

AutoTrac RowSense pro sklízecí mlátičky a sklízeče bavlny



JOHN DEERE



NÁVOD K POUŽITÍ

**AutoTrac RowSense pro sklízecí
mlátičky a sklízeče bavlny**

OMPFP24361 VYDÁNÍ K3 (CZECH)

Úvod

Předmluva

DĚKUJEME VÁM, že jste si zakoupili produkt John Deere.

Pečlivě si PŘEČTĚTE TUTO PŘÍRUČKU a seznamte se se správným používáním a údržbou vašeho produktu. V opačném případě může dojít k vážnému úrazu osob nebo k poškození zařízení. Tento návod k obsluze a výstražné štítky umístění na produktu mohou být k dispozici i v jiných jazycích. (Pro objednání navštivte stránku <https://techpubs.deere.com/>.)

TUTO PŘÍRUČKU JE TŘEBA POVAŽOVAT za nedílnou součást vašeho produktu a při prodeji produktu musí zůstat přiložena.

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

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

IDENTIFIKAČNÍ VÝROBNÍ ČÍSLA (P.I.N.) SI ZAPIŠTE na příslušné místo v návodu k obsluze. Zaznamenejte všechna čísla přesně. V případě krádeže produktu se mohou tato čísla stát důležitým pomocníkem v pátrání. Kromě toho Váš prodejce produktů John Deere bude

tato čísla potřebovat při vyřizování Vaší objednávky náhradních dílů. Zálohu identifikačních čísel si uložte na bezpečném místě mimo stroj nebo mimo tento produkt.

ZÁRUKA je poskytována jako součást podpůrného programu společnosti John Deere pro zákazníky, kteří provádějí obsluhu a údržbu stroje podle pokynů v tomto návodu k obsluze. Záruční podmínky jsou popsány na záručním listu nebo prohlášení, které obdržíte od svého prodejce.

Tato záruka vám zajišťuje, že společnost John Deere bude podporovat své výrobky v případě, že se u nich v záruční době vyskytnou závady. Za určitých podmínek poskytuje společnost John Deere rovněž možnost zdokonalení výrobků v místě používání, často bezplatně, a to i pokud již záruční doba výrobku uplynula. Pokud je s výrobkem zacházeno nesprávným způsobem, nebo pokud byl upraven mimo specifikace výrobce, záruka pozbývá platnost a zdokonalení výrobku může být odepřeno.

Pokud nejste původní vlastník tohoto produktu, ve vlastním zájmu se obraťte na svého místního prodejce produktů John Deere a sdělte mu výrobní číslo stroje. Společnost John Deere vás tak může snadněji informovat o různých záležitostech a zdokonaleních svých výrobků.

Výrobní číslo:

zb48j1t,1692254533140 -16-17AUG23-1/1

Ochranné známky

Ochranné známky	
AMS™	Obchodní značka Deere and Company
Android™	Ochranná známka společnosti Google Inc.
Apple®	Ochranná známka společnosti Apple, Inc.
AutoTrac™	Obchodní značka Deere and Company
Bluetooth®	Ochranná známka společnosti Bluetooth SIG
CommandCenter™	Obchodní značka Deere and Company
GreenStar™	Obchodní značka Deere and Company
iGrade™	Obchodní značka Deere and Company
iTEC™	Obchodní značka Deere and Company
JDLink™	Obchodní značka Deere and Company
John Deere Remote Display Access™	Obchodní značka Deere and Company
Microsoft®	Ochranná známka společnosti Microsoft Corporation ve Spojených státech a jiných zemích.
RowSense™	Obchodní značka Deere and Company
Service ADVISOR™	Obchodní značka Deere and Company
StarFire™	Obchodní značka Deere and Company
StellarSupport™	Obchodní značka Deere and Company
Surface Water Pro	Obchodní značka Deere and Company
Windows®	Ochranná známka společnosti Microsoft Corporation ve Spojených státech a jiných zemích.

bvmsit,1690521760389 -16-22AUG23-1/1

Obsah

Strana	Strana
Bezpečnost	
Rozlišení bezpečnostních informací.....	5-1
VÝZNAM VÝSTRAŽNÝCH NÁPISŮ	5-1
Dodržujte bezpečnostní pokyny	5-1
Bezpečné provádění údržby.....	5-2
Bezpečná manipulace s elektronickými součástkami a konzolami	5-2
Bezpečná obsluha naváděcích systémů	5-3
Správné používání bezpečnostního pásu	5-3
Udržujte bezpečnou vzdálenost od sklízecích jednotek.....	5-3
Informace o zákonech a dodržování předpisů	
Prohlášení o shodě ES.....	10-1
Tlačítko obnovení činnosti	
Nastavení tlačítka obnovení činnosti	15-1
AutoTrac RowSense	
Přehled	20-1
Systém nastavení a kalibrace pro modely z roku 2012	
Nastavení systému AutoTrac RowSense pomocí displeje GreenStar	25-1
Nastavení systému AutoTrac RowSense pomocí displeje 4. generace	25-4
Nastavení vyrovnání navádění řádků	25-6
Nastavení najetí do řádku.....	25-6
Postup kalibrace snímačů řádků pomocí displeje GreenStar.....	25-7
Postup kalibrace snímačů řádků pomocí displeje 4. generace	25-8
Nastavení a kalibrační systém modelů z roku 2011 a starších	
Nastavení systému AutoTrac RowSense	30-1
Nastavení vyrovnání navádění řádků	30-2
Postup kalibrace snímače řádků	30-3
Zapnutí systému	
Obrazovky a kontrolky	35-1
Zapnutí řádkových snímačů	35-2
Displej GreenStar 3—Stopa	
Přímá linie.....	40-1
Adaptivní křivky	40-5
Křivky AB	40-8
Kruhová stopa	40-10
Vyhledávač řádku	40-11
Záměna stop.....	40-12
Stopa výkopu.....	40-12
Stopa náspu	40-12
CommandCenter GreenStar 3—Stopa	
Přímá linie.....	45-1
Adaptivní křivky	45-3
Křivky AB	45-7
Kruhová stopa	45-9
Vyhledávač řádku	45-11
Displej 4. generace—Stopa	
Přímá linie.....	50-1
Zakřivená stopa	50-2
Kruhová stopa	50-4
Hraniční stopa	50-5
Diagnostika	
Diagnostické obrazovky pro displej GreenStar 3.....	55-1
Diagnostická obrazovka displeje 4. generace.....	55-2
Čištění řádkových snímačů	
Čištění řádkových snímačů	60-1

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

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

Bezpečnost

Rozlišení bezpečnostních informací

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

Dodržujte doporučená opatření a zásady bezpečnosti při práci.



DX,ALERT -16-03OCT22-1/1

T81388 —UN—28JUN13

VÝZNAM VÝSTRAŽNÝCH NÁPISŮ

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

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

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

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



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

DX,SIGNAL -16-05OCT16-1/1

TS187 —16—30SEP88

Dodržujte bezpečnostní pokyny

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

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

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

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



Nerozumíte-li jakékoli části tohoto návodu a potřebujete-li pomoc, kontaktujte prosím autorizovaného prodejce produktů John Deere.

DX,READ -16-01AUG22-1/1

TS201 —UN—15APR13

Bezpečné provádění údržby

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

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

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

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

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

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

Pád při čištění nebo jiných pracích ve výškách může vést k vážnému poranění. Pro snadný přístup ke každému místu montáže použijte žebřík nebo plošinu. Používejte pevné a bezpečné opěrné body pro ruce a nohy.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -16-28FEB17-1/1

Bezpečná manipulace s elektronickými součástkami a konzolami

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

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

Pokud montujete nebo opravujete stožár GPS přijímače využívaného pro nářadí, používejte správné techniky zvedání a správné ochranné vybavení. Stožár má velkou hmotnost a obtížně se s ním manipuluje. Pokud není



montážní místo přístupné ze země nebo servisní plošiny, je nutná přítomnost dvou osob.

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -16-24AUG10-1/1

Bezpečná obsluha naváděcích systémů

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

Naváděcí systémy slouží jako pomůcka obsluhy za účelem účinnějšího provádění operací na poli. Za dráhu stroje vždy odpovídá obsluha. Naváděcí systémy automaticky nedetekují překážky či jiné stroje ani nezabrání kolizím s nimi.

Mezi naváděcí systémy patří všechny aplikace, které automatizují řízení stroje. K nim patří mimo jiné AutoTrac, iTEC, Autotrack (AutoTrac™) - automatické otáčení, AutoTrac Implement Guidance (pasivní), AutoTrac Universal, AutoTrac™ Controller, AutoTrac a synchronizace strojů John Deere.

Jak předcházet úrazům obsluhy a jiných osob:

- Je zakázáno vystupovat na stroj nebo z něj sestupovat, je-li v pohybu.
- Zkontrolujte správné nastavení stroje, náradí a naváděcího systému.
 - Pokud používáte systém iTEC, Automatizaci otáčení AutoTrac nebo Navádění náradí AutoTrac (pasivní), ujistěte se, že byly definovány přesné hranice.
 - Jestliže používáte aplikaci Synchronizace strojů John Deere, zajistěte, aby domovský bod ovládaného stroje byl kalibrován s dostatečnou vzdáleností mezi stroji.
- Buďte pozorní a sledujte okolí.
- Převezměte řízení na volant, pokud je nezbytné předejít nebezpečí na poli, vyhnout se osobám, zařízením nebo jiným překážkám.
- Pokud nízká viditelnost ovlivňuje vaši schopnost řídit stroj a rozeznat osoby nebo překážky v dráze stroje, zastavte provoz.
- Zvažte podmínky na poli, viditelnost a konfiguraci stroje a přizpůsobte rychlost stroje.

bvmsit,1690521594604 -16-28JUL23-1/1

Správné používání bezpečnostního pásu

Zabraňte zranění rozdrčením nebo smrti při převrácení stroje.

Tento stroj je vybaven konstrukcí ochranného rámu chránícího při převrácení (ROPS). Při používání ochranného rámu ROPS POUŽÍVEJTE bezpečnostní pás.

- Uchopte pás za sponu a oviňte pás okolo těla.
- Zasuňte sponu do upínače. Ozve se cvaknutí.
- Tahem za sponu se ujistěte, zda je pás důkladně upevněn.
- Pás musí těsně obepínat kyčle.

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

Zkontrolujte bezpečnostní pás a jeho montážní prvky alespoň jednou ročně. Věnujte pozornost poškození, jako např. trhlinám, třepení, nadměrnému nebo neobvyklému



opotřebení, blednutí nebo abrazi. Při výměně systému bezpečnostních pásů používejte pouze náhradní díly schválené pro typ vozidla. Obratě se na svého prodejce John Deere.

DX,ROPS1 -16-22AUG13-1/1

Udržujte bezpečnou vzdálenost od sklízecích jednotek

Žací lišta, šnek válu, přiháněč a vkladací válce nelze při jejich činnosti dokonale opatřit kryty. Udržujte bezpečnou vzdálenost od těchto pohyblivých součástí stroje, pokud jsou v činnosti. Před zahájením údržby nebo uvolňování zaneseného stroje vždy vypněte hlavní spojku, zastavte motor a vytáhněte klíček ze spínací skříňky.



ES 118 704

FX,CUT -16-21DEC90-1/1

Prohlášení o shodě ES

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

Níže uvedená osoba prohlašuje, že

Produkt: AutoTrac™ RowSense™

splňuje všechna příslušná nařízení a základní požadavky níže uvedených norem:

Směrnice	Číslo	Způsob certifikace
Směrnice pro elektromagnetickou kompatibilitu	2004/108/ES	Vlastní certifikace, příloha II směrnice

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

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

Místo prohlášení: Kaiserslautern, Německo

Jméno: Aaron Senneff

Datum prohlášení: 29. července 2011

Pracovní pozice: Engineering Manager, John Deere Intelligent
Solutions Group

Výrobní pobočka: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



zb48j1t,1695303948124 -16-21SEP23-1/1

Tlačítko obnovení činnosti

Nastavení tlačítka obnovení činnosti

Je-li stroj vybaven systémem AutoTrac a propojen s adaptérem pro sklizeň kukuřice se systémem RowSense, aktivační tlačítka 2 a 3 na multifunkční páce budou automaticky aktivována a budou sloužit ke spouštění žacího válu a jako tlačítko obnovení činnosti systému AutoTrac. U strojů modelového roku 2012 a novějších slouží tlačítko Auto k aktivaci funkce AutoTrac a snímače řádků se aktivují při kontaktu plodiny a hmatačů. (Viz Nastavení vstupu do řádku při spouštění systému, kde najdete více informací.)



Tlačítko obnovení činnosti na stroji (starší)



Tlačítko obnovení činnosti na stroji (novější)

bvwmst,1690524195381 -16-05OCT23-1/1

PC562138 —UN—28JUL23

PC562139 —UN—28JUL23

AutoTrac RowSense

Přehled

Systém AutoTrac RowSense je tvořen následujícími součástmi:

- Integrovaný systém AutoTrac je nainstalován a aktivován na stroji s upgradovaným softwarem AutoTrac RowSense v řídící jednotce soustavy řízení (SSU), s aktivní verzí AutoTrac aktivace SF1 nebo SF2.
 - U mlátiček řady 50 a 60 je třeba nainstalovat upgrade softwaru pro ovládání můstku.
 - Sklízecí mlátičky modelové řady S–, W–, T– z roku 2008 a C– z roku 2009 musí být vybaveny sběrníci LYNX, která bude kompatibilní se systémem AutoTrac RowSense.
- Integrovaný systém AutoTrac je nainstalován a aktivován na stroji s upgradovaným softwarem AutoTrac RowSense v řídící jednotce soustavy řízení (SSU), s aktivní verzí AutoTrac aktivace SF1 nebo SF2.
- Stroje modelového roku 2012 a novější vyžadují displej GreenStar 3 2630, displej GreenStar 3 CommandCenter nebo novější.
- Stroje modelového roku 2011 a novější vyžadují displej GreenStar 2 2600 nebo GreenStar 3 2630.
- Aktivace systému AutoTrac RowSense.
- GS2 AutoTrac RowSense SF1 se starší aktivací GS2 AutoTrac SF1.
- GS2 AutoTrac RowSense SF2 se starší aktivací GS2 AutoTrac SF2 nebo aktivací GS2 AutoTrac.

- Aktivace funkce AutoTrac RowSense pro displej 4. generace.
- Přijímač StarFire s korekčním signálem SF1, SF2, SF3 nebo RTK.
- Jeden pár řádkových čidel na schváleném nastavci pro sklizení kukuřice.

AutoTrac RowSense pracuje se všemi stávajícími schémata sledování. AutoTrac pracuje v následujících režimech: Adaptivní křivky, křivky AB, kruhová stopa a přímá stopa. AutoTrac RowSense je vylepšení integrovaného systému AutoTrac na kompatibilním displeji pro přesné zemědělství při sklizni kukuřice. Snímače řádků namontované na schváleném adaptéru pro sklizeň kukuřice zjišťují umístění řádku na základě detekce stonků kukuřice. Aplikace Navádění AutoTrac využívá signál ze snímače řádků v kombinaci se stávajícími signály AutoTrac k udržování stroje na naváděcí dráze. Pokud ze snímačů řádků nepřichází žádný signál (např. při přejíždění vody), bude použita klasická navigace GPS. Většina vlastností systému AutoTrac zůstává beze změn. Snímače řádků jsou jednoduše jiné vstupy polohy pro řízení stroje. Všechny režimy sledování jsou nastaveny stejným způsobem, jako pro systémy AutoTrac na bázi GPS.

zb48j1t,1688365471549 -16-28SEP23-1/1

Nastavení systému AutoTrac RowSense pomocí displeje GreenStar

PC582158 —UN—01AUG23

Pomocí displeje GreenStar 3

POZNÁMKA: Kromě nastavení systému AutoTrac je třeba provést také následující kroky:

1. Zvolte položku Nabídka.



Nabídka

zb48j1t,1690443942471 -16-17SEP23-1/13

2. Zvolte GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

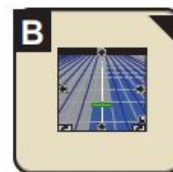


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1690443942471 -16-17SEP23-2/13

3. Zvolte Navádění.

PC582160 —UN—01AUG23



Navádění

zb48j1t,1690443942471 -16-17SEP23-3/13

4. Vyberte možnost Nastavení navádění.

PC582161 —UN—01AUG23



Nastavení navádění

zb48j1t,1690443942471 -16-17SEP23-4/13

5. Vyberte možnost Změna nastavení RowSense.

PC582162 —UN—01AUG23



Změna nastavení RowSense

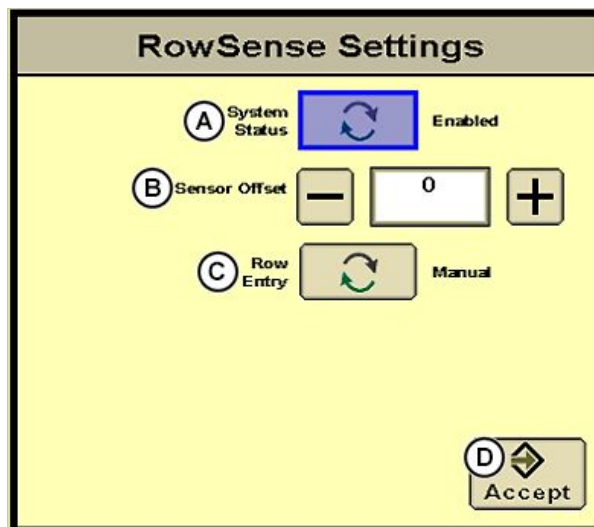
Pokračování na další straně

zb48j1t,1690443942471 -16-17SEP23-5/13

6. Výběrem možnosti Stav systému (A) aktivujete snímače systému navádění v řádku.
7. Zjistěte, aby byla hodnota Posun snímače (B) správná (výchozí hodnota je 0).
8. Pro požadovaný režim zvolte možnost Najetí do řádku (C).
9. Zvolte Přijmout (D) a opusťte stránku Nastavení RowSense.

