

AutoTrac RowSense- skördetröska och bomull



JOHN DEERE



INSTRUKTIONSBOK

AutoTrac RowSense-skördetröska och bomull

OMPFP24366 UTGÅVA K3 (SWEDISH)

Introduktion

Förord

TACK för köpet av en John Deere-produkt.

LÄS IGENOM DENNA INSTRUKTIONSBOK noggrant för att lära dig hantera och underhålla produkten på rätt sätt. Felaktig användning kan leda till personskador eller skador på utrustningen. Denna handbok samt varningsdekalerna finns även tillgängliga på andra språk. (Besök <https://techpubs.deere.com/> för att beställa.)

DENNA INSTRUKTIONSBOK bör anses som en permanent del av systemet och ska medfölja produkten om den säljs.

ALLA VÄRDEN i denna instruktionsbok anges både med metriska måttenheter och amerikanska motsvarigheter. Använd endast korrekta reservdelar och skruvförband. Använd metriska verktyg för metriska skruvförband och verktyg med imperiella måttenheter för skruvförband med imperiella måttenheter.

Beteckningarna HÖGER och VÄNSTER gäller i maskinens eller redskapets korriktning vid körning framåt.

NOTERA MASKINENS SERIENUMMER (P.I.N.) i instruktionsboken. Det kompletta numret behövs för att kunna spåra produkten vid eventuell stöld. Likaså behöver

återförsäljaren dessa nummer vid reservdelsbeställning. Notera även identifieringsnumren på annan säker plats avskilt från maskinen eller produkten.

GARANTIN ingår som en del av serviceprogrammet från John Deere för kunder som använder och tar hand om utrustningen enligt beskrivningen i den här instruktionsboken. Garantin förklaras på garantisedeln eller -utlåtandet som du får av din återförsäljare.

Garantin innebär att John Deere tar ansvar för sina produkter om eventuella fel inträffar under garantiperioden. Under vissa omständigheter utför John Deere också förbättringar på plats, ofta utan kostnad för kunden även om garantitiden har gått ut. Om utrustningen missbrukas eller modifieras för att ändra dess prestation utöver de ursprungliga fabriksspecifikationerna, blir garantin ogiltig och arbeten på anläggningen kan förnekas.

Om du inte är den första ägaren till produkten bör du kontakta din lokala John Deere-återförsäljare och meddela maskinens serienummer. John Deere kan då enklare informera dig om eventuella problem eller produktförbättringar.

Serienummer: _____

zb48j1t,1692254533140 -67-17AUG23-1/1

Varumärken

Varumärken	
AMS™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
Android™	Ett varumärke som tillhör Google Inc.
Apple®	Ett varumärke som tillhör Apple, Inc.
AutoTrac™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
Bluetooth®	Ett varumärke som tillhör Bluetooth SIG
CommandCenter™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
GreenStar™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
iGrade™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
iTEC™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
JDLINK™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
John Deere Remote Display Access™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
Microsoft®	Ett varumärke som tillhör Microsoft Corporation i USA och andra länder
RowSense™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
Service ADVISOR™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
StarFire™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
StellarSupport™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
Surface Water Pro	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
Windows®	Ett varumärke som tillhör Microsoft Corporation i USA och andra länder

