velocidade do GPS. Um valor maior do que 6% indica que a patinagem das rodas pode estar afetando negativamente o desempenho do AutoTrac.

Integridade do GPS (C)

Continua na próxima página

zb48j1t,1692676792441 -54-23AUG23-1/2

Precisão — A precisão da posição do receptor que é exibida como porcentagem. Para alcançar a precisão e repetibilidade anunciadas, é necessária uma precisão de 100%.

Intensidade do Sinal — Qualidade do sinal de correção do StarFire recebido pelo receptor.

Sistema AutoTrac (D)

Modo AutoTrac - Indica o tipo de unidade de controle AutoTrac instalada na máquina.

Unidade de Controle	Modo AutoTrac
AT2 (7R S.N. 110101—, 8R S.N. 160001—, 8RT S.N. 923001—, 8RX S.N. 801001—)	AT 2.0
AT1 (unidade de controle do AutoTrac integrada ou instalada de fábrica)	AT 1.0
Unidade de Controle do AutoTrac 300	ATC 300
Unidade de Controle AutoTrac Raven	Controle Automático de Temperatura RAVEN
Unidade de Controle do AutoTrac Reichhardt	ATC Reichhardt
Unidade de Controle do John Deere AutoTrac	ATC Deere
AutoTrac Universal 300	ATC 300
AutoTrac Universal 200	ATC 200
AutoTrac Universal 100	ATC 100

Interruptor de Retorno do AutoTrac™ — Indica Ligado quando o interruptor de retorno do AutoTrac™ é

pressionado e Desligado quando o interruptor de retorno é liberado.

zb48j11,1692676792441 -54-23AUG23-2/2

Limpeza dos Sensores de Linha

Limpeza dos Sensores de Linha

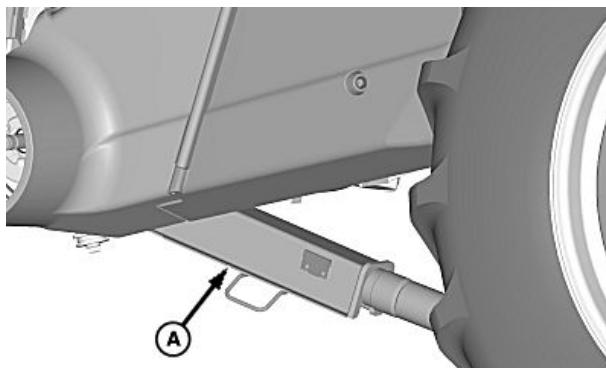
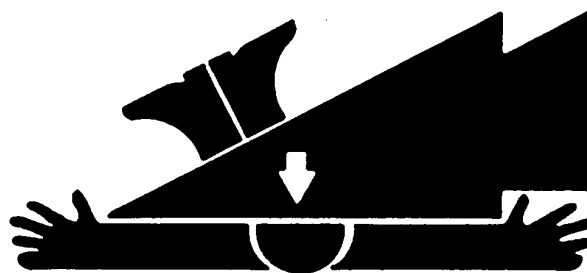
⚠ CUIDADO: DESLIGUE o motor, acione o freio de estacionamento e retire a chave.

Erga a plataforma e abaixe o batente de segurança (A) na haste do cilindro hidráulico.

Os Sensores de Linha devem ser inspecionados diariamente para verificar se há necessidade de limpeza. Se houve acúmulo de material nos sensores, isto pode impedir a livre movimentação e afetar o desempenho. Para limpar os sensores de linha, remova os detritos dos sensores e da área em volta. Verifique se os sensores se movimentam livremente sem obstrução.

Verifique anualmente se há desgaste excessivo nas buchas e eixos do sensor. Substitua conforme necessário.

A—Batente de Segurança



TS686 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

KR43067,00000B3 -54-11NOV08-1/1

Página

Página

Alavanca multifuncional	15-1
Alinhamento	
Orientação de Linha	25-6, 30-3
Alinhamento de talos	
Sensores de linha	25-6, 30-3
Ativação	20-1
Ativação do Sistema	15-1
Ativação/desativação do status do sensor	15-1

L

Limpeza	
Sensores de linha	60-1
Linha estimada	25-6. 30-3

M

Manobras Adaptáveis	
Gravação Manual.....	40-7
Modo AutoTrac	40-7
Modo Documentação.....	40-7
Manutenção	
Limpeza dos sensores de linha	60-1
Modo AutoTrac	
Manobras Adaptáveis	40-7
Modo Documentação	
Manobras Adaptáveis	40-7
Modo Entrada de Linha	
Botão de Retomada.....	15-1
Modo Orientação de Linha	
Botão de Retomada	15-1