A—Stav systému
B—Posun snímače

C—Najetí do řádku
D—Přijmout



Stránka Nastavení RowSense

zb48j1t,1690443942471 -16-17SEP23-6/13

PC582140 —UN—28JUL23

10. Ikona AutoTrac RowSense se bude stále zobrazovat na stránce Spustit v uživatelském rozhraní aplikace Navádění AutoTrac.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -16-17SEP23-7/13

Pomocí displeje CommandCenter GreenStar 3

PC582158 —UN—01AUG23

POZNÁMKA: Kromě nastavení systému AutoTrac je třeba provést také následující kroky:

1. Zvolte položku Nabídka.



Nabídka

zb48j1t,1690443942471 -16-17SEP23-8/13

2. Zvolte GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Pokračování na další straně

zb48j1t,1690443942471 -16-17SEP23-9/13

3. Zvolte Nastavení.

PC582163 —UN—01AUG23



Nastavení

zb48j1t,1690443942471 -16-17SEP23-10/13

4. Vyberte možnost Nastavení RowSense.

PC582164 —UN—01AUG23



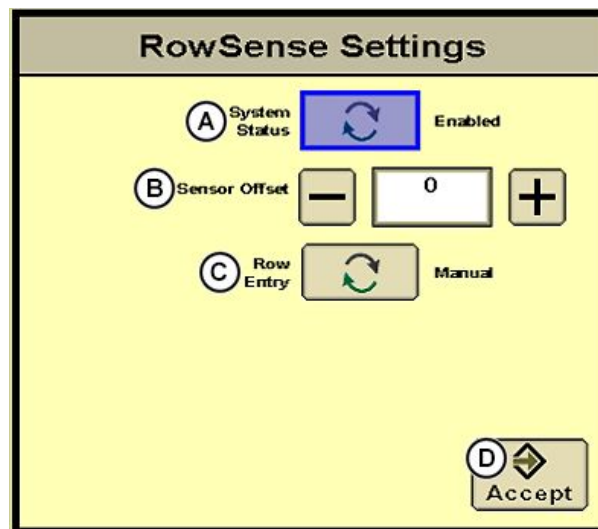
Nastavení RowSense

zb48j1t,1690443942471 -16-17SEP23-11/13

5. Výběrem možnosti Stav systému (A) aktivujte snímače systému navádění v řádku.
6. Zajistěte, aby byla hodnota Posun snímače (B) správná (výchozí hodnota je 0).
7. Pro požadovaný režim zvolte možnost Najetí do řádku (C).
8. Zvolte Přijmout (D) a opusťte stránku Nastavení RowSense.

A—Stav systému
B—Posun snímače

C—Najetí do řádku
D—Přijmout

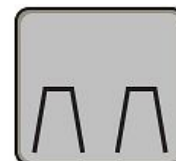


Stránka Nastavení RowSense

zb48j1t,1690443942471 -16-17SEP23-12/13

9. Ikona AutoTrac RowSense se bude stále zobrazovat na stránce Spustit v uživatelském rozhraní aplikace Navádění AutoTrac.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -16-17SEP23-13/13

Nastavení systému AutoTrac RowSense pomocí displeje 4. generace

PC28961 —UN—24APR23

POZNÁMKA: Kromě nastavení systému AutoTrac je třeba provést také následující kroky:

1. Zvolte položku Nabídka.



Nabídka

bvmsit,1690446889571 -16-17SEP23-1/7

2. Zvolte záložku Aplikace.

PC582132 —UN—27JUL23



Aplikace

bvmsit,1690446889571 -16-17SEP23-2/7

3. Zvolte Navádění AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Navádění AutoTrac

bvmsit,1690446889571 -16-17SEP23-3/7

4. Zvolte Informace.

PC582133 —UN—27JUL23



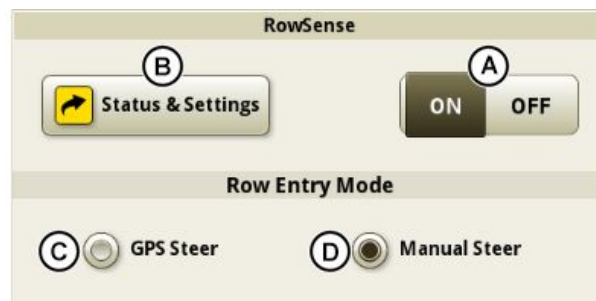
Informace

bvmsit,1690446889571 -16-17SEP23-4/7

5. Výběrem možnosti ZAPNUTO/VYPNUTO (A) aktivujete snímače systému navádění v řádku.
6. Zvolte požadovaný režim najetí do řádku, a to buď Řízení GPS (C) nebo Ruční řízení (D).
7. Výběrem položky Stav a nastavení (B) zobrazíte nastavení posunu snímače.

A—ZAPNUTO/VYPNUTO
B—Stav a nastavení

C—Řízení GPS
D—Ruční řízení



Stránka Informace systému RowSense

Pokračování na další straně

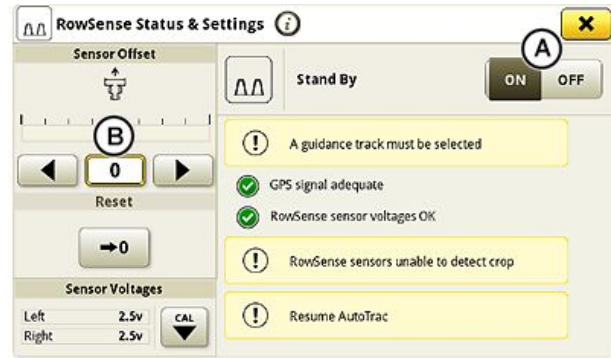
bvmsit,1690446889571 -16-17SEP23-5/7

PC582136 —UN—27JUL23

8. Zajištění, aby byla hodnota Posun snímače (B) správná (výchozí hodnota je 0).
9. Výběrem možnosti ZAPNUTO/VYPNUTO (A) aktivujte snímače systému navádění v řádku.
10. Výběrem X v pravém horním rohu opusťte stránku Stav a nastavení RowSense.

A—ZAPNUTO/VYPNUTO

B—Posun snímače



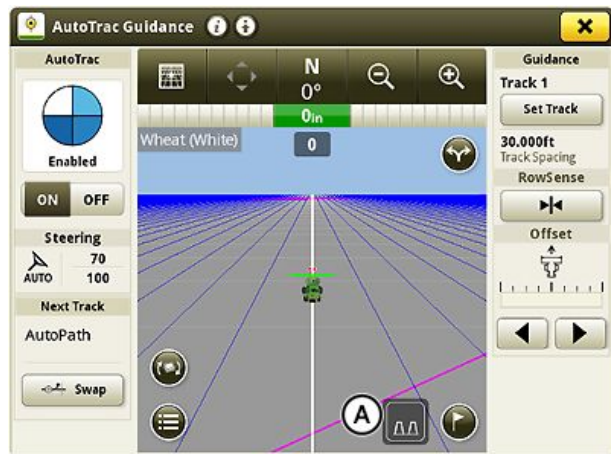
Stránka Stav a nastavení RowSense

bvwmst,1690446889571 -16-17SEP23-6/7

PC582135 —UN—27JUL23

11. Na stránce aplikace Navádění AutoTrac se zobrazí ikona AutoTrac RowSense (A).

A—AutoTrac RowSense



Stránka Navádění AutoTrac s aktivovanou funkcí RowSense

bvwmst,1690446889571 -16-17SEP23-7/7

PC582137 —UN—28JUL23

Nastavení vyrovnání navádění řádků

Při navádění v řádku lze nastavit posun, aby se změnilo i vyrovnání stonků vstupujících do válu mlátičky.

Příklady, kdy je nutná změna vyrovnání:

- Odhad řádku plodiny je uprostřed válu mlátičky a řádky byly zatlačeny válem. Vyrovnání lze nastavit tak, aby byl "rozdíl rozdělen" a všechny řádky budou ohnuté, ale ne tolik, jako by byly bez nastaveného vyrovnání.
- Rozdělovače stébel se snímačem řádků nebudou s řádkem zarovnaný. Než bude možné provést opravy, je možné nastavit vyrovnání a částečně se tak vypořádat s nevyrovnanými stonky.

Pokud je hodnota vyrovnání nižší než 0, může dojít k tomu, že bude stroj zatáčet mírně vlevo, a hodnota vyšší než 0 způsobí natáčení mírně vpravo. Výchozí hodnota je 0, rozsah hodnot je -50—50.

1. Přejít na stránku Nastavení RowSense:

Na displeji GreenStar 3: Zvolte Nabídka, GreenStar (GS3), Navádění, Nastavení navádění a poté vyberte možnost Změna nastavení RowSense. Další informace naleznete v části Nastavení AutoTrac RowSense pomocí displeje GreenStar v tomto oddílu.

2. **Na displeji CommandCenter GreenStar 3:** Zvolte Nabídka, GreenStar (GS3), Nastavení a poté vyberte Nastavení RowSense. Další informace naleznete v části Nastavení AutoTrac RowSense pomocí displeje GreenStar v tomto oddílu.

Na displeji 4. generace: Zvolte Nabídka, Aplikace, Navádění AutoTrac, Informace a poté vyberte Stav a nastavení v části RowSense. Další informace naleznete v části Nastavení AutoTrac RowSense pomocí displeje 4. generace v tomto oddílu.

3. Zadejte hodnotu posunu snímače v rozmezí -50—50. Výchozí hodnota je 0.
4. **Na displeji GreenStar 3:** Zvolte Přijmout a odejdete z nastavení systému RowSense.

Na displeji CommandCenter GreenStar 3: Zvolte Přijmout a odejdete z nastavení systému RowSense.

Na displeji 4. generace: Výběrem možnosti X opustíte stránku Stav a nastavení RowSense.

bvmsit,1690530224859 -16-14SEP23-1/1

Nastavení najetí do řádku

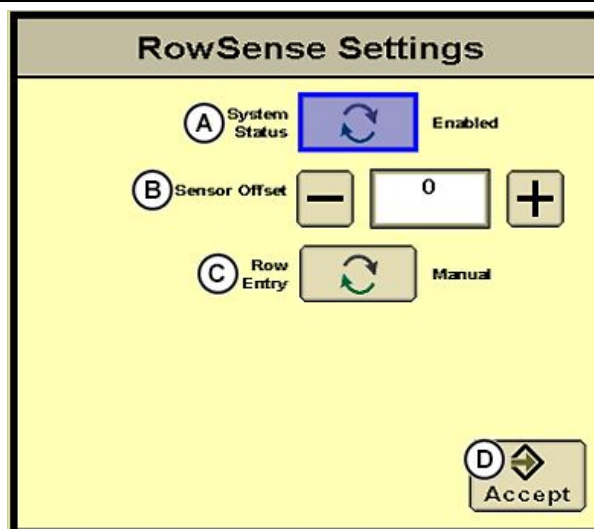
Pomocí displeje GreenStar

1. Přejít na stránku Nastavení RowSense.

Na displeji GreenStar 3: Zvolte Nabídka, GreenStar (GS3), Navádění, Nastavení navádění a poté vyberte možnost Změna nastavení RowSense. Další informace naleznete v části Nastavení AutoTrac RowSense pomocí displeje GreenStar v tomto oddílu.

Na displeji CommandCenter GreenStar 3: Zvolte Nabídka, GreenStar (GS3), Nastavení a poté vyberte Nastavení RowSense. Další informace naleznete v části Nastavení AutoTrac RowSense pomocí displeje GreenStar v tomto oddílu.

2. Pro požadovaný režim zvolte možnost Najetí do řádku (C).
3. Zvolte Přijmout (D) a opustíte stránku Nastavení RowSense.



Stránka Nastavení RowSense

A—Stav systému
B—Posun snímače

C—Najetí do řádku
D—Přijmout

Pokračování na další straně

bvmsit,1690534615778 -16-17SEP23-1/2

PC582140 —UN—28JUL23

Pomocí displeje 4. generace

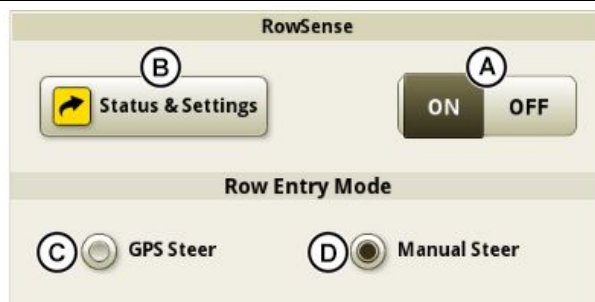
1. Přejít na stránku Nastavení RowSense.
Zvolte Nabídka, Aplikace, Navádění AutoTrac Guidance a potom vyberte Informace.
2. Výběrem možnosti ZAPNUTO/VYPNUTO (A) aktivujte snímače systému navádění v řádku.
3. Zvolte požadovaný režim najetí do řádku, a to buď Řízení GPS (C) nebo Ruční řízení (D).
4. Výběrem možnosti X opusťte stránku Stav a nastavení RowSense.

Manuální:

1. Najed'te se strojem do řádky.
2. Prvním stisknutím tlačítka obnovení činnosti spust'te adaptér.
3. Opětovným stisknutím tlačítka obnovení činnosti zapnete navádění a snímače řádků.

GPS:

1. Najed'te se strojem do řádky.
2. Prvním stisknutím tlačítka obnovení činnosti spust'te adaptér a zapnete navádění.



Stránka Informace systému RowSense

A—ZAPNUTO/VYPNUTO

B—Stav a nastavení

C—Řízení GPS

D—Ruční řízení

3. Opětovným stisknutím tlačítka obnovení činnosti zapnete snímače řádků.

POZNÁMKA: Po stisknutí tlačítka obnovení činnosti se systém AutoTrac zapne. Snímače řádků se aktivují při kontaktu snímačů s plodinou.

bvmsit,1690534615778 -16-17SEP23-2/2

PC582136 —UN—27JUL23

Postup kalibrace snímačů řádků pomocí displeje GreenStar

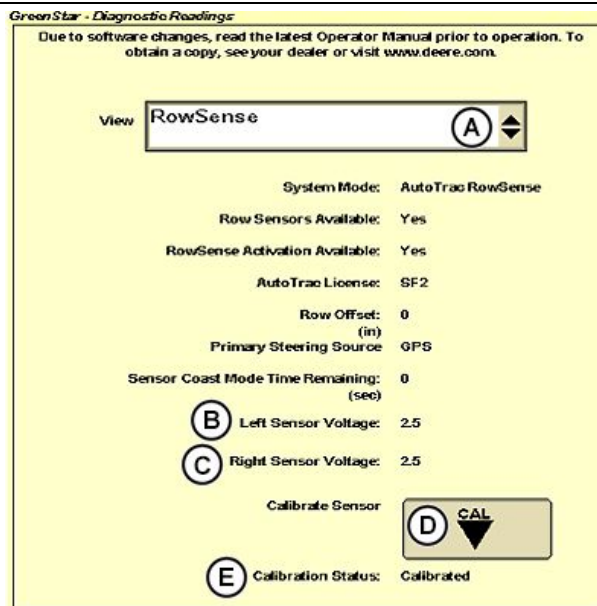
Tato procedura je zapotřebí po instalaci nebo opravě systému. Snímače hmatačů musí být instalovány a umístěny do polohy proti klidovým dorazům.

Ověřte, zda jsou snímače řádků namontovány i s pružinami, které je udrží v klidové poloze. Zdvihněte vál, aby bylo zajištěno, že snímače řádků nejsou v kontaktu se zemí. Stroj nesmí být v pohybu.

1. Přejít na stránku Hodnoty diagnostiky na displeji GreenStar. Zvolte Nabídka, GreenStar (GS3) a potom vyberte Diagnostika.
2. V rozevírací nabídce Zobrazení (A) zvolte RowSense.
3. Před zahájením kalibrace aktivujte snímač RowSense. Další informace naleznete v části Nastavení AutoTrac RowSense pomocí displeje GreenStar v tomto oddílu.
4. Ujistěte se, že jsou snímače RowSense kalibrovány při napětí v klidovém stavu.

POZNÁMKA: Klidové napětí pravého snímače by mělo být vyšší než 2,5 voltů. Klidové napětí levého snímače by mělo být nižší než 2,5 V.