bvmsit,1690521760389 -67-22AUG23-1/1

Innehåll

Sida	Sida
Säkerhet	
Uppmärksamma säkerhetsföreskrifterna.....	5-1
Förstå varningsord.....	5-1
Följ säkerhetsföreskrifterna	5-1
Säkert underhåll	5-2
Hantera elektroniska komponenter och fästen med försiktighet	5-2
Säker användning av guidningssystem	5-3
Korrekt användning av säkerhetsbälte	5-3
Säkerhet vid arbete med frontaggregat.....	5-3
Information om regler och efterlevnad	
EG-försäkran om överensstämmelse	10-1
Återgångsknapp	
Inställning av återställningsknapp.....	15-1
AutoTrac RowSense	
Översikt	20-1
Inställnings- och kalibreringssystem på årsmodell 2012 och senare	
Ställ in AutoTrac RowSense med GreenStar-monitorn	25-1
Välj ställa in AutoTrac™ RowSense™ med Generation 4-monitor	25-4
Inställning av radstyrningsförskjutning.....	25-6
Ställa in radingång.....	25-6
Kalibreringsprocedur för radsensor med GreenStar-monitor	25-7
Kalibreringsprocedur för radsensorer med Generation 4-monitor	25-8
Inställnings- och kalibreringssystem på årsmodell 2011 och äldre	
Ställa in Setup AutoTrac RowSense	30-1
Inställning av radstyrningsförskjutning.....	30-2
Förfarande vid radsensorkalibrering.....	30-3
Igångsättning av systemet	
Minotorer och indikatorer.....	35-1
Aktivera radsensorerna	35-2
GreenStar 3-monitor—Guidningsspår	
Rakt spår	40-1
Anpassade kurvor.....	40-5
AB-kurvor.....	40-8
Cirkelspår	40-10
Radsökare	40-11
Byt spår	40-12
Dikesspår.....	40-12
Spår på skyddsvall	40-12
GreenStar 3 CommandCenter—Guidningsspår	
Rakt spår	45-1
Anpassade kurvor.....	45-3
AB-kurvor.....	45-7
Cirkelspår	45-9
Radsökare	45-11
Generation 4-monitor—Guidningsspår	
Rakt spår	50-1
Kurvspår	50-2
Cirkelspår	50-4
Gränsspår.....	50-5
Diagnostik	
Felsökningsskärmar för GreenStar 3.....	55-1
Felsökningsskärm för Gen4.....	55-2
Rengöra radsensorer	
Rengöra radsensorer.....	60-1

Originalinstruktionsbok. All information, alla illustrationer och specifikationer i denna handbok baserar på den senast tillgängliga informationen vid tiden för publiceringen. Rätten att när som helst och utan tillkännagivelse göra förändringar förbehålles.

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

Säkerhet

Uppmärksamma säkerhetsföreskrifterna

Detta är en säkerhetsvarningssymbol. När du ser den här symbolen på din maskin, var uppmärksam på risken för personskador.

Undvik olyckor genom att alltid följa de rekommenderade säkerhetsföreskrifterna.



DX,ALERT -67-03OCT22-1/1

T81388 —UN—28JUN13

Förstå varningsord

FARA; Varningsordet FARA uppmärksammar på en farlig situation som, om den inte undviks, kan orsaka dödliga eller mycket allvarliga personskador.

VARNING; Varningsordet VARNING uppmärksammar på en farlig situation som, om den inte undviks, skulle kunna orsaka dödliga eller mycket allvarliga personskador.

FÖRSIKTIGHET; Varningsordet FÖRSIKTIGHET uppmärksammar på en farlig situation som, om den inte undviks, skulle kunna orsaka mindre allvarliga eller måttliga personskador. AKTA kan också användas till att varna för osäkra arbetsmetoder associerade med händelser som skulle kunna orsaka personskador.

Ett varningsord – FARA, VARNING eller AKTA – används tillsammans med varningssymbolen. FARA betecknar de allvarligaste riskerna. Skyltarna FARA



eller VARNING sitter i närheten av särskilda faror. Allmänna försiktighetsåtgärder anges på AKTA-skyltarna. AKTA används också till att uppmärksamma säkerhetsföreskrifterna i denna handbok.

DX,SIGNAL -67-05OCT16-1/1

TS187 —67—30SEP88

Följa säkerhetsföreskrifterna

Var noga med att läsa alla säkerhetstexter i instruktionsboken och på maskinens varningsskyltar. Håll varningsskyltarna i gott skick. Ersätt omgående skyltar som saknas eller är skadade. Se till att nya komponenter och reservdelar har aktuella varningsskyltar. Utbytesskyltar kan erhållas från en John Deere återförsäljare.

Det kan finnas ytterligare säkerhetsföreskrifter som inte finns med i denna instruktionsbok för de delar och komponenter som inte är tillverkade av John Deere.