C

Calibração	
Diagnósticos	55-1
Sensores de linha	25-8, 30-4
Compatibilidade.....	20-1
Configuração	
Botão de Retomada	15-1
Curva na cabeceira	35-2

D

Deslocamentos

Orientação de Linha..... 25-6, 30-3

Diagnósticos 55-1

Divisores de linha 25-6, 30-3

G

GPS	
Sensor de linha	35-1
Gravação Manual	
Manobras Adaptáveis	40-7

1

Ícone	
Sensor de linha	35-1
Informações Gerais	
Referências Gerais	
Marcas Comerciais.....	-3
Instalado	
Sensor de linha	35-1

O

Orientação de Linha	
Alinhamento	25-6, 30-3
Configuração do deslocamento	25-6, 30-3
Diagnósticos	55-1

P

Palavras de sinalização, compreenda..... 5-1

R

Requisitos..... 20-1

S

Segurança	
Manutenção segura, prática	5-2
Sensor de linha	
Botão de Status	15-1
Ícone	35-1
Instalado	35-1
Operação com GPS	35-1
Sinal perdido	35-1
Sensores de linha	
Alinhamento de talos	25-6, 30-3
Calibração	25-8, 30-4
Limpeza	60-1
Tempo de espera	15-1
Tensões	25-8, 30-4

Continua na próxima página

Página

Sinal perdido	
Sensor de linha	35-1
Solução de Problemas	
Tela Diagnósticos	55-1
SSU	15-1

T

Tempo de espera	15-1
Tensões	
Sensores de linha	25-8, 30-4

V

Valor do deslocamento	20-1
-----------------------------	------

Informações Técnicas

Informações técnicas podem ser adquiridas na John Deere. As publicações estão disponíveis em versão impressa ou em formato CD-ROM.

Os pedidos podem ser feitos usando um dos seguintes:

- Livraria de Informações Técnicas John Deere:
www.JohnDeere.com/TechInfoStore
- Ligar para 1-800-522-7448
- Entre em contato com seu concessionário John Deere

As informações disponíveis incluem:

CATÁLOGOS DE PEÇAS que listam as peças de reposição disponíveis para sua máquina com ilustrações para ajudar a identificar as peças corretas. Isso também é útil na montagem e desmontagem.



TS189 —UN—17JAN89

DX,SERV LIT -54-07DEC16-1/4

MANUAIS DO OPERADOR que oferecem informações sobre segurança, operação, manutenção e serviços.



TS191 —UN—02DEC88

DX,SERV LIT -54-07DEC16-2/4

MANUAIS TÉCNICOS contendo informações de serviço para sua máquina. Incluem-se especificações, procedimentos ilustrados de montagem e desmontagem, diagramas de fluxo de óleo hidráulico e esquemas de fiação. Alguns produtos têm manuais separados para informações de reparos e diagnósticos. Alguns componentes, tais como motores, estão disponíveis em um manual técnico de componentes separado.



Continua na próxima página

DX,SERV LIT -54-07DEC16-3/4

TS224 —UN—17JAN89

CURRÍCULO DE TREINAMENTO incluindo cinco séries abrangentes de livros que descrevem as informações básicas independentemente do fabricante:

- A série "Agricultural Primer" cobre tecnologia de agricultura e criação.
- A série "Farm Business Management" examina problemas do "mundo real" e oferece soluções práticas nas áreas de marketing, finanças, seleção de equipamento e adequação a normas legais.
- Manuais de Noções Básicas de Manutenção explicam como reparar e manter um equipamento fora-de-estrada.
- Manuais de Noções Básicas de Operação da Máquina descrevem os ajustes e capacidades das máquinas, como melhorar o rendimento da máquina e como eliminar operações de campo desnecessárias.
- Manuais de Noções Básicas de Equipamentos Compactos fornecem instruções para serviço e manutenção de equipamentos de TDPs de até 40 HP.



TS1663 —UN—10OCT97

DX,SERVLIT -54-07DEC16-4/4

John Deere Mantém Você Trabalhando

Não se aplica a esta região

DX,IBC,2 -54-01MAR06-1/1