5. Výběrem možnosti CAL (D) uložte napětí snímačů v klidovém stavu do paměti řídicí jednotky soustavy řízení (SSU).



Kalibrace snímačů řádků

A—Zobrazení

B—Napětí levého snímače

C—Napětí pravého snímače

D—CAL

E—Stav kalibrace

6. Po úspěšné kalibraci opusťte stránku Hodnoty diagnostiky na displeji GreenStar.

bvmsit,1690544832169 -16-17SEP23-1/1

PC582141 —UN—28JUL23

Postup kalibrace snímačů řádků pomocí displeje 4. generace

Tato procedura je zapotřebí po instalaci nebo opravě systému. Snímače hmatačů musí být instalovány a umístěny do polohy proti klidovým dorazům.

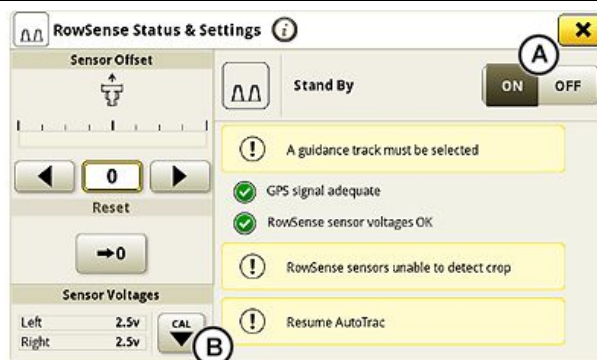
Ověřte, zda jsou snímače řádků namontovány i s pružinami, které je udrží v klidové poloze. Zdvihněte vál, aby bylo zajištěno, že snímače řádků nejsou v kontaktu se zemí. Stroj nesmí být v pohybu.

1. Přejít na stránku Nastavení RowSense.

Zvolte Nabídka, Aplikace, Navádění AutoTrac, Informace a poté vyberte Stav a nastavení v části RowSense.

2. Před zahájením kalibrace aktivujte snímač RowSense. Viz část Nastavení systému AutoTrac RowSense pomocí displeje 4. generace v tomto oddílu.
3. Ujistěte se, že jsou snímače RowSense kalibrovány při napětí v klidovém stavu.

POZNÁMKA: Klidové napětí pravého snímače by mělo být vyšší než 2,5 voltů. Klidové napětí levého snímače by mělo být nižší než 2,5 V.



Stránka Stav a nastavení RowSense

A—ZAPNUTO/VYPNUTO

B—CAL

4. Výběrem možnosti CAL (B) uložíte napětí snímačů v klidovém stavu do paměti řídicí jednotky soustavy řízení (SSU).

bvmsit,1690544848389 -16-19SEP23-1/2

5. Přečtěte si podrobnosti o procesu kalibrace a vyberte možnost Zahájit kalibraci.
6. Pečlivě si přečtěte předpoklady kalibrace a vyberte možnost Další.
7. Po úspěšné kalibraci zvolte OK a výběrem X opusťte stránku Stav a kalibrace RowSense.

PC582143 —UN—30JUL23



Zahájit kalibraci

bvmsit,1690544848389 -16-19SEP23-2/2

Nastavení systému AutoTrac RowSense

PC582144 —UN—31JUL23

POZNÁMKA: Kromě nastavení systému AutoTrac je třeba provést také následující kroky:

1. Zvolte položku Nabídka.



Nabídka

bvwmst,1690794031707 -16-17SEP23-1/5

2. Vyberte Originální monitor GreenStar.

PC582145 —UN—31JUL23



Originální monitor GreenStar

bvwmst,1690794031707 -16-17SEP23-2/5

3. Zvolte NASTAVENÍ.

PC582146 —UN—31JUL23



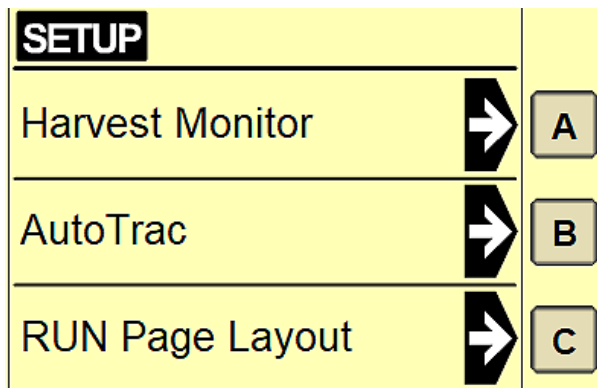
Nastavení

bvwmst,1690794031707 -16-17SEP23-3/5

4. Vyberte možnost AutoTrac (B).

A—Harvest Monitor
(monitorovací systém
sklízňe)
B—AutoTrac

C—Rozvržení stránky provozu



Stránka Nastavení

Pokračování na další straně

bvwmst,1690794031707 -16-17SEP23-4/5

PC582147 —UN—31JUL23

5. Zvolte ANO pro Navádění v řádku nainstalováno (C) a Navádění v řádku aktivováno.
6. V případě potřeby proveďte kalibraci snímačů navádění v řádku.
7. Zajistěte, aby byla hodnota Posun snímače (E) správná (výchozí hodnota je 100).

A—Citlivost řízení (50—200)
B—Kalibrace AutoTrac
C—Navádění v řádku nainstalováno
D—Kalibrace snímače vedení v řádku

E—Posun navádění v řádku (50—150)
F—Nepoužito
G—Nastavení

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

Stránka Nastavení AutoTrac

bvmsit,1690794031707 -16-17SEP23-5/5

PC582148 —UN—31JUL23

Nastavení vyrovnaní navádění řádků

Při navádění v řádku lze nastavit posun, aby se změnilo i vyrovnaní stonků vstupujících do válu mlátičky.

Příklady, kdy je nutná změna vyrovnaní:

- Odhad řádku plodiny je uprostřed válu mlátičky a řádky byly zatlačeny válem. Posun lze nastavit tak, aby byl rozdíl rozdělen a všechny řádky byly ohnuté, ale ne tolik jako bez posunu.
- Rozdělovače stébel se snímačem řádků nebudou s řádkem zarovnané. Dokud nebude možné provést opravy pro fyzické vyrovnaní snímačů, lze za účelem kompenzace nerovností nastavit vyrovnaní.

Pokud je hodnota posunu nižší než 100, může dojít k tomu, že bude stroj zatáčet mírně vlevo, a hodnota vyšší než 100 způsobí natáčení mírně vpravo. Výchozí hodnota je 100 a rozsah je 50—150.

1. Přechod do nastavení systému AutoTrac.

Zvolte Nabídka, Originální monitor GreenStar, NASTAVENÍ a poté vyberte AutoTrac.

2. Zvolte Posun navádění v řádku (50—150) (E).

3. Zadejte hodnotu posunu navádění v řádku v rozmezí 50—150. Výchozí hodnota je 100.

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

Stránka Nastavení AutoTrac

A—Citlivost řízení (50—200)
B—Kalibrace AutoTrac
C—Navádění v řádku nainstalováno
D—Kalibrace snímače vedení v řádku

E—Posun navádění v řádku (50—150)
F—Nepoužito
G—Nastavení

bvmsit,1690794031816 -16-17SEP23-1/1

PC582148 —UN—31JUL23

Postup kalibrace snímače řádků

Tato procedura je zapotřebí po instalaci nebo opravě systému. Snímače hmatačů musí být instalovány a umístěny do polohy proti klidovým dorazům.

1. Přejít do nastavení systému AutoTrac.

Zvolte Nabídka, Originální monitor GreenStar, NASTAVENÍ a poté vyberte AutoTrac.

2. Ověřte, zda jsou snímače řádků namontovány s pružinami, které je udržují v klidové poloze. Zdvihněte vál a zjistěte, zda snímače řádku nejsou v kontaktu se zemí. Stroj nesmí být v pohybu.

3. Zvolte Kalibrace snímačů navádění v řádku (D).

A—Citlivost řízení (50—200)

B—Kalibrace AutoTrac

C—Navádění v řádku

nainstalováno
D—Kalibrace snímače vedení
v řádku

E—Posun navádění v řádku
(50—150)

F—Nepoužito

G—Nastavení

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

Stránka Nastavení AutoTrac

bvmsit,1690794031747 -16-19SEP23-1/2

PC582148 —UN—31JUL23

4. Zkalibrujte klidové napětí snímačů.

5. Výběrem možnosti Kalibrace snímače navádění v řádku (E) uložte napětí snímače v klidovém stavu do paměti řídicí jednotky soustavy řízení (SSU).

POZNÁMKA: Klidové napětí pravého snímače by mělo být vyšší než 2,5 voltů. Klidové napětí levého snímače by mělo být nižší než 2,5 V.

6. Po úspěšné kalibraci ukončete režim kalibrace snímačů řádků.

A—Nepoužito

B—Nepoužito

C—Kalibrace levého snímače
(V) 1,17

D—Kalibrace pravého snímače
(V) 3,83

E—Kalibrace snímače
navádění v řádku

F—Nepoužito

G—AutoTrac

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

Kalibrace snímačů řádků

bvmsit,1690794031747 -16-19SEP23-2/2

PC582149 —UN—31JUL23

Zapnutí systému

Obrazovky a kontrolky

Při používání systému AutoTrac RowSense se na displeji mohou zobrazit následující ikony stavu RowSense.

Na displeji Greenstar 2: Ikona AutoTrac RowSense se zobrazí na mapě v části Zobrazení navádění, která ukazuje, že jsou dostupné snímače řádků (když je přepínač STAV SNÍMAČŮ v poloze zapnuto).

Na displeji Greenstar 3 2630: Ikona AutoTrac RowSense se zobrazí na mapě v části Zobrazení navádění, která ukazuje, že jsou dostupné snímače řádků (když je přepínač STAV SNÍMAČŮ v poloze zapnuto).

Na displeji CommandCenter GreenStar 3: Na stránce provozu se zobrazí aplikace AutoTrac RowSense.

Na displeji 4. generace: Aplikace AutoTrac RowSense se zobrazí na stránce Aplikace Navádění AutoTrac.

Každá ikona označuje stav funkce RowSense. Ikona stavu RowSense se mění z šedé na barevnou v závislosti na stavu systému RowSense.

Gray — Nainstalovaný systém RowSense.

Green — Systém RowSense je aktivní a pracuje se systémem GPS a snímači řádků.

Yellow — Systém RowSense je aktivní, ale pracuje pouze se vstupy ze snímačů řádků.

Red — Systém RowSense je aktivní, ale pracuje pouze s GPS.

PC582150 —UN—01AUG23



Systém je nainstalovaný

PC582151 —UN—01AUG23



Systém je aktivní, provoz s řádkovým snímačem i signálem GPS

PC582152 —UN—01AUG23



Signál GPS ztracen, provoz jen s daty ze snímače řádků

PC582153 —UN—01AUG23



Signál snímače řádků ztracen, provoz jen s GPS

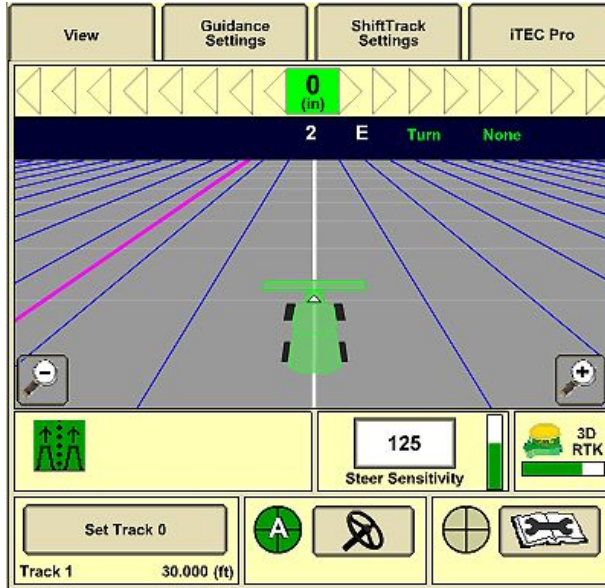
bvmsit,1690865482645 -16-17SEP23-1/1

Zapnutí řádkových snímačů

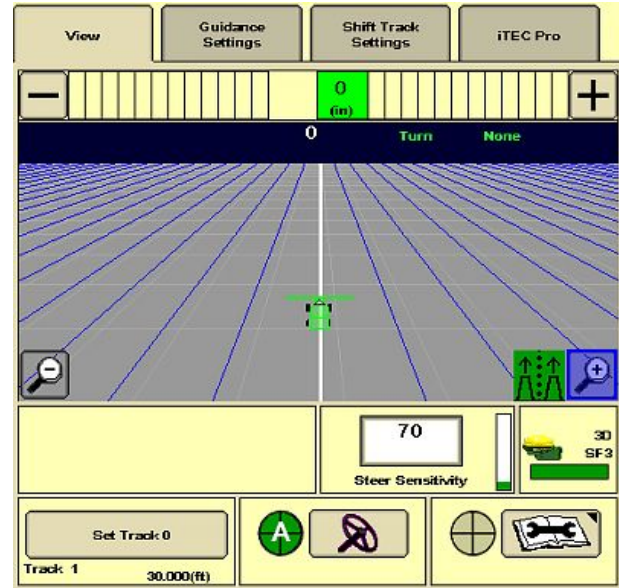
Snímače řádků navádějí stroj vždy, když mohou určit polohu řádku. Pracovník obsluhy pozná, kdy snímače řádků navádějí stroj pomocí ikony AutoTrac RowSense, která se rozsvítí zeleně a začne se pohybovat.

Jakmile byla nastavena výchozí stopa (linie AB nebo výchozí zaznamenaný průjezd zakřivenou stopou) a bylo stisknuto tlačítko obnovení činnosti, když je stroj v polovině rozestupu stop a v přijatelném úhlu vůči řádkům. Snímače řádků vedou stroj, jakmile je na nich zaznamenána aktivita.

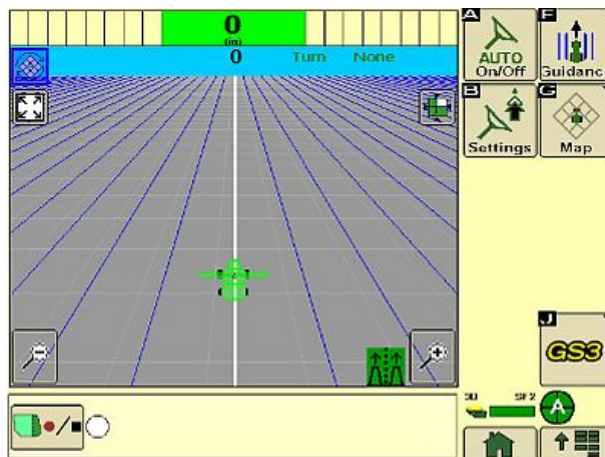
Otáčení na souvrati: Otáčení na souvrati se provádí stejným způsobem jako se systémem AutoTrac s GPS. Obsluha vyrovná stroj s trasou, kterou chce sledovat. Stisknutím tlačítka obnovení činnosti začne funkce AutoTrac navádět stroj po dané trase. Řádkové snímače pak snímají polohu řádku a sledují ho. Funkce prodloužení čáry adaptivních křivek, kruhové stopy a křivky AB může být použita k projekci přilehlé cesty do souvratí.



Displej GreenStar 2



Displej GreenStar 3 2630



Displej CommandCenter GreenStar 3



Displej 4. generace

bvwmst,1690867627910 -16-27SEP23-1/1

Displej GreenStar 3—Stopa

Přímá linie

Přímou stopu byste měli použít tehdy, pokud jsou řádky rovné a neliší se o více než asi 1 m (3 1/4 ft). Přímá stopa projektuje všechny linie mimo první trasu.

Pokud je pole relativně rovné a kurz se nemění, doporučuje se použít přímou stopu, protože umožňuje vjezd do řádku na přilehlých cestách. Činnost vjezdu do řádku se zlepší, když je pole vloženo do systému AutoTrac. Rovněž se zlepší činnost v úsecích s přejížděním vody.

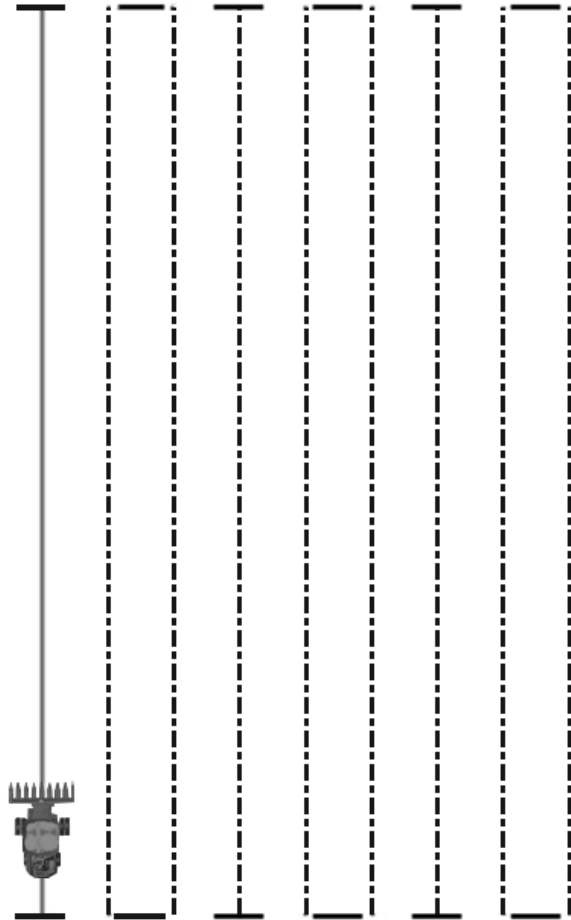
Když používáte Přímou stopu, systém GPS provede automatické vystředění. Tím je zajištěno, že trasa GPS je správně vyrovnaná s řádky.