Lär dig att använda maskinen och reglagen på rätt sätt. Låt inte någon använda maskinen utan instruktioner.

Håll maskinen i gott skick. Otilbörlig modifiering av maskinen kan leda till nedsatt funktion och/eller säkerhet, och påverka maskinens livslängd.



Kontakta din återförsäljare av John Deere om du inte förstår någon del av denna instruktionsbok och behöver hjälp.

DX,READ -67-01AUG22-1/1

TS201 —UN—15APR13

Säkert underhåll

Sätt dig in i serviceförfarandet innan arbetet påbörjas. Håll området rent och torrt.

Smörj eller utför aldrig någon service eller justering på maskinen medan den är igång. Håll händer, fötter och kläder borta från motordrivna delar. Koppla loss alla drev och aktivera reglagen för att avlasta trycket. Sänk ner alla redskap till marken. Stäng av motorn. Ta ur nyckeln. Låt maskinen svalna.

Delar som måste vara upphöjda under servicearbete skall stöttas på ett säkert sätt.

Se över komponenterna regelbundet och se till att de är riktigt monterade. Reparera skador omedelbart. Ersätt slitna och skadade delar. Avlägsna ev. fett, olja eller skräp.

Vid service på självgående utrustning måste batteriets jordkabel (-) kopplas loss före arbete på elsystemet eller vid svetsningsarbeten.

Vid service på bogserade redskap måste kabelhärvan kopplas loss från traktorn före arbeten på elsystemet eller vid svetsningsarbeten.

Fall vid rengöring eller arbete på hög höjd kan orsaka allvarliga skador. Använd en stege eller en plattform för att bättre nå varje position. Använd stabila och säkra fotsteg och handtag.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -67-28FEB17-1/1

Hantera elektroniska komponenter och fästen med försiktighet

Allvarliga skador kan uppstå vid fall under monteringen eller avlägsnandet av elektroniska komponenter som är monterade på utrustningen. Använd en stege eller en plattform för att lätt komma åt monteringsplatsen. Använd stabila och säkra fästen för händer och fötter. Montera eller avlägsna aldrig komponenter i våta eller isiga väderförhållanden.

Använd en godkänd stege vid montering eller underhållsarbete av en RTK-basstation som befinner sig på ett torn eller annan hög placering.

Vid montering eller underhållsarbete av en GPS-mast som används på ett redskap, använd korrekt lyftutrustning och bär lämplig skyddsutrustning. Masten är mycket tung och kan vara svår att hantera. Det krävs två personer för



arbetet om monteringsplatserna inte kan nås från marken eller från en serviceplattform.

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -67-24AUG10-1/1

Säker användning av guidningssystem

Styrningssystemet får inte användas på allmän väg. Stäng alltid av (inaktivera) guidningssystemen före körning på allmän väg. Försök inte sätta igång (aktivera) ett guidningssystem under körning på allmän väg.

Guidningssystem är avsedda för att hjälpa föraren att utföra fältarbeten effektivare. Föraren är alltid ansvarig för maskinens bana. Styrningssystem varken uppfattar eller förhindrar kollisioner med hinder eller andra maskiner automatiskt.

Guidningssystemen inkluderar alla tillämpningar som automatiserar styrningen av maskinen. Detta inkluderar, men är inte begränsat till, AutoTrac, iTEC, AutoTrac Turn Automation, AutoTrac Redskapsstyrning (passiv), AutoTrac Universal, AutoTrac Controller, AutoTrac och John Deere maskinsynkronisering.

Undvik personskador genom att

- aldrig hoppa av eller på maskinen under gång,
- kontrollera att maskinen, redskapet och guidningssystemet är rätt inställda.
 - Kontrollera att korrekta gränser har definierats om iTEC, AutoTrac Turn Automation eller AutoTrac Redskapsstyrning (passiv) används.
 - kontrollera att följarens hempunkt har kalibrerats med tillräckligt avstånd mellan fordonen om John Deere maskinsynkronisering används.
- vara på alerten och vara uppmärksam på omgivningen;
- Ta vid behov över kontrollen av ratten för att undvika faror på fältet, kringstående, utrustning eller andra hinder.
- upphöra med arbetet om det är svårt att köra maskinen eller att se människor eller hinder framför maskinen p.g.a. dålig sikt.
- Ta med fältförhållandena, sikten och maskinens utförande i beräkningen vid val av hastighet.

bvmsit,1690521594604 -67-28JUL23-1/1

Korrekt användning av säkerhetsbälte

Varning för skador eller dödsfall om maskinen välter.