POZNÁMKA: Tato vlastnost není dostupná v adaptivních křivkách.

Je několik způsobů, kterými lze definovat Stopu 0:

- A + B - definování stopy 0 tak, že ji projedete strojem.
- A + auto B - definování stopy 0 tak, že ji projedete strojem.
- A + kurz - definování stopy 0 projetím strojem do bodu A a zadáním předem definované hodnoty kurzu.
- ZŠ/ZD - definování stopy 0 zadáním předem definovaných hodnot souřadnic zeměpisné šířky a zeměpisné délky pro body A a B.
- ZŠ/ZD + kurz - definování stopy 0 zadáním předem definované hodnoty zeměpisné šířky a zeměpisné délky pro bod A a zadání předem definované hodnoty kurzu.

Nastavení přímé stopy



Přímá linie

zb48j1t,1691052171610 -16-17SEP23-1/9

PC10390 —UN—07JAN08

1. Zvolte položku Nabídka.

PC582158 —UN—01AUG23



Nabídka

zb48j1t,1691052171610 -16-17SEP23-2/9

2. Zvolte GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



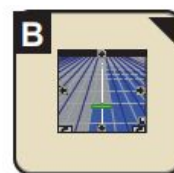
GreenStar (GS3)

Pokračování na další straně

zb48j1t,1691052171610 -16-17SEP23-3/9

3. Zvolte Navádění.

PC582160 —UN—01AUG23



Navádění

zb48j1t,1691052171610 -16-17SEP23-4/9

4. Vyberte možnost Nastavení navádění.

PC582161 —UN—01AUG23



Nastavení navádění

zb48j1t,1691052171610 -16-17SEP23-5/9

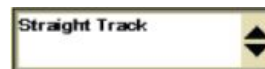
5. Zvolte režim sledování Přímá stopa.

PC589284 —UN—17AUG23

6. Vyberte Zobrazit.

POZNÁMKA: Pozastavit záznam, když neprobíhá sklizeň.

POZNÁMKA: Ověřte, zda symbol přijímače na stránce provozu ukazuje přítomnost signálu SF1, SF2, SF3 nebo RTK.



Režim sledování Přímá stopa

7. Zkontrolujte správný rozestup stop. Pokud není rozestup stop správný, změňte jej v části Navádění.

zb48j1t,1691052171610 -16-17SEP23-6/9

8. Zvolte Nastavení stopy 0.

PC590562 —UN—17AUG23



Stránka Nastavení stopy 0

Pokračování na další straně

zb48j1t,1691052171610 -16-17SEP23-7/9

9. V nabídce Aktuální stopa 0 (A) vyberte název stopy. Pokud není přidělen žádný název, vytvořte jej výběrem možnosti Nový (C).
10. V nabídce Metoda (B) zvolte metodu sledování.
11. Zvolte Nastavit A (F) a přejedte se strojem na začátek stopy.
12. Zvolte Nastavit B (G) a popojedte se strojem alespoň 10 m, abyste záznam stopy ukončili.
Na poli se vytvoří naváděcí linie.
13. Výběrem možnosti Přijmout spustíte aplikaci AutoTrac RowSense.
14. Chcete-li kdykoliv zrušit nastavení a vrátit se na stránku Nastavení navádění, stiskněte tlačítko Zrušit (H).

A—Stávající stopa 0
B—Metoda
C—Nová
D—Odstranit

E—Rozestup stop
F—Nastavit A
G—Nastavit B
H—Zrušit

Nastavit stopu 0

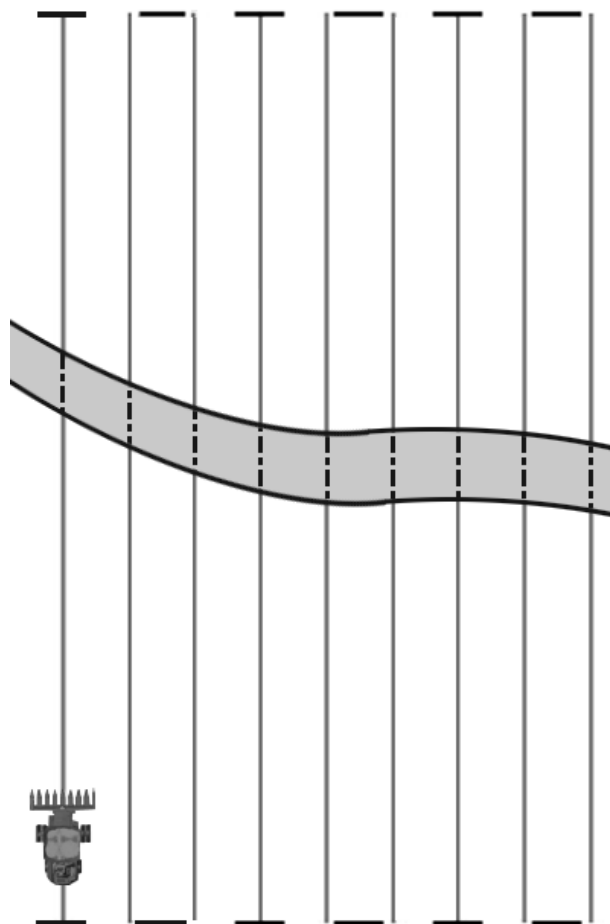
Pokračování na další straně

zb48j1t,1691052171610 -16-17SEP23-8/9

PC590573 —UN—17AUG23

Přejíždění řádku—Ve vodním toku se nebude nalézat řádek. Jelikož přímá stopa a křivky AB znovu vystředí stopu, je větší šance, že systém najde správný řádek na opačné straně vodního toku.

POZNÁMKA: Při ztrátě signálu GPS a snímače řádků není možné obnovit funkci, dokud nebude signál GPS obnoven.



Vodní tok

PC10391 —UN—08JAN08

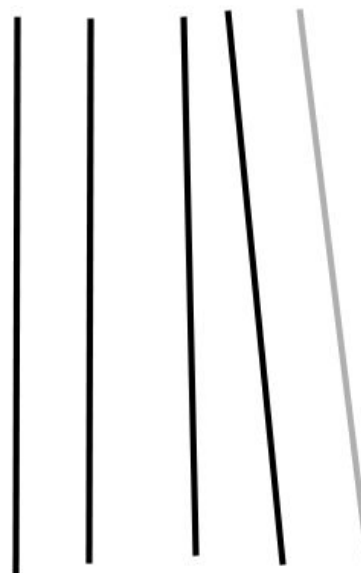
zb48j1t,1691052171610 -16-17SEP23-9/9

Adaptivní křivky



Trasa se postupně při jízdě polem mění

PC10399 —UN—04FEB08



Kurz se během jízdy polem mění

PC10400 —UN—04FEB08

Adaptivní křivky lze použít na všech polích. Důrazně se však doporučuje používat je při změnách trasy při průjezdu polem, při změnách směru nebo v případě, že je křivka ve tvaru písmene U. Adaptivní křivky jsou vybaveny funkcí, díky které lze zvolit RowFinder pomocí přepínače. Snímače řádků mohou sloužit také pro řízení stroje, kdykoliv jsou v řádku zapnuté. Záznam zakřivené stopy musí být zapnutý. Vytvoří se první průjezd a umožní vytvoření přímých spojení.

Adaptivní křivky se projektují pouze k sousedním průjezdům, ale mají tu výhodu, že zvládnou různé křivky zatáček a případné hrubé chyby řádků se neakumulují během práce na poli.

Pokud je v poli více strojů, díky adaptivním křivkám nebude možné vynechat žádný průjezd. Adaptivní křivky mohou v tomto případě fungovat, pouze pokud je samostatně přidán rozestup stop jiného stroje. Například pokud za vále pro 12 řádků následuje vále pro 8 řádků v řádcích po 30 in. (76,2 cm) a sklízí se na stejném poli, bude zapotřebí rozestupu stop o 20 řádků (50 ft, 127 cm).

Adaptivní křivky doporučujeme používat, když se trasa na poli často mění. Adaptivní křivky se projektují pouze přes nejbližší trasu.

Nastavení adaptivních křivek



Křivky mají tvar písmene U

PC11000 —UN—04FEB08

Pokračování na další straně

zb48j1t,1692099522625 -16-27SEP23-1/7

1. Zvolte položku Nabídka.

PC582158 —UN—01AUG23



Nabídka

zb48j1t,1692099522625 -16-27SEP23-2/7

2. Zvolte GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

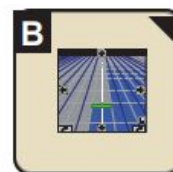


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099522625 -16-27SEP23-3/7

3. Zvolte Navádění.

PC582160 —UN—01AUG23

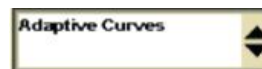


Navádění

zb48j1t,1692099522625 -16-27SEP23-4/7

4. V nabídce Režim sledování vyberte Adaptivní křivky.

PC590561 —UN—17AUG23



Adaptivní křivky v nabídce Režim sledování

5. Vyberte Zobrazit.

POZNÁMKA: Pozastavit záznam, když neprobíhá sklizeň.

POZNÁMKA: Ověřte, zda symbol přijímače na stránce provozu ukazuje přítomnost signálu SF1, SF2, SF3 nebo RTK.

6. Zkontrolujte, zda je rozestup stop správný. Pokud není rozestup stop správný, změňte jej v části Navádění.

Pokračování na další straně

zb48j1t,1692099522625 -16-27SEP23-5/7

7. Stisknutím tlačítka Záznam začnete zaznamenávat trasu.
8. Projed'te trasu polem. Po projetí první trasy se vytvoří pouze projekce další trasy.
9. Výběrem možnosti Pokračovat spustíte aplikaci AutoTrac RowSense.
10. Chcete-li kdykoliv zrušit nastavení a vrátit se na stránku Nastavení navádění, stiskněte tlačítko Zrušit.

V režimu AutoTrac se záznam vypne při otočení volantem. V režimu dokumentace se záznam zastaví v momentě, kdy se vál zvedne od země.

Režim AutoTrac— Pokud chce pracovník obsluhy vylepšit najíždění do řádků pouze pro přiléhající průjezdy, propojte záznam adaptivních křivek s funkcí AutoTrac. Toto nastavení je doporučeno pouze tehdy, je-li pole je relativně rovné a bez extrémních zatáček a funkce AutoTrac je zřídka vypnuta (kvůli manuálnímu řízení nebo ztrátě signálu GPS).

Režim dokumentace— Propojte adaptivní křivky s režimem dokumentace. Obsluha tak bude moci během

PC590563 —UN—17AUG23



Záznam

provozu uchopit volant a pokračovat v záznam trasy, na které se nachází. Při dalším průjezdu je možné prodloužit přímku, ale při najíždění do řádků to nebude zas tak potřeba, protože v koncových řádcích je při zvedání válu ze země prodleva. Při přejíždění řádků bude výkon zanedbatelný.

Ruční záznam— Pracovník obsluhy může propojit záznam adaptivních křivek s ručním záznamem. Tento režim neumožňuje prodloužení linie, pokud pracovník obsluhy opakovaně nemačká tlačítko Stop na konci řádku. Pokud obsluha zapomene vypnout záznam, může to vést k problémům, jako je nesprávné zakřivení. Příklad: Pokud obsluha vyjede z řádku za účelem vyložení nákladu a nezmáčkne tlačítko pozastavení, bude trasa nahrána. Pokud pracovník obsluhy jede přiléhající trasou, bude stroj trochu vytlačen ze řádku, protože promítání linie je vypnuto.

zb48j1t,1692099522625 -16-27SEP23-6/7

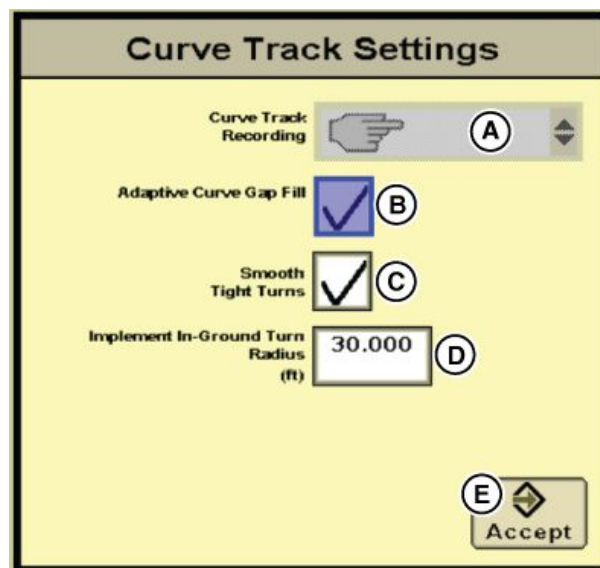
Zvolte Nastavení, GreenStar (GS3), Navádění, Nastavení navádění, Nastavení zakřivené stopy a poté vyberte možnost Záznam zakřivené stopy (A).

Uvedené režimy adaptivních křivek lze změnit výběrem požadovaného režimu.

- AutoTrac
- Dokumentace
- Ruční režim

A—Záznam zakřivené stopy
B—Vyplnění mezer adaptivní křivky
C—Hladké těsné otočky

D—Poloměr otočky pro nářadí v zemi (ft)
E—Přijmout



Nastavení zakřivené stopy

zb48j1t,1692099522625 -16-27SEP23-7/7

PC590581 —UN—17AUG23

Křivky AB

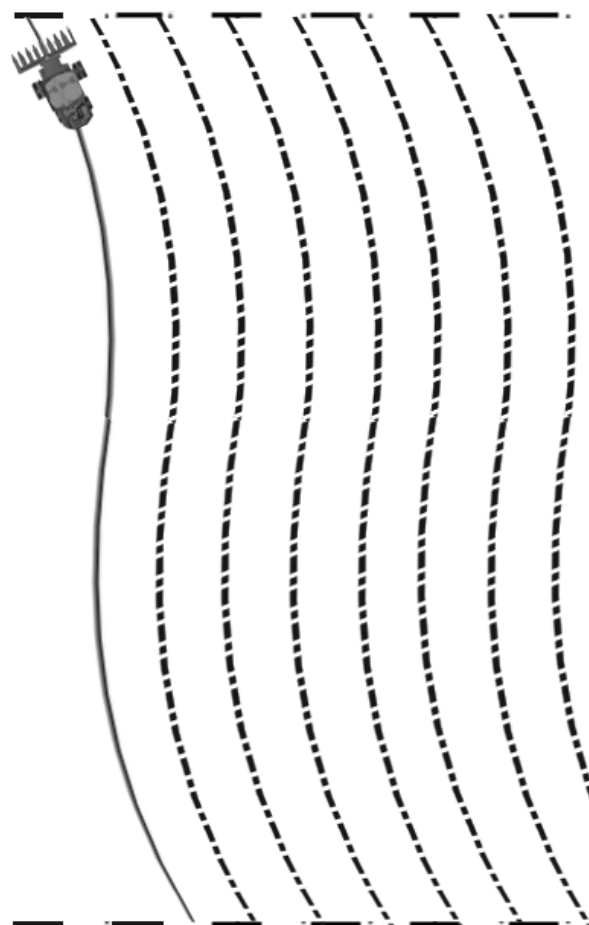
Použití křivek AB doporučujeme tehdy, pokud je na poli nepřetržitá křivka. Umožňuje vjezd do řádku na přilehlých trasách. Je-li pole uloženo do systému AutoTrac, je pak výkon stroje lepší. Křivky AB rovněž zlepšují činnost v úsecích s přejížděním řádků.

Křivky AB mají výhodu projekce zakřivené stopy na poli jako souběžných linií, přičemž tvar křivky je při každém přejezdu stejný.

Při použití křivek AB se křivka GPS automaticky vystředí. Tím je zajištěno, že trasa GPS je správně vyrovnaná s řádky.

POZNÁMKA: Tato vlastnost není dostupná v křivkách AB.

Nastavení křivek AB



Křivky AB projektují všechny přímky mimo první trasu

zb48j1t,1692099671127 -16-19SEP23-1/7

PC10393 —UN—08JAN08

1. Zvolte položku Nabídka.

PC582158 —UN—01AUG23



Nabídka

zb48j1t,1692099671127 -16-19SEP23-2/7

2. Zvolte GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



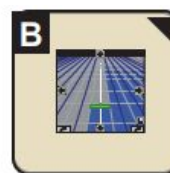
GreenStar (GS3)

Pokračování na další straně

zb48j1t,1692099671127 -16-19SEP23-3/7

3. Zvolte Navádění.

PC582160 —UN—01AUG23



Navádění

zb48j1t,1692099671127 -16-19SEP23-4/7

4. Vyberte možnost Nastavení navádění.

PC582161 —UN—01AUG23

POZNÁMKA: Pokud právě nesklízíte, zastavte záznam.



Nastavení navádění

zb48j1t,1692099671127 -16-19SEP23-5/7

5. V nabídce Režim sledování vyberte Křivky AB.

PC589285 —UN—17AUG23

6. Vyberte Zobrazit.

POZNÁMKA: Ověřte, zda symbol přijímače na stránce provozu ukazuje přítomnost signálu SF1, SF2 nebo RTK.



Křivky AB v nabídce Režim sledování

7. Zkontrolujte, zda je rozestup stop správný. Pokud není rozestup stop správný, změňte jej v části Navádění.

8. Vyberte možnost Nastavit křivku AB.

zb48j1t,1692099671127 -16-19SEP23-6/7

9. Vyberte název křivky AB z nabídky Aktuální křivka AB (A). Pokud není přidělen žádný název, vytvořte jej kliknutím na tlačítko Nový (B).

10. Výběrem možnosti Záznam/Stop (E) spusťte nahrávání.

11. Zvolte možnost Zobrazit a jeďte se strojem.

12. Výběrem možnosti Záznam/Stop (E) zastavte nahrávání.

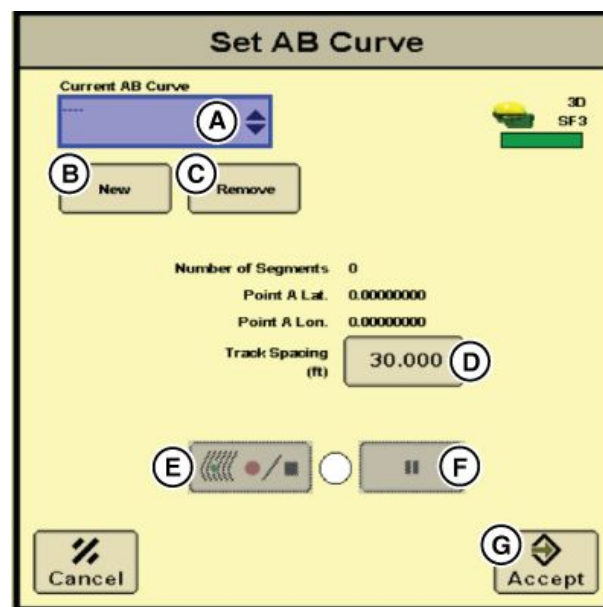
13. Křivky budou promítnuty napříč polem.

14. Stisknutím tlačítka obnovy činnosti spusťte systém AutoTrac RowSense.

15. Chcete-li kdykoliv zrušit nastavení a vrátit se na stránku Nastavení navádění, stiskněte tlačítko Zrušit.

A—Aktuální křivka AB
B—Nová
C—Odstranit
D—Rozestup stop (ft)

E—Záznam/Stop
F—Pauza
G—Přijmout



Stránka Nastavení křivky AB

zb48j1t,1692099671127 -16-19SEP23-7/7

PC590582 —UN—17AUG23

Kruhová stopa

Použití kruhové stopy doporučujeme tehdy, pokud je plodina seta v poli se středovým čepem.

Pokud jsou řádky sklizeny v kruzích, použijte kruhovou stopu. To umožňuje převést vstup z křivky GPS do snímačů řádků.

Nastavení kruhové stopy



Kruhová stopa

PC10853 —UN—31JAN08

zb48j1t,1692099693191 -16-17SEP23-1/7

1. Zvolte položku Nabídka.

PC582158 —UN—01AUG23



Nabídka

zb48j1t,1692099693191 -16-17SEP23-2/7

2. Zvolte GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

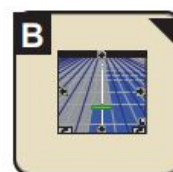


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099693191 -16-17SEP23-3/7

3. Zvolte Navádění.

PC582160 —UN—01AUG23



Navádění

zb48j1t,1692099693191 -16-17SEP23-4/7

4. Vyberte možnost Nastavení navádění.

PC582161 —UN—01AUG23



Nastavení navádění

Pokračování na další straně

zb48j1t,1692099693191 -16-17SEP23-5/7

5. V nabídce Režim sledování zvolte Kruhová stopa.

PC590560 —UN—17AUG23

6. Vyberte Zobrazit.



Kruhová stopa v nabídce Režim sledování

POZNÁMKA: Ověřte, zda symbol přijímače na stránce provozu ukazuje přítomnost signálu SF1, SF2 nebo RTK.

zb48j1t,1692099693191 -16-17SEP23-6/7

7. Zvolte možnost Nastavit kruhovou stopu.

8. Zkontrolujte, zda je rozestup stop správný. Pokud není rozestup stop správný, změňte jej v části Navádění.

9. V nabídce Aktuální kruhová stopa (A) zvolte název kruhové stopy. Pokud není přidělen žádný název, vytvořte jej kliknutím na tlačítko Nový (C).

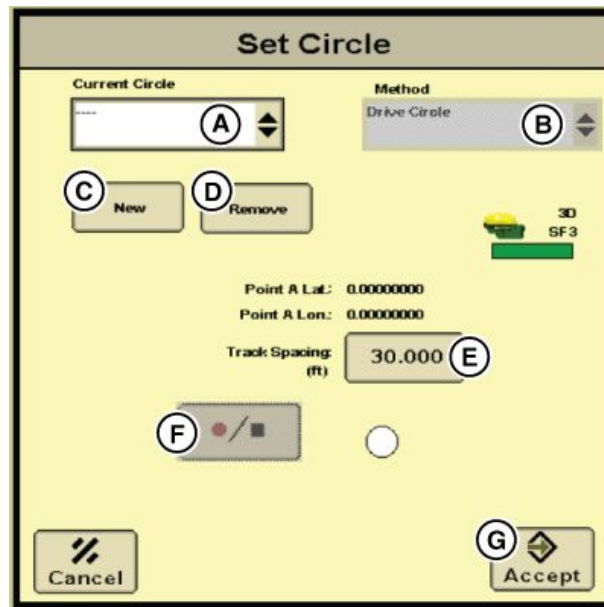
10. V nabídce Metoda (B) zvolte Jízda po kružnici.

11. Výběrem možnosti Záznam/Stop (F) spusťte nahrávání.

12. Zvolte položku Přijmout (G). V poli bude promítnut kruh.

13. Stisknutím tlačítka obnovení činnosti spusťte systém AutoTrac RowSense.

14. Chcete-li kdykoliv zrušit nastavení a vrátit se na stránku Nastavení navádění, stiskněte tlačítko Zrušit.



Stránka Nastavit kruhovou stopu

A—Aktuální kruhová stopa

B—Metoda

C—Nová

D—Odstranit

E—Rozestup stop (ft)

F—Záznam/Stop

G—Přijmout

PC590563 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692099693191 -16-17SEP23-7/7

Vyhledávač řádku

PC582158 —UN—01AUG23

Režim vyhledávače řádku (pouze při souběžné jízdě ve stopách) je určen při práci v řádcích plodiny, kde řádky nemají vždy stejný rozestup. Vyhledávač řádků pomáhá obsluze nalézt skupiny řádků, pomocí kterých se má vrátit na pole po nastavení referenčního bodu po opuštění předchozí skupiny řádků.

1. Zvolte položku Nabídka.



Nabídka

zb48j1t,1692279379982 -16-21SEP23-1/5

2. Zvolte GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



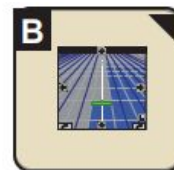
GreenStar (GS3)

Pokračování na další straně

zb48j1t,1692279379982 -16-21SEP23-2/5

3. Zvolte Navádění.

PC582160 —UN—01AUG23



Navádění

zb48j1t,1692279379982 -16-21SEP23-3/5

4. Vyberte možnost Nastavení navádění.

PC582161 —UN—01AUG23



Nastavení navádění

zb48j1t,1692279379982 -16-21SEP23-4/5

5. V nabídce Režim sledování zvolte Vyhledávač řádků.
6. Přejděte na Zobrazit. Vyberte možnost Nastavit řádek.

PC590595 —UN—17AUG23



Vyhledávač řádků v nabídce Režim sledování

zb48j1t,1692279379982 -16-21SEP23-5/5

Záměna stop

Viz oddíl Navádění v návodu k obsluze displeje GreenStar 3 2630.

zb48j1t,1692279221665 -16-22AUG23-1/1

Stopa výkopu

Systémy Surface Water Pro a AutoTrac jsou používány společně k vytvoření stopy náspu.

Viz oddíl Příkopy v návodu k obsluze systému SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279337562 -16-22AUG23-1/1

Stopa náspu

Systémy Surface Water Pro a AutoTrac jsou používány společně k vytvoření stopy náspu.

Viz oddíl Náspy v návodu k obsluze systému SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279350350 -16-22AUG23-1/1

CommandCenter GreenStar 3—Stopa

Přímá linie

Popis činnosti

Režim Přímá stopa pomáhá pracovníkovi obsluhy projíždět po přímých rovnoběžných drahách. Nejprve nastavte stopu 0 (referenční dráhu) pomocí metod definice stopy 0. Po definování Stopy 0 se vygenerují všechny přejezdy pro dané pole. Vygenerované přejezdy je možné použít pro práci se systémem ručního navádění nebo AutoTrac. Každý přejezd se generuje z původní projeté dráhy, aby bylo zajištěno, že chyby řízení se nedosadí pro celé pole.

Přejezdy jsou identické kopie původního přejezdu.

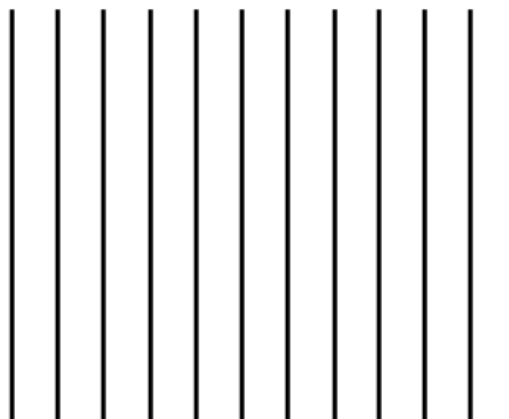
POZNÁMKA: Termíny "Stopa navádění" a "Linie AB" jsou zaměnitelné. Stopa 0 je stopa definovaná řidičem a referenční bod, na kterém jsou založeny všechny rovnoběžné přejezdy pole.

Rozestup mezi rovnoběžnými přejezdy je dán položkou Rozestup stopy, která je zadána v Průvodci nastavením.

Vytvoření nové přímé stopy

Je několik způsobů, kterými lze definovat Stopu 0:

- A + B - definování stopy 0 tak, že ji projedete strojem.
- A + auto B - definování stopy 0 tak, že ji projedete strojem.
- A + kurz - definování stopy 0 projetím strojem do bodu A a zadáním předem definované hodnoty kurzu.
- ZŠ/ZD - definování stopy 0 zadáním předem definovaných hodnot souřadnic zeměpisné šířky a zeměpisné délky pro body A a B.



Přímá linie

- ZŠ/ZD + kurz - definování stopy 0 zadáním předem definované hodnoty zeměpisné šířky a zeměpisné délky pro bod A a zadání předem definované hodnoty kurzu.

POZNÁMKA: Stopu 0 lze definovat v průběhu provozu (například setí), ale některé funkce nejsou během vytváření k dispozici.

POZNÁMKA: Doporučuje se, aby stopa byla dlouhá 3 (10 ft) m pro ruční a 15 m (45 ft) pro automatický režim.

zb48j1t,1692099757967 -16-17SEP23-1/9

Přímá linie

PC582158 —UN—01AUG23

1. Zvolte položku Nabídka.



Nabídka

zb48j1t,1692099757967 -16-17SEP23-2/9

2. Zvolte GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Pokračování na další straně

zb48j1t,1692099757967 -16-17SEP23-3/9

3. Zvolte Navádění.

PC590571 —UN—17AUG23



zb48j1t,1692099757967 -16-17SEP23-4/9

4. Zvolte režim sledování Přímá stopa.

PC590564 —UN—17AUG23



Režim sledování Přímá stopa

5. V položce Název stopy zvolte název přímé linie. Pokud není přidělen žádný název, vytvořte jej výběrem nové stopy.

zb48j1t,1692099757967 -16-17SEP23-5/9

6. Zvolte Nastavit A.

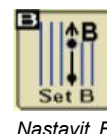
PC590568 —UN—17AUG23



zb48j1t,1692099757967 -16-17SEP23-6/9

7. Definujte možnost Nastavit B pomocí jedné ze tří možností:

PC590569 —UN—17AUG23



- a. Chcete-li ručně nastavit bod B, zajedťte do požadovaného místa na poli za účelem vytvoření bodu B a zvolte možnost Nastavit B. Minimální vzdálenost je 3 m (10 ft). Doporučuje se nastavit bod B na vzdáleném konci pole, aby byl definován požadovaný kurz.

zb48j1t,1692099757967 -16-17SEP23-7/9

- b. Chcete-li automaticky nastavit bod B, zvolte kdykoliv možnost Automaticky nastavit B. Bod B se automaticky nastaví po ujetí 15 m (45 ft) od bodu A. Tato metoda vypočítává bod B z posledních pěti datových bodů sejmutých z ujetých 15 m (45 ft) a vyhledává linii s nejlepším průběhem danými body, aby stanovila kurz.

PC590570 —UN—17AUG23



Automaticky nastavit B

zb48j1t,1692099757967 -16-17SEP23-8/9

- c. Chcete-li nastavit bod B zadáním směru kurzu, zvolte možnost Nastavit kurz. Zadejte požadovaný kurz linie pomocí numerické klávesnice a uložte hodnotu pomocí možnosti Přijmout. 0.000 značí sever, 90.000 východ, 180.000 jih a 270.000 západ.

PC590572 —UN—17AUG23



8. Chcete-li kdykoliv zrušit nastavení a vrátit se na stránku Nastavení navádění, stiskněte tlačítko Zrušit.

Stopa 0 je nyní definovaná a rovnoběžné stopy se vytvoří automaticky.

zb48j1t,1692099757967 -16-17SEP23-9/9

Adaptivní křivky

Popis činnosti

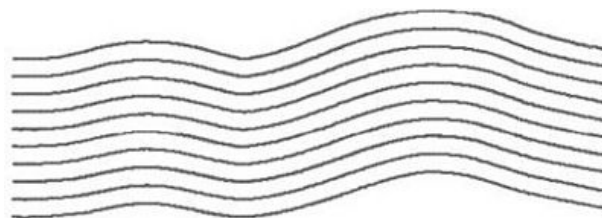
Adaptivní křivka umožňuje pracovníkovi obsluhy nahrát ručně projetou zakřivenou dráhu. Po zaznamenání první zakřivené dráhy a otočení stroje může pracovník obsluhy použít paralelní dráhu nebo systém AutoTrac poté, co se objeví dosazené dráhy. Stroj bude veden po následných přejezdech na základě dříve nahraného přejezdu. Každý přejezd je generován vzhledem k původní projeté dráze, aby bylo zajištěno, že chyby řízení se nedosadí pro celé pole. Přejezdy jsou identické kopie původního přejezdu. Zakřivení dráhy se mění za účelem zachování chyby mezi jednotlivými přejezdy. Je-li to nezbytné, pracovník obsluhy může změnit zakřivenou dráhu na poli tak, že bude vozidlo řídit mimo dosazenou dráhu.

POZNÁMKA: V režimu adaptivních křivek není k dispozici vynechání přejezdu.

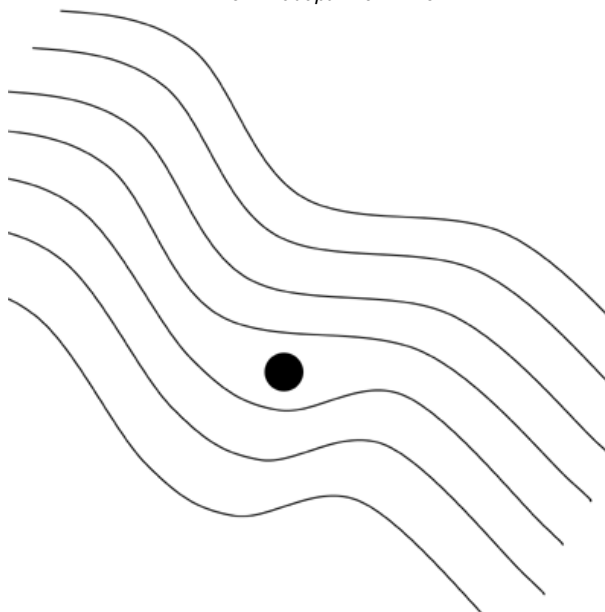
Zakřivení dráhy se mění podle toho, jak se následné dráhy stávají více konvexními nebo konkávními.

Režim adaptivní zakřivené stopy umožňuje, aby byl pracovník obsluhy naváděn v různých vzorcích pole.