Denna maskin är utrustad med ett överstörtningsskydd (ROPS). ANVÄND säkerhetsbältet under drift med överstörtningsskyddet.

- Håll i bälteslåset och dra säkerhetsbältet över kroppen.
- Sätt in spärrhaken i bälteslåset. Lyssna efter ett klick.
- Ryck i säkerhetsbältes spärrhake för att försäkra dig om att det sitter ordentligt.
- Dra säkerhetsbältet över höfterna.

Ersätt hela säkerhetsbältet om fästdelar, spänne, bälte eller spole uppvisar skador.

Säkerhetsbältet och fästdelar måste inspekteras årligen. Var uppmärksam på lösa delar eller skador på bältet, såsom skårar, nötta ställen, onormalt slitage,



TS1729 —UN—24MAY13

missfärgning eller avskavningar. Använd endast utbytesdelar som godkänts för traktorn. Kontakta din John Deere-återförsäljare.

DX,ROPS1 -67-22AUG13-1/1

Säkerhet vid arbete med frontaggregat

Av funktionsmässiga skäl kan inte knivbalk, inmatningsskruv, haspel och inmatningsrullar inneslutas helt. Stå inte i närheten av dessa delar under arbetet. Utför aldrig någon service på eller försök rensa bort materialstoppar utan att först ha kopplat ur huvudkopplingen, stängt av motorn och tagit ur nyckeln.



ES 118 704

ES118704 —UN—21MAR95

FX,CUT -67-21DEC90-1/1

Information om regler och efterlevnad

EG-försäkran om överensstämmelse

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

Personen som namnges nedan försäkrar att

Produkt: AutoTrac™ RowSense™

uppfyller alla relevanta bestämmelser och obligatoriska krav i följande direktiv:

Direktiv	Nummer	CERTIFIERINGSMETOD
EMC-direktiv (elektromagnetisk kompatibilitet)	2004/108/EU	Självcertifiering enligt bilaga II i direktivet

Namn och adress till den person inom EU som har behörighet att sammanställa ett tekniskt konstruktionsunderlag:

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

Försäkran utfärdad i: Kaiserslautern Tyskland

Namn: Aaron Senneff

Datum för försäkran: 29 juli 2011

Rubrik: Engineering Manager, John Deere Intelligent Solutions Group

Produktionsenhet: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



zb48j1t,1695303948124 -67-21SEP23-1/1

Återgångsknapp

Inställning av återställningsknapp

Om en AutoTrac-maskin är ansluten till ett majsaggregat med RowSense aktiveras automatiskt knapp 2 och 3 på flerfunktionshandtaget så att knapparna för sänkning av skärbordet och återgång av AutoTrac kan användas. På maskiner av modell 2012 och senare kan knappen Auto användas för att sätta igång AutoTrac, och radsensorer aktiveras när grödan får kontakt med avkännarna. (Se Ställa in radingång i systemavsnittet för mer detaljer.)



Återgångsknapp på maskinen (äldre)



Återgångsknapp på maskinen (äldre)

bvvmsit, 1690524195381 -67-05OCT23-1/1

PC562138 —UN—28JUL23

PC562139 —UN—28JUL23

AutoTrac RowSense

Översikt

AutoTrac RowSense består av följande komponenter:

- Integrerad AutoTrac installerad och aktiverad på maskinen, med uppgraderad AutoTrac RowSense-programvara, programmerad i styrsystemsenheten (SSU), aktivering av AutoTrac SF1 eller SF2.
 - För skördetröskor i 50- och 60-serien måste Bridge Controller/Gateway-programuppdatering installeras.
 - Skördetröskor i 2008 S-, W- och T-serien och modellår 2009 i C-serien modellår måste ha LYNX installerat för att vara kompatibla med AutoTrac RowSense.
- Integrerad AutoTrac installerad och aktiverad på maskinen, med uppgraderad AutoTrac RowSense-programvara, programmerad i styrsystemsenheten (SSU), aktivering av AutoTrac SF1 eller SF2.
- Maskiner av årsmodell 2012 och nyare kräver GreenStar 3 2630-monitor eller GreenStar 3 CommandCenter eller nyare monitor.
- Maskiner av årsmodell 2011 och nyare kräver GreenStar 2 2600-monitor eller GreenStar 3 2630-monitor.
- AutoTrac RowSense-aktivering.
- GS2 AutoTrac RowSense SF1 radstyrning med en tidigare GS2 AutoTrac SF1-aktivering.
- GS2 AutoTrac RowSense SF2 radstyrning med en tidigare GS2 AutoTrac SF2-aktivering eller en GS2 AutoTrac-aktivering.

- AutoTrac RowSense-aktivering för Gen 4-monitor krävs.
- StarFire positionsmottagare med SF1-, SF2-, SF3- eller RTK-korrigeringsignal.
- Ett år radsensorer monterade på godkända majsbord.

AutoTrac RowSense fungerar tillsammans med alla befintliga spårningsmönster. AutoTrac arbetar i följande lägen: Anpassade kurvor, A/B-kurvor, cirkelspår och raka spår. AutoTrac RowSense är en utökning till det integrerade AutoTrac på en kompatibel monitor för precisionsjordbruk vid majssocker. Radsensorer monterade på ett godkänt majsaggregat känner av majsstjälkar för att veta var raden är. AutoTrac-guidningstillämpningen använder radsensorsignalen i kombination med befintliga AutoTrac-signaler för att hålla maskinen på sin guidningsväg. Om det inte kommer någon signal från radsensorerna (t.ex. när man kör genom vatten), används den vanliga GPS-guidningen. I övrigt är egenskaperna hos AutoTrac i stort sett oförändrade. Radsensorer är helt enkelt en annan positionsinmatning för att styra maskinen. Alla spårningslägen är inställda på samma sätt som för GPS-baserad AutoTrac.

zb48j1t,1688365471549 -67-28SEP23-1/1

Ställ in AutoTrac RowSense med GreenStar-monitorn

PC582158 —UN—01AUG23

Med GreenStar 3-monitorn

OBS: Genomför följande steg förutom att ställa in AutoTrac innan du använder den här produkten:



Meny

1. Välj Meny.

zb48j1t,1690443942471 -67-17SEP23-1/13

2. Välj GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

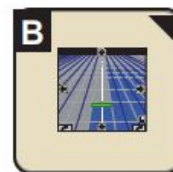


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1690443942471 -67-17SEP23-2/13

3. Välj guidning.

PC582160 —UN—01AUG23



Guidning

zb48j1t,1690443942471 -67-17SEP23-3/13

4. Välj guidningsinställningar.

PC582161 —UN—01AUG23



Inställningar för guidning

zb48j1t,1690443942471 -67-17SEP23-4/13

5. Välj ändra RowSense-inställningar.

PC582162 —UN—01AUG23



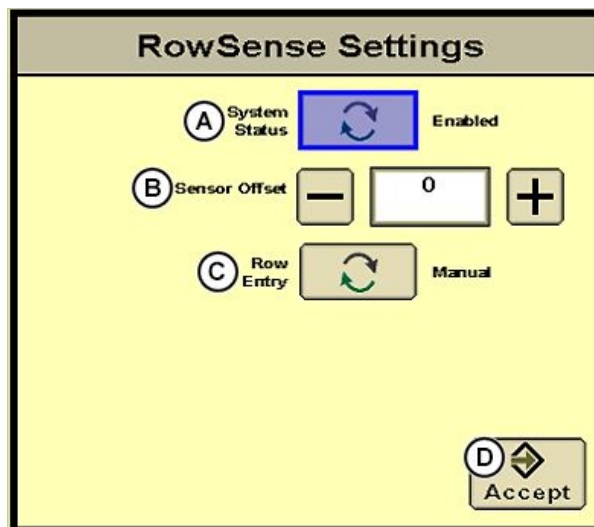
Ändra RowSense-inställningar

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1690443942471 -67-17SEP23-5/13