PC9028 —UN—16APR06



Režim adaptivních křivek



Režim adaptivních křivek

PC9029 —UN—17APR06

zb48j1t,1692100048683 -16-19SEP23-1/8

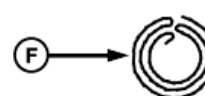
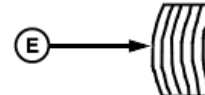
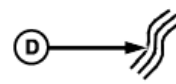
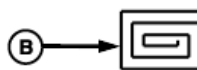
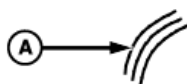
Vzorce navádění

Toto jsou různé vzorce polí:

- Jednoduchá křivka
- S-křivka
- Uzavřená
- Se zatáčkami
- Spirála
- Kružnice

Práce s posunutím stopy

Používání posunutí stopy se při používání zakřivené stopy nedoporučuje. Posunutí stopy nebude kompenzovat převzatý posun GPS v režimu zakřivené stopy.



Dráhy

A—Jednoduchá křivka
B—Uzavřená
C—Spirála

D—S-křivka
E—Se zatáčkami
F—Kružnice

PC9032 —UN—17APR06

Pokračování na další straně

zb48j1t,1692100048683 -16-19SEP23-2/8

Vytvoření nové adaptivní zakřivené stopy

PC582158 —UN—01AUG23

POZNÁMKA: Nastavení položek klienta, farmy a pole se pro práci s adaptivní zakřivenou stopou nepožaduje a je možné uložit pouze jednu globální adaptivní zakřivenou stopu.



Nabídka

1. Zvolte položku Nabídka.

zb48j1t,1692100048683 -16-19SEP23-3/8

2. Zvolte GreenStar (GS3)

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100048683 -16-19SEP23-4/8

3. Zvolte Navádění.

PC590571 —UN—17AUG23



Navádění

zb48j1t,1692100048683 -16-19SEP23-5/8

4. V nabídce Režim sledování vyberte Adaptivní křivky.
5. V nabídce Název stopy vyberte název adaptivních křivek. Pokud není přidělen žádný název, vytvořte jej výběrem nové stopy.
6. Zajedťe do požadovaného místa na poli, které bude začátkem stopy.
7. Spusťte záznam. Vyberte Záznam.

POZNÁMKA: Záznam adaptivní křivky je deaktivován, když je režim opakování zapnutý. Při záznamu nových drah (tj. setí) by měl být režim opakování nezaškrtnutý (Vyp). Při navádění po stávajících

PC590566 —UN—17AUG23



Adaptivní křivky v nabídce Režim sledování

drahách (tj. postřik, sklizení) by měl být režim opakování zaškrtnutý (Zap).

Ve výchozím nastavení je režim opakování VYPNUTÝ.

8. Záznam je po výběru nahrazen následujícím:

a. Pauza

Pokračování na další straně

zb48j1t,1692100048683 -16-19SEP23-6/8

b. Stop

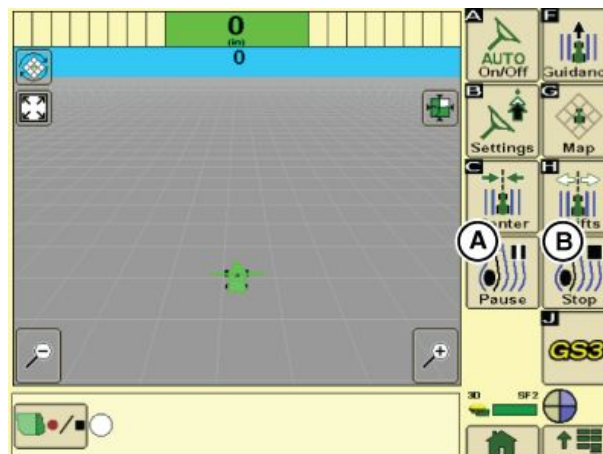
POZNÁMKA: Záznam je potřeba vypnout pouze v případě, že stroj vyjede mimo normální vzorec pole (např. za účelem doplnění postřikovače nebo secího stroje), nebo pokud nechce uživatel nahrát otočky na konci pole.

9. Proveďte počáteční přejezd. Na mapě se objeví modrá stopa navádění.

POZNÁMKA: Při přímé jízdě nemusí být nahraná dráha za strojem na displeji vidět. Dráha se ukáže po otočení stroje.

Dokud nebude dosaženo konce přejezdu a stroj se neotočí, bílá navigační linie se NEZOBRAZÍ. Jakmile se stroj otočí, systém určí dráhu, do které se má provést navedení. Systém najde segment linie, který je rovnoběžný a spadá do rozsahu 1/2 až 1-1/2 rozestupu stop. Objeví se předpovídaná dráha, ze které může pracovník obsluhy provádět navigaci. Řiďte stroj po požadované dráze.

10. Na konci prvního přejezdu otočte stroj a vytvoří se bílá navigační linie pro další přejezd. Než se objeví navigační linie, může to trvat několik sekund.
11. Když se objeví bílá navigační linie pro zamýšlený přejezd, stiskněte spínač obnovení (pouze AutoTrac) ve stroji a stroj bude automaticky řízen do daného přejezdu. V případě ručního navádění sledujte bílou zvýrazněnou navigační linii.
12. Po skončení práce na poli ukončete záznam výběrem možnost Stop (B).



Stránka Nastavení adaptivních křivek

A—Pauza

B—Stop

DŮLEŽITÉ: Zastavte záznam před vjezdem na další pole. Pokud byste tak neučinili, mohlo by dojít k odstranění dat adaptivní křivky z posledního pole před zahájením záznamu dat adaptivní křivky na dalším poli.

POZNÁMKA: Uložená data adaptivní křivky jsou přiřazena pro vybrané názvy klienta, farmy a pole. Budou uložena ve vnitřní paměti displeje až do doby, než je smaže uživatel, a je možné je přenášet z jednoho displeje do druhého.

Pokračování na další straně

zb48j1t,1692100048683 -16-19SEP23-7/8

PC590589 —UN—17AUG23

Záznam přímé dráhy nebo navigace kolem překážek

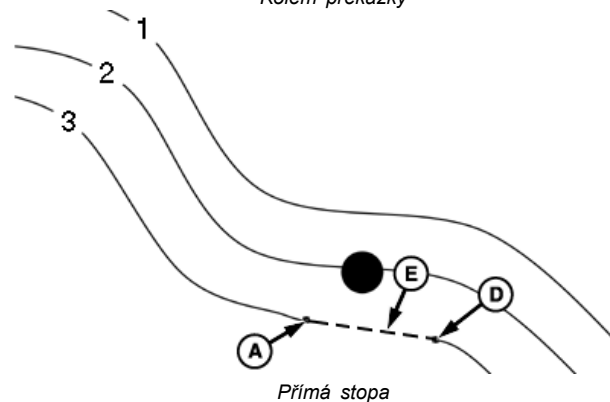
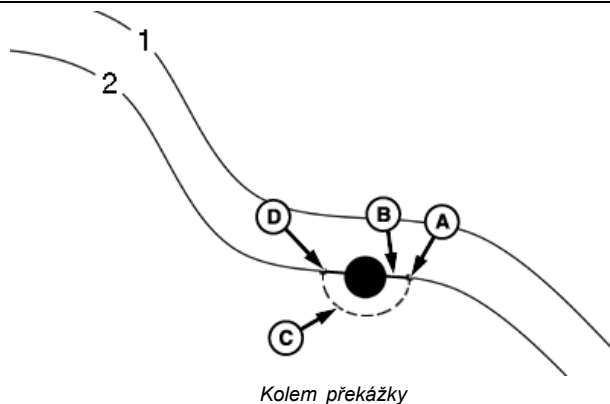
1. Spustíte záznam.
2. Pomocí tlačítka pro pozastavení záznamu se dočasně zastaví záznam dráhy stroje.
3. Pomocí tlačítka Záznam se obnoví záznam adaptivní křivky.

Vzdálenost mezi místem POZASTAVENÍ záznamu a OBNOVENÍ záznamu se propojí přímkou. To může být užitečné v případě dlouhé přímé části dráhy nebo při navigaci kolem překážek.

POZNÁMKA: Nejdelší přemostěný segment (liniový segment mezi začátkem a koncem PAUZY), který lze vytvořit, má vzdálenost 0,8 km (0.5 mile) (2,640 ft). V případě větší vzdálenosti se liniový segment nespojí a vznikne mezera v dráze.

A—Záznam POZASTAVEN
B—Vytvoří se přemostěný segment pro spojení dvou bodů
C—Dráha traktoru se během pauzy nenahrává

D—Záznam OBNOVEN
E—Dráha nahraná jako přímá linie mezi body A a D



PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

zb48j1t,1692100048683 -16-19SEP23-8/8

Křivky AB

Popis činnosti

Režim křivek AB umožňuje pracovníkovi obsluhy projíždět zakřivené souběžné přejezdy, které mají na každém konci pole koncové body. Stopy navádění budou souběžné se stopou v každém směru a budou vytvářeny na základě původní stopy, aby bylo zajištěno, že chyby řízení nebudou rozšířeny po celém poli.

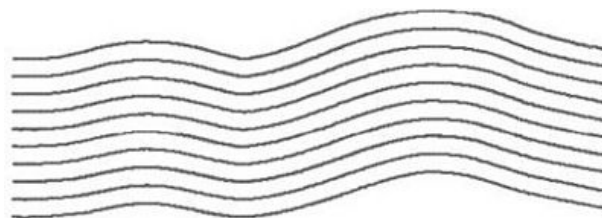
Stopa 0 je referenční stopa, na které jsou založeny všechny následné přejezdy v křivce. Jakmile je vytvořena první křivka AB (Stopa 0), jsou vytvořeny 4 stopy. Systém bude pokračovat v generování dalších přejezdů, jakmile stroj projede posledním přejezdem zobrazeným na obrazovce.

POZNÁMKA: V režimu křivek AB je k dispozici přeskocení přejezdu.

Generování informací o dráze křivky AB – když systém generuje počáteční přejezdy následně po nahrání Stopy 0 nebo když se generují další přejezdy, v perspektivním zobrazení se zobrazí text "Generování křivky AB". Během této doby není možné najíždět do drah.

Limity generování křivky AB - Počáteční zaznamenaná křivka AB musí být alespoň 10 stop dlouhá, aby byla platnou křivkou AB, kterou lze použít pro navádění. Vozidlo se musí nacházet v rozmezí 400 metrů (0.25 miles) od místa, kde byla zaznamenaná stopa 0, aby mohl systém začít generovat zakřivené dráhy. Jestliže je vozidlo v tomto vnějším limitu, může trvat několik minut, než se vytvoří dráha, která se ukáže na obrazovce. Během této doby se na obrazovce bude zobrazovat informace "Generování křivky AB".

PC9028 —UN—16APR06



Režim křivek AB

Více křivek AB na poli - Pole může obsahovat několik drah křivky AB. Každá křivka AB pro dané pole musí být nahrána a jednoznačně pojmenována.

Číslování stopy – stopy budou číslovány, aby bylo možné přeskočit přejezd při vyhledání přejezdů. Směrové návěští (S, J, V nebo Z) se definuje podle kurzu, který je určen mezi prvním a posledním bodem v křivce.

Zakřivení dráhy se mění podle toho, jak se následné dráhy stávají více konvexními nebo konkávními.

Vytvoření nové zakřivené stopy AB

Pomocí následujícího postupu nastavte první křivku AB (Stopa 0), na které jsou založeny všechny následné přejezdy v křivce.

POZNÁMKA: Na každé pole je možné nastavit více křivek AB. Je potřeba je pojmenovat a zaznamenat samostatně.

zb48j1t,1692100403680 -16-17SEP23-1/7

1. Zvolte položku Nabídka.

PC582158 —UN—01AUG23



Nabídka

zb48j1t,1692100403680 -16-17SEP23-2/7

2. Zvolte GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Pokračování na další straně

zb48j1t,1692100403680 -16-17SEP23-3/7

3. Zvolte Navádění.

PC590571 —UN—17AUG23



zb48j1t,1692100403680 -16-17SEP23-4/7

4. V nabídce Režim sledování vyberte Křivky AB.

PC590565 —UN—17AUG23



Křivky AB v nabídce Režim sledování

5. V položce Název stopy vyberte název křivek AB. Pokud není přidělen žádný název, vytvořte jej výběrem nové stopy.

6. Zajeďte do požadovaného místa na poli, které bude začátkem stopy.

7. Spustěte záznam. Vyberte Záznam.

8. Záznam je po výběru nahrazen následujícím:

a. Pauza

zb48j1t,1692100403680 -16-17SEP23-5/7

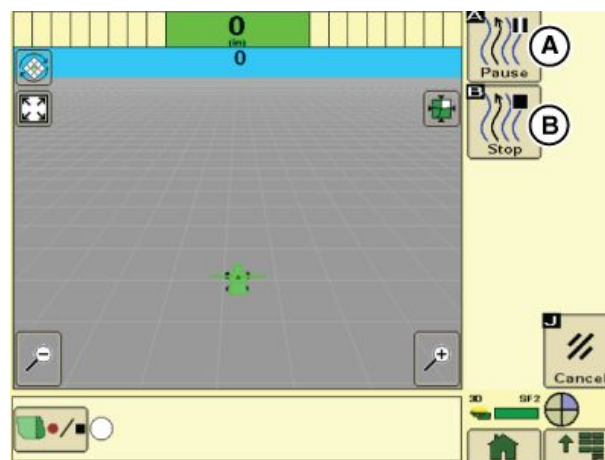
b. Stop

9. Provedte počáteční přejezd. Na mapě se objeví modrá stopa navádění.

POZNÁMKA: Při přímé jízdě nemusí být nahraná dráha za strojem na displeji vidět. Dráha se ukáže po otočení stroje.

10. Na konci přejezdu stiskněte tlačítko Stop (B) a stopa se uloží do paměti.

POZNÁMKA: Jestliže v průběhu záznamu dojde ke ztrátě signálu GPS, záznam se zastaví a uloží se křivka AB nahraná až do daného bodu. Pokud tato křivka AB nesplňuje představy pracovníka obsluhy, je možné ji odstranit pomocí tlačítka Odstranit stopu na stránce Nastavení stopy navádění.



Stránka Nastavení křivky AB

A—Pauza

B—Stop

Pokračování na další straně

zb48j1t,1692100403680 -16-17SEP23-6/7

PC590590 —UN—17AUG23

Záznam přímé dráhy nebo navigace kolem překážek

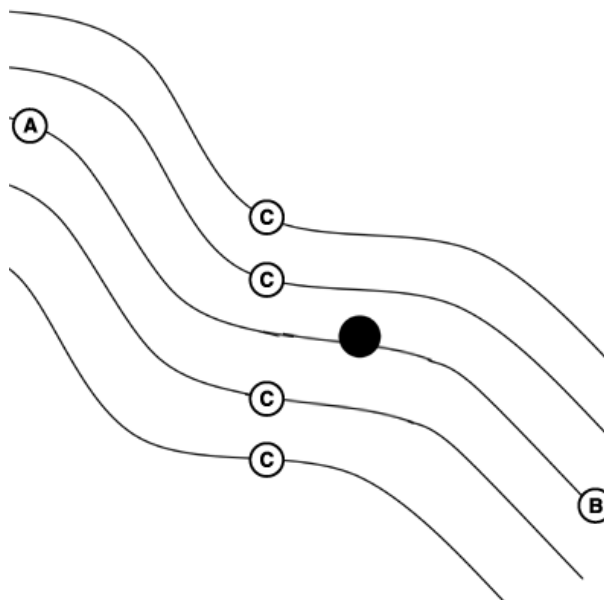
1. Spustíte záznam křivek AB.
2. Pomocí tlačítka pro pozastavení záznamu se dočasně zastaví záznam dráhy stroje.
3. Výběrem záznamu křivek AB obnovte záznam křivek AB.

Vzdálenost mezi místem pozastavení a obnovení záznamu se propojí přímkou. To může být užitečné v případě dlouhé přímé části dráhy nebo při navigaci kolem překážek.

POZNÁMKA: Nejdelší přemostěný segment (liniový segment mezi začátkem a koncem pozastavení a obnovení), který lze vytvořit, má vzdálenost 0,8 km (0,5 mil) (2 640 ft). V případě větší vzdálenosti se liniový segment nespojí a vznikne mezera v dráze.

A—Pauza před překážkou
B—Obnovení za překážkou

C—Dráhy generované ze Stopy
0



Navigace kolem překážek

zb48j1t,1692100403680 -16-17SEP23-7/7

PC9030C —UN—27OCT06

Kruhová stopa

PC582158 —UN—01AUG23

Popis činnosti

Kruhová stopa pomáhá pracovníkovi obsluhy jet po soustředných kružnicích na poli se zavlažovacími systémy, které se pohybují kolem středu. Obsluha může vytvořit počáteční kružnice celou řadou různých metod. Jakmile je definována počáteční kružnice, jsou vytvořeny všechny následující kružnice na poli.

Režim kruhové stopy je k dispozici pro ruční navádění; systém AutoTrac v režimu kruhové stopy však vyžaduje aktivaci jak systému AutoTrac, tak Pivot Pro. Aktivace Pivot Pro je dostupná pouze v Severní Americe.

Souřadnice zeměpisné šířky a zeměpisné délky středu kružnice se uloží a spojí se s názvem pole. Jestliže při definici středu kruhu není zvoleno pole, uloží se globální středy kružnic. Střed kružnic lze znovu vyvolat pro budoucí použití.

Vytvoření nové kruhové stopy

1. Zvolte položku Nabídka.



Nabídka

zb48j1t,1692100524545 -16-17SEP23-1/6

2. Zvolte GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Pokračování na další straně

zb48j1t,1692100524545 -16-17SEP23-2/6

3. Zvolte Navádění.

PC590571 —UN—17AUG23



zb48j1t,1692100524545 -16-17SEP23-3/6

4. V nabídce Režim sledování zvolte Kruhová stopa.
5. V nabídce Název stopy vyberte název kruhové stopy. Pokud není přidělen žádný název, vytvořte jej výběrem nové stopy.
6. Zajeďte do požadovaného místa na poli, které bude začátkem stopy.

PC590567 —UN—17AUG23



Kruhová stopa v nabídce Režim sledování

optimální výpočet středu kružnice a vyšší přesnost stopy se doporučuje objet celou kružnicí.

1. Zajeďte do požadovaného místa na poli a řiďte kruhovou dráhou.

Metoda jízdy po kružnici

Projetí kružnice – při projetí alespoň 10 procent požadované kružnice se vytvoří kruhová stopa. Pro

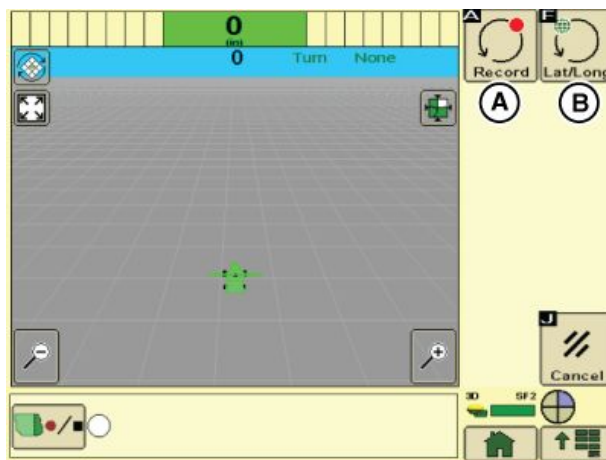
zb48j1t,1692100524545 -16-17SEP23-4/6

2. Pro jízdu po kruhové stopě zvolte Záznam (A).
3. Zvolte Konec záznamu kružnice. Automaticky se vytvoří kruhové stopy s rozestupem stop, který je definován v nastavení.

POZNÁMKA: Tlačítko Konec záznamu kružnice se zobrazí, jakmile je ujeta dostatečná vzdálenost po kružnici, aby bylo možné vypočítat střed kružnice.

A—Záznam

B—ZŠ/ZD



Stánka Nastavení kruhové stopy

Pokračování na další straně

zb48j1t,1692100524545 -16-17SEP23-5/6

PC590591 —UN—17AUG23

Metoda ZŠ/ZD

1. Zvolte stopu ZŠ/ZD (B).
2. Zadejte požadované hodnoty zeměpisné šířky a zeměpisné délky v desetinných stupních. Při prvním zobrazení obrazovky se zobrazí předchozí hodnoty zeměpisné šířky a délky spojené s daným polem.
3. Hodnoty uložte stisknutím tlačítka Přijmout (C). Automaticky se vytvoří kruhové stopy s rozestupem stop, který je definován v části Nastavení.

POZNÁMKA: Může být nezbytné vyrovnat vozidlo na hlavní stopu kolem otočného středu, aby se stopy vyrovnaly s vozidlem.

A—Zeměpisná šířka
B—Zeměpisná délka

C—Přijmout

Středový bod

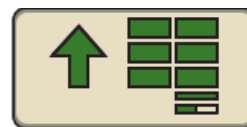
zb48j1t,1692100524545 -16-17SEP23-6/6

PC590584 —UN—17AUG23

Vyhledávač řádku

PC582158 —UN—01AUG23

1. Zvolte položku Nabídka.



Nabídka

zb48j1t,1692279954088 -16-17SEP23-1/3

2. Zvolte GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692279954088 -16-17SEP23-2/3

3. Zvolte Navádění.
4. V nabídce Režim sledování zvolte Vyhledávač řádků.
5. Přejděte na Zobrazit.
6. Vyberte možnost Nastavit řádek.

PC590571 —UN—17AUG23



Navádění

zb48j1t,1692279954088 -16-17SEP23-3/3

Displej 4. generace—Stopa

Přímá linie

PC28961 —UN—24APR23

1. Zvolte položku Nabídka.



Nabídka

zb48j1t,1692106465016 -16-17SEP23-1/9

2. Zvolte Navádění AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Navádění AutoTrac

zb48j1t,1692106465016 -16-17SEP23-2/9

3. Zvolte Nastavit stopu.

PC590575 —UN—17AUG23



Nastavit stopu

zb48j1t,1692106465016 -16-17SEP23-3/9

4. Pokud není k dispozici žádná existující stopa, vyberte možnost Nová stopa.

PC590576 —UN—17AUG23



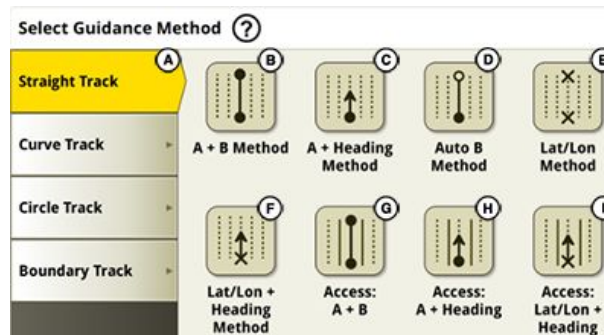
Nová stopa

zb48j1t,1692106465016 -16-17SEP23-4/9

5. Zvolte možnost Přímá stopa (A). Z dostupných možností vyberte libovolnou metodu.

A—Přímá linie
B—Metoda A + B
C—Metoda A + kurz
D—Metoda Auto B
E—Metoda ZŠ/ZD

F—Metoda ZŠ/ZD + kurz
G—Najíždění: A + B
H—Najíždění: A + kurz
I—Najíždění: ZŠ/ZD + Kurz



Možnosti přímé linie

Pokračování na další straně

zb48j1t,1692106465016 -16-17SEP23-5/9

PC28845 —UN—22AUG23

6. Vyberte možnost Název stopy.

PC590577 —UN—17AUG23

Track Name

Track 1



Název stopy

zb48j1t,1692106465016 -16-17SEP23-6/9

7. Vyberte možnost Pole.

PC590578 —UN—17AUG23

Field

South 40



Pole

zb48j1t,1692106465016 -16-17SEP23-7/9

9. Zvolte Nastavit A.

PC590579 —UN—17AUG23

Set A

Nastavit A

zb48j1t,1692106465016 -16-17SEP23-8/9

10. Zvolte Nastavit B.

PC590580 —UN—17AUG23

Set B

Nastavit B

zb48j1t,1692106465016 -16-17SEP23-9/9

Zakřivená stopa

PC28961 —UN—24APR23

1. Zvolte položku Nabídka.



Nabídka

zb48j1t,1692108125002 -16-17SEP23-1/6

2. Zvolte Navádění AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Navádění AutoTrac

Pokračování na další straně

zb48j1t,1692108125002 -16-17SEP23-2/6

3. Zvolte Nastavit stopu.

PC590575 —UN—17AUG23



Nastavit stopu

zb48j1t,1692108125002 -16-17SEP23-3/6

4. Pokud není k dispozici žádná existující stopa, vyberte možnost Nová stopa.

PC590576 —UN—17AUG23



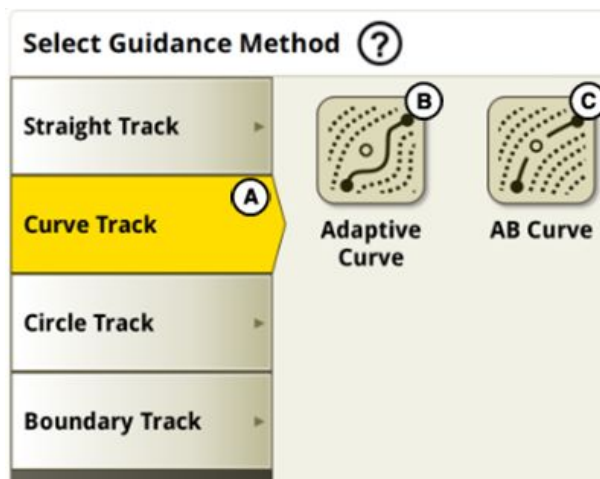
Nová stopa

zb48j1t,1692108125002 -16-17SEP23-4/6

5. Zvolte možnost Zakřivená stopa (A). Z dostupných možností vyberte libovolnou metodu.
6. Zajeďte se strojem do požadovaného místa na poli.

A—Zakřivená stopa
B—Adaptivní křivka

C—Křivka AB



Možnosti zakřivené stopy

zb48j1t,1692108125002 -16-17SEP23-5/6

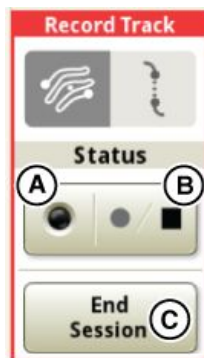
PC28846 —UN—22AUG23

7. Pro zahájení záznamu zvolte možnost Záznam (A).
8. Výběrem možnosti Ukončit relaci (C) ukončete záznam.
9. Výběrem možnosti OK relaci uložte nebo se výběrem možnosti Zrušit vraťte do relace záznamu křivky.

POZNÁMKA: Jakmile relace skončí, další segmenty křivky lze přidávat k relaci úpravami stopy.

A—Záznam
B—Pauza/stop

C—Ukončení relace



Záznam stopy

zb48j1t,1692108125002 -16-17SEP23-6/6

PC590588 —UN—17AUG23

Kruhová stopa

PC28961 —UN—24APR23

1. Zvolte položku Nabídka.



Nabídka

zb48j1t,1692108138989 -16-17SEP23-1/7

2. Zvolte Navádění AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Navádění AutoTrac

zb48j1t,1692108138989 -16-17SEP23-2/7

3. Zvolte Nastavit stopu.

PC590575 —UN—17AUG23



Nastavit stopu

zb48j1t,1692108138989 -16-17SEP23-3/7

4. Pokud není k dispozici žádná existující stopa, vyberte možnost Nová stopa.

PC590576 —UN—17AUG23



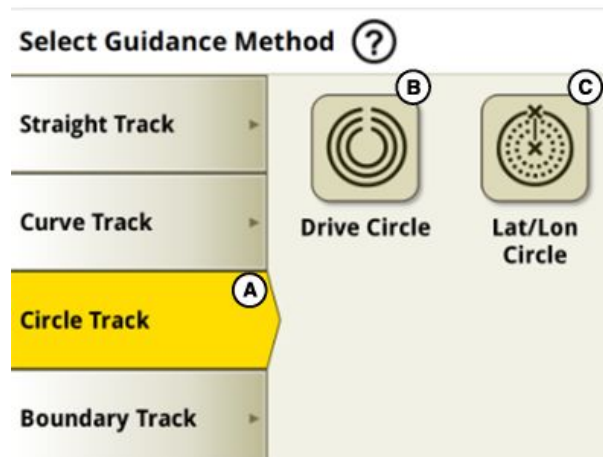
Nová stopa

zb48j1t,1692108138989 -16-17SEP23-4/7

5. Vyberte možnost Kruhová stopa (A). Z dostupných možností vyberte libovolnou metodu.

A—Kruhová stopa
B—Jízda po kružnici

C—ZŠ/ZD kruhu



Možnosti kruhové stopy

Pokračování na další straně

zb48j1t,1692108138989 -16-17SEP23-5/7

PC28847 —UN—22AUG23

Jízda po kružnici

1. Zajeďte do požadovaného místa na poli a řiďte kruhovou dráhou.
2. Výběrem možnosti Start (A) nahrajete novou stopu.
3. Jeďte po požadované kružnici.
4. Výběrem možnosti Hotovo (B) ukončete záznam.

POZNÁMKA: Tlačítko Hotovo se zobrazí, jakmile je ujeta dostatečná vzdálenost po kružnici, aby bylo možné vypočítat střed kružnice.

A—Start
B—Hotovo

C—Zrušit



Projetí kruhové stopy

zb48j1t,1692108138989 -16-17SEP23-6/7

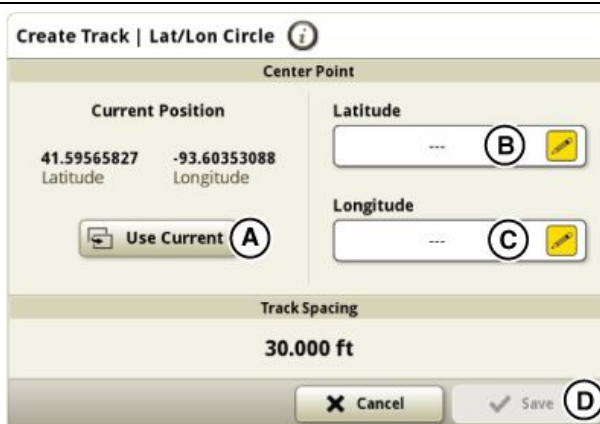
PC590587 —UN—17AUG23

ZŠ/ZD kruhu

1. Zajeďte do požadovaného místa na poli a řiďte kruhovou dráhou.
2. Pokud je aktuální zeměpisná šířka a délka správná, vyberte možnost Použít aktuální (A).
3. Vyberte zeměpisnou šířku (B) a zeměpisnou délku (C).
4. Vyberte Uložit (D).

A—Použít aktuální
B—Zeměpisná šířka

C—Zeměpisná délka
D—Uložit



ZŠ/ZD kruhové stopy

zb48j1t,1692108138989 -16-17SEP23-7/7

PC590592 —UN—17AUG23

Hraniční stopa

PC28961 —UN—24APR23

1. Zvolte položku Nabídka.



Nabídka

zb48j1t,1692108148895 -16-17SEP23-1/5

2. Zvolte Navádění AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Navádění AutoTrac

Pokračování na další straně

zb48j1t,1692108148895 -16-17SEP23-2/5

3. Zvolte Nastavit stopu.

PC590575 —UN—17AUG23



Nastavit stopu

zb48j1t,1692108148895 -16-17SEP23-3/5

4. Pokud není k dispozici žádná existující stopa, vyberte možnost Nová stopa.

PC590576 —UN—17AUG23



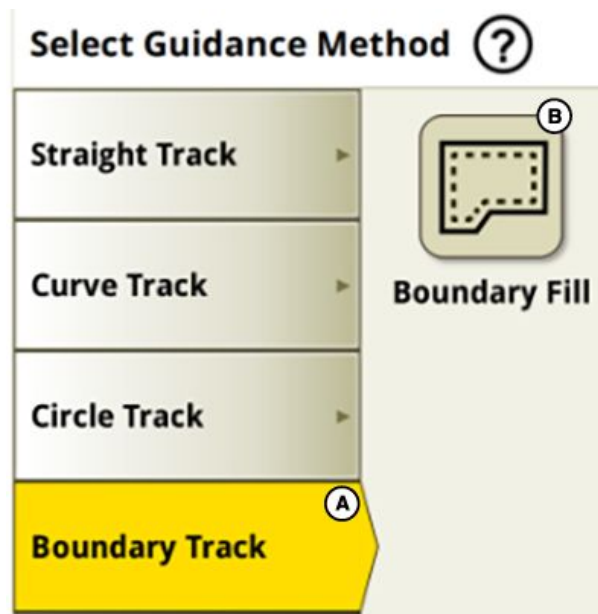
Nová stopa

zb48j1t,1692108148895 -16-17SEP23-4/5

5. Vyberte možnost Hraniční stopa (A). Vyberte možnost Plnicí hraniční stopa (B).
6. Vyberte pole a hranici pro vygenerování plnicí hraniční stopy.
7. Výběrem možnosti Další nastavte plnicí hraniční stopu.

A—Hraniční stopa

B—Plnicí hraniční stopa

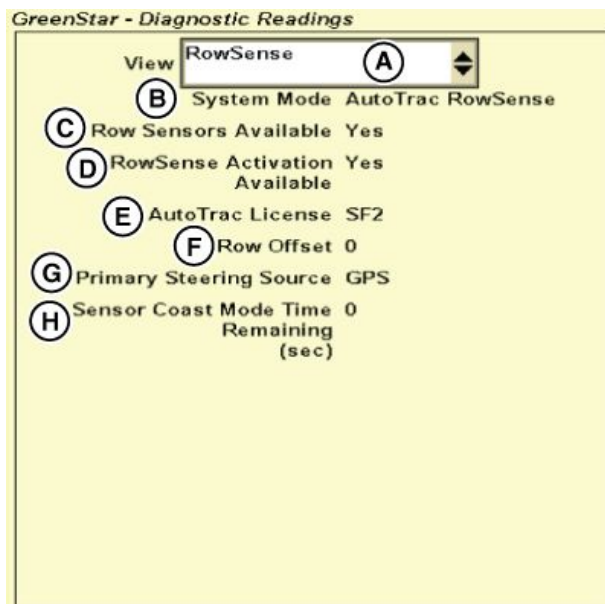


Možnosti hraniční stopy

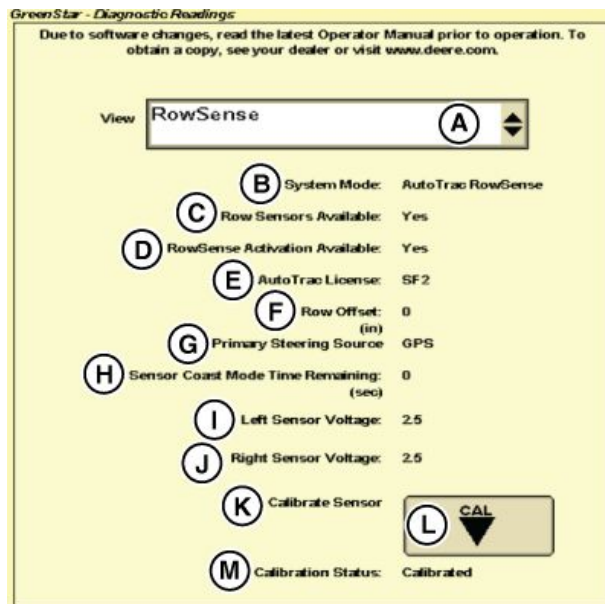
zb48j1t,1692108148895 -16-17SEP23-5/5

PC28848 —UN—22AUG23

POZNÁMKA: Případné výsledky diagnostiky jsou doprovázeny krátkým vysvětlením.



Diagnostické hodnoty displeje CommandCenter GreenStar 3



Diagnostické hodnoty displeje GreenStar 3

- A—Zobrazení
- B—Režim Systém
- C—Snímače řádků k dispozici
- D—Aktivace RowSense je k dispozici
- E—Licence AutoTrac
- F—Posun řádku
- G—Primární zdroj řízení
- H—Zbývající doba režimu doběhu snímače

- I— Napětí levého snímače
- J— Napětí pravého snímače
- K—Kalibrovat snímač
- L—CAL
- M—Stav kalibrace

Snímače řádků k dispozici:

- A – ano
- B – ne

Aktivace vedení v řádku k dispozici:

- A – ano (pokud je aktivace funkcí AutoTrac RowSense GS3 k dispozici)
- C – ne (pokud není aktivace funkcí AutoTrac RowSense GS3 k dispozici)

Licence AutoTrac

- A – ano (SF1)
- B – ano (SF2)
- C – ne

Vyrovnění řádku:

- Aktuální hodnota vyrovnění řádku, vzdálenosti je měřena v palcích (in) nebo v milimetrech (mm).

Primární zdroj řízení:

- A – žádný
- B – GPS
- C – řádkové snímače

Zbývající doba režimu doběhu snímače:

- Odpočet v sekundách pro případ ztráty signálu GPS.

Napětí levého snímače

- Klidové napětí snímače by mělo být nižší než 2,5 V.

Napětí pravého snímače

- Klidové napětí snímače by mělo být vyšší než 2,5 V.

Kalibrovat snímač

Stav kalibrace

- Zkalibrováno
- Není zkalibrováno

zb48j1t,1692098536255 -16-12SEP23-1/1

Diagnostická obrazovka displeje 4. generace

Stav AutoTrac: Stav AutoTrac zobrazí kruhový diagram AutoTrac a přepínač AutoTrac ZAP/VYP.

POZNÁMKA: Hodnoty výkon a podmínek sledování se průběžně vypočítávají, když je systém AutoTrac aktivován (stavový kruhový diagram 4/4) a sleduje linii. Hodnoty se neaktualizují, pokud AutoTrac klesne na stavový kruhový diagram 3/4 nebo 2/4 a hodnoty ve stavovém kruhovém diagramu 1/4 se změni na "---".

Výkonnost sledování (A)

POZNÁMKA: Každá z následujících hodnot se zobrazuje jako hodnota 95. percentilu, což znamená, že po 95 % času bude výkon roven nebo větší než zobrazená hodnota.

95% laterální chyba – vzdálenost od nejbližší stopy ke stroji. Chyba se zvyšuje, až stroj dosáhne poloviny mezi dvěma stopami, poté se chyba snižuje, jak se stroj přibližuje k další stopě. V dobrých podmínkách by tyto hodnoty měly být rovny nebo menší než:

	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)
Laterální chyba (všechny typy stop)	4 cm (1,6 in)	8 cm (3,2 in)	12 cm (4,7 in)

95% chyba kurzu - vztah směru stroje vzhledem k aktuální stopě. V dobrých podmínkách by tyto hodnoty měly být rovny nebo menší než:

	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)
Přímá linie	0,8°	1°	1,2°
Křivka / kruhová stopa (tato hodnota závisí na ostrosti křivky. Ostřejší křivky mají vyšší hodnoty.)	1,6°	3,0°	3,6°

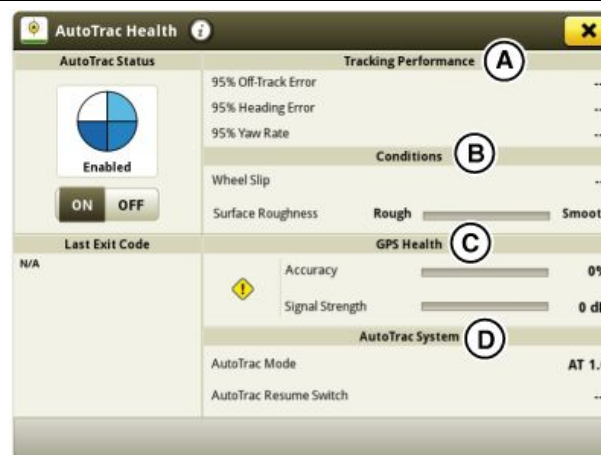
95% míra odchylení - míra zatočení stroje, která ovlivňuje výkon sledování. V dobrých podmínkách by tyto hodnoty měly být rovny nebo menší než:

	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)
Přímá linie	1°	1,5°	1,8°
Křivka / kruhová stopa (tato hodnota závisí na ostrosti křivky. Ostřejší křivky mají vyšší hodnoty.)	2°	4,5°	5,4°

Podmínky (B)

POZNÁMKA: Hodnoty mimo optimální rozsah zobrazují žlutý LED indikátor stavu. Hodnoty v optimálním rozsahu zobrazují zelený LED indikátor stavu.

Hrubost povrchu - měření povrchu, kde stroj pracuje. Vypočítává se pomocí vstupů sklonu, náklonu a rychlosti z přijímače StarFire. Panel indikátoru hrubosti povrchu je žlutý mimo optimální rozsah a zelený uvnitř optimálního rozsahu.



Diagnostická obrazovka displeje 4. generace

A—Výkonnost sledování
B—Podmínky

C—Kondice GPS
D—Systém AutoTrac

Prokluz kol - Procento prokluzu kol se měří porovnáním hodnoty rychlosti kol ze stroje a rychlosti GPS. Hodnota větší než 6 % značí, že prokluz kol může negativně ovlivňovat výkon systému AutoTrac.

Kondice GPS (C)

Přesnost – přesnost polohy přijímače, která se zobrazuje jako procento. K dosažení inzerované přesnosti a opakovatelnosti je nezbytná 100% přesnost.

Síla signálu - kvalita korekčního signálu StarFire přijímaná přijímačem.

Systém AutoTrac (D)

Režim AutoTrac - udává typ řídicí jednotky AutoTrac nainstalované na stroji.

Řídicí jednotka	Režim AutoTrac
AT2 (7R výr. č. 110101—, 8R výr. č. 160001—, 8RT výr. č. 923001—, 8RX výr. č. 801001—)	AT 2.0
AT1 (integrováná nebo v továrně nainstalovaná řídicí jednotka AutoTrac)	AT 1.0
Řídicí jednotka AutoTrac 300	ATC 300
Řídicí jednotka AutoTrac Raven	ATC Raven
Řídicí jednotka AutoTrac Reichardt	ATC Reichardt
Řídicí jednotka AutoTrac Deere	ATC Deere
AutoTrac Universal 300	ATC 300
AutoTrac Universal 200	ATC 200
AutoTrac Universal 100	ATC 100

Spínač obnovení činnosti AutoTrac - indikuje zapnutý stav, když je spínač obnovení činnosti AutoTrac stisknutý, a vypnutý stav, když je spínač obnovení činnosti uvolněný.

zb48j1t,1692676792441 -16-23AUG23-2/2

Čištění řádkových snímačů

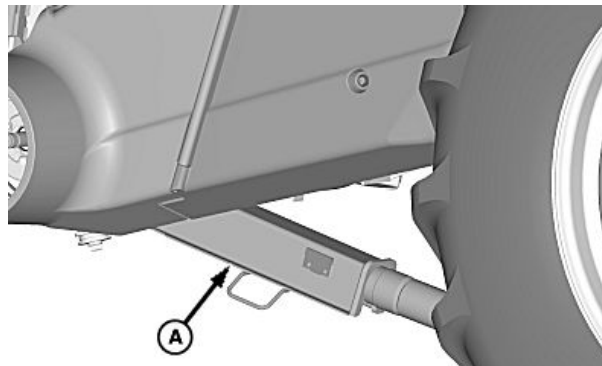
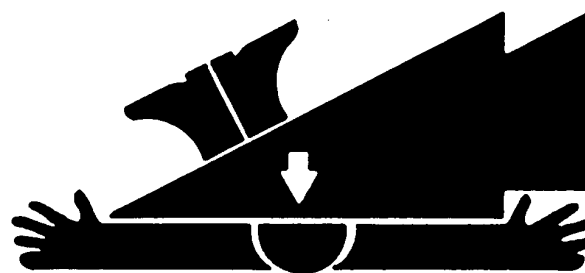
⚠ POZOR: ZASTAVTE motor, zajistěte stroj parkovací brzdou a vytáhněte klíček ze spínací skříňky.

Zdvihněte vál a spusťte bezpečnostní vzpěru (A) na pístnici hydraulického válce.

Každý den by mělo být kontrolováno, zda není nutné vyčistit snímač řádku. Pokud se na snímačích nahromadí materiál, může to bránit volnému pohybu a ovlivnit výkon. Při čištění řádkových snímačů zbavte snímače i jejich okolí nečistot. Zkontrolujte, že se snímače volně a bez překážek pohybují.

Každý rok zkontrolujte snímače z hlediska nadměrného opotřebení snímacích pouzder a hřídelí. Podle potřeby je vyměňte.

A—Bezpečnostní vzpěra



KR43067,00000B3 -16-11NOV08-1/1

TS696 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

Index

Strana	Strana
A	Nastavení
Adaptivní křivky	Tlačítko obnovení činnosti 15-1
Režim AutoTrac 40-7	O
Režim dokumentace 40-7	Odhad řádku 25-6, 30-2
Ruční záznam 40-7	Otáčení na souvratí 35-2
Aktivace 20-1	P
Aktivace systému 15-1	Požadavky 20-1
Aktivace/deaktivace stavu snímače 15-1	Prodleva 15-1
B	Přesazení
Bezpečnost	Vedení v řádku 25-6, 30-2
Bezpečné provádění údržby 5-2	R
Č	Režim AutoTrac
Čistění	Adaptivní křivky 40-7
Řádkové snímače 60-1	Režim dokumentace
D	Adaptivní křivky 40-7
Děliče porostu 25-6, 30-2	Režim najetí do řádku
Diagnostika 55-1	Tlačítko obnovení činnosti 15-1
G	Režim navádění v řádku
GPS	Tlačítko obnovení činnosti 15-1
Snímač řádku 35-1	Ruční záznam
H	Adaptivní křivky 40-7
Hodnota posunu 20-1	Ř
I	Řádkové snímače
Ikona	Čistění 60-1
Snímač řádku 35-1	S
K	Snímač řádku
Kalibrace	Ikona 35-1
Diagnostika 55-1	Nainstalováno 35-1
Snímače řádků 25-7, 30-3	Provoz s GPS 35-1
Kompatibilita 20-1	Tlačítko stavu 15-1
M	Žádný signál 35-1
Multifunkční páka 15-1	Snímače řádků
N	Kalibrace 25-7, 30-3
Nainstalováno	Napětí 25-7, 30-3
Snímač řádku 35-1	Prodleva 15-1
Napětí	Vyrovnání stonků 25-6, 30-2
Snímače řádků 25-7, 30-3	SSU 15-1
	T
	Tlačítko 2
	Tlačítko obnovení činnosti 15-1
	Tlačítko 3
	Tlačítko obnovení činnosti 15-1
	Tlačítko obnovení činnosti
	Nastavení 15-1

Pokračování na další straně

Strana

Režim najetí do řádku	15-1
Režim navádění v řádku	15-1
Tlačítko 2	15-1
Tlačítko 3	15-1

U

Údržba	
Čištění řádkových snímačů	60-1

V

Vedení v řádku	
Diagnostika	55-1
Nastavení posunu	25-6, 30-2
Vyrovnání	25-6, 30-2
Všeobecné informace	
Všeobecné reference	
Ochranné známky	-3
Vyrovnání	
Vedení v řádku	25-6, 30-2
Vyrovnání stonků	
Snímače řádků	25-6, 30-2
Výstražné nápisy, význam	5-1

Z

Zjišťování a odstraňování závad	
Diagnostická obrazovka	55-1

Ž

Žádný signál	
Snímač řádku	35-1

Technické informace

U společnosti John Deere je možné zakoupit technické informace. Publikace jsou k dispozici v tištěné formě nebo na disku CD-ROM.

Objednávky lze provádět jedním z následujících způsobů:

- Obchod s technickými informacemi John Deere:
www.JohnDeere.com/TechInfoStore
- Zavolejte na číslo 1-800-522-7448
- Obraťte se na svého prodejce produktů John Deere

Dostupné informace obsahují:

KATALOGY NÁHRADNÍCH DÍLŮ představují seznam náhradních dílů dostupných pro vaše zařízení se schematickými ilustracemi, které vám pomohou určit správné díly. To je také užitečné při montáži a demontáži.



TS189 —UN—17JAN89

DX,SERV LIT -16-07DEC16-1/4

NÁVODY K POUŽITÍ poskytují informace o bezpečnosti, provozu, údržbě a servisu.



TS191 —UN—02DEC88

DX,SERV LIT -16-07DEC16-2/4

TECHNICKÉ PŘÍRUČKY popisují servisní informace pro vaše zařízení. Obsahují specifikace, ilustrované postupy montáže a demontáže, hydraulická schémata průtoku oleje a schémata zapojení kabeláží. Některé produkty obsahují samostatné příručky na opravu a diagnostiku. Některé součásti, například motory, jsou k dispozici v samostatných technických příručkách součástí.



Pokračování na další straně

DX,SERV LIT -16-07DEC16-3/4

TS224 —UN—17JAN89

VZDĚLÁVACÍ PROGRAM zahrnuje pět řad obsáhlých knih, ve kterých je obsažen souhrn základních informací bez ohledu na výrobce:

- Řada zemědělských učebnic se zabývá technologiemi v zemědělství a chovu dobytka.
- Řada pro vedení zemědělského podniku zkoumá problémy "skutečného světa" a nabízí praktická řešení v oblasti marketingu, financování, výběru zařízení a dodržování předpisů.
- Příručky Základy servisních prací vám ukazují, jak opravit a udržovat zařízení určené pro provoz mimo pozemní komunikace.
- Příručky Základy obsluhy stroje vysvětlují kapacity strojů a úpravy, způsoby zvýšení výkonu stroje a minimalizace nadbytečných činností v terénu.
- Příručky Základy kompaktních zařízení poskytují pokyny k provádění servisu a údržby zařízení s vývodovým hřídelem o výkonu do 40 koní.



TS1663—UN—10OCT97

DX,SERVLIT -16-07DEC16-4/4

John Deere je k vašim službám

SPOKOJENOST ZÁKAZNÍKA je pro John Deere důležitá.

Naši prodejci se snaží pohotově poskytnout náhradní díly a služby:

- Spotřební a náhradní díly na podporu vašeho vybavení.
- Školení servisních techniků a nutné nástroje na diagnostiku a opravy k údržbě vašeho vybavení.

PROCES ŘEŠENÍ PROBLÉMU SE SPOKOJENOSTI ZÁKAZNÍKŮ

Váš prodejce John Deere je zaměřen na podporu vašeho vybavení a vyřeší jakékoli problémy, které mohou nastat.

1. Při kontaktování svého prodejce mějte připraveny následující informace:

- Model stroje a identifikační číslo výrobku
- Datum nákupu

-Charakter závady



2. Projednejte problém s vedoucím údržby prodejce.

3. Pokud problém nevyřešíte, vysvětlíte ho vedoucímu obchodního oddělení a vyžádejte si pomoc.

4. Pokud máte trvalý problém, který vaše obchodní zastoupení není schopno vyřešit, požádejte vašeho prodejce, aby kvůli pomoci kontaktoval firmu John Deere. Nebo kontaktujte Ag Customer Assistance Center at 1-866-99DEERE (866-993-3373), nebo nám pošlete e-mail na www.deere.com/en_US/ag/contactus.

TS201—UN—15APR13

011124 PN=63 -16-02APR02-1/1