6. Välj systemstatus (A) för att aktivera radstyrningssensorer.
7. Kontrollera att sensorförskjutningsvärdet (B) är rätt (0 är standardvärde).
8. Välj radinmatning (C) för önskat läge.
9. Tryck på Acceptera (D) för att lämna RowSense-inställningarna.

A—Systemstatus
B—Sensorförskjutning
C—Radinmatning
D—Godkänn



Sidan RowSense-inställningar

zb48j1t,1690443942471 -67-17SEP23-6/13

PC582140 —UN—28JUL23

10. Symbolen AutoTrac RowSense visas på körsidan i användargränssnittet för AutoTrac-guidning.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -67-17SEP23-7/13

Använda GreenStar 3 CommandCenter-monitor

PC582158 —UN—01AUG23

OBS: Genomför följande steg förutom att ställa in AutoTrac innan du använder den här produkten:

1. Välj Meny.



Meny

zb48j1t,1690443942471 -67-17SEP23-8/13

2. Välj GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1690443942471 -67-17SEP23-9/13

3. Klicka på "Inställningar".

PC582163 —UN—01AUG23



Inställningar

zb48j1t,1690443942471 -67-17SEP23-10/13

4. Välj RowSense-inställningar.

PC582164 —UN—01AUG23



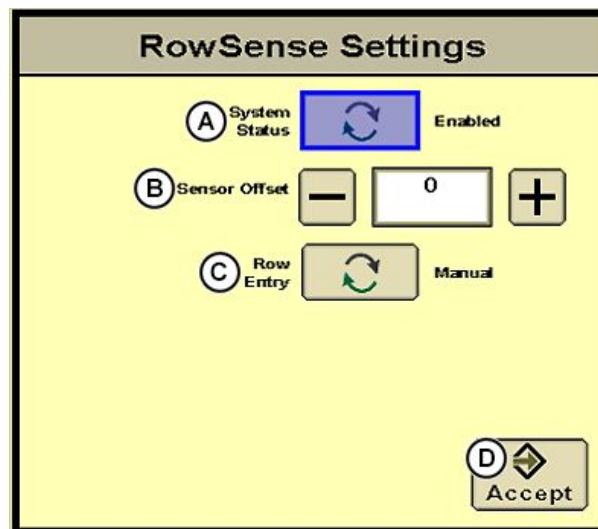
RowSense-inställningar

zb48j1t,1690443942471 -67-17SEP23-11/13

5. Välj systemstatus (A) för att aktivera radstyrningssensorer.
6. Kontrollera att sensorförskjutningsvärdet (B) är rätt (0 är standardvärde).
7. Välj radinmatning (C) för önskat läge.
8. Tryck på Acceptera (D) för att lämna RowSense-inställningarna.

A—Systemstatus
B—Sensorförskjutning

C—Radinmatning
D—Godkänn



Sidan RowSense-inställningar

zb48j1t,1690443942471 -67-17SEP23-12/13

PC582140 —UN—28JUL23

9. Symbolen AutoTrac RowSense visas på körsidan i användargränssnittet för AutoTrac-guidning.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -67-17SEP23-13/13

Välj ställa in AutoTrac™ RowSense™ med Generation 4-monitor

PC28961 —UN—24APR23

OBS: Genomför följande steg förutom att ställa in AutoTrac innan du använder den här produkten:

1. Välj Meny.



Meny

bvmsit,1690446889571 -67-17SEP23-1/7

2. Välj tillämpningar.

PC582132 —UN—27JUL23



Tillämpningar

bvmsit,1690446889571 -67-17SEP23-2/7

3. Välj AutoTrac-guidning.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac-guidning

bvmsit,1690446889571 -67-17SEP23-3/7

4. Välj information.

PC582133 —UN—27JUL23



Information

bvmsit,1690446889571 -67-17SEP23-4/7

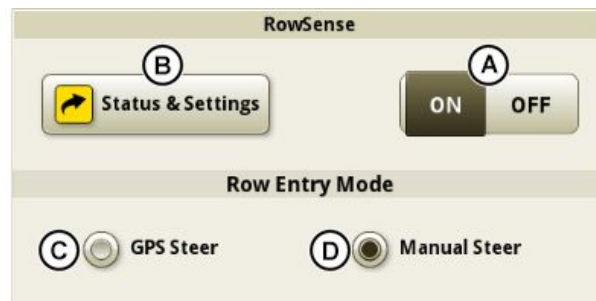
5. Välj PÅ/AV (A) för att aktivera radstyrningssensorer.
6. Välj önskat radinmatningsläge, antingen GPS-styrning (C) eller manuell styrning (D).
7. Välj status och inställningar (B) för att komma åt sensorns förskjutningsinställning.

A—PÅ/AV

B—Status och inställningar

C—GPS-styrning

D—Manuell styrning



Informationssida för RowSense

Fortsättning på nästa sida

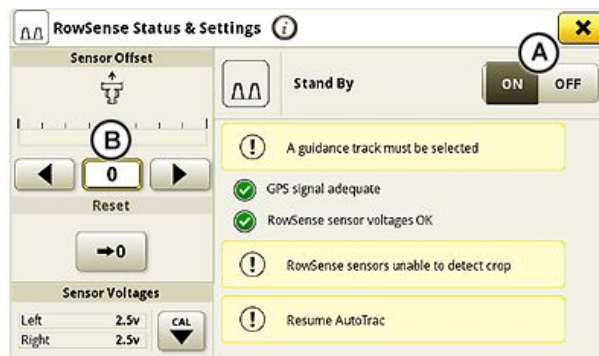
bvmsit,1690446889571 -67-17SEP23-5/7

PC582136 —UN—27JUL23

8. Kontrollera att sensorförskjutningsvärdet (B) är rätt (0 är standardvärde).
9. Välj PÅ/AV (A) för att aktivera radstyrningssensorer.
10. Välj X i det övre högra hörnet för att avsluta RowSense-status och -inställningar.

A—PÅ/AV

B—Sensorförskjutning



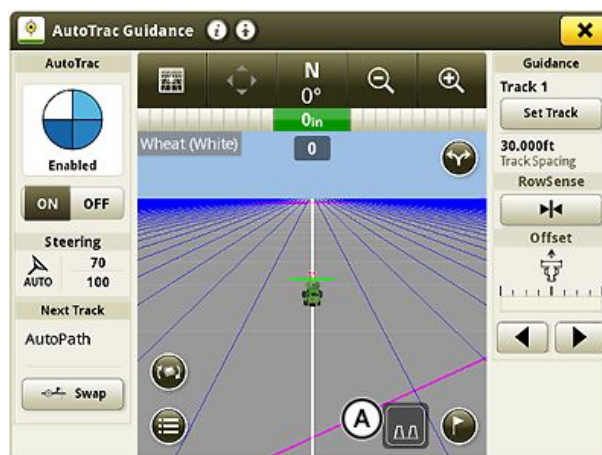
Sida för RowSense-status och -inställningar

bvmsit,1690446889571 -67-17SEP23-6/7

PC582135 —UN—27JUL23

11. Symbolen för AutoTrac RowSense (A) visas på tillämpningssidan för AutoTrac-guidning.

A—AutoTrac RowSense



AutoTrac-guidningssida med RowSense aktiverad

bvmsit,1690446889571 -67-17SEP23-7/7

PC582137 —UN—28JUL23

Inställning av radstyrningsförskjutning

En förskjutning kan läggas till radstyrningen så att inriktningen av stjälgar som matas in i majsbordet ändras.

Exempel där inriktningsändring krävs:

- Plantera gissade rader ligger i mitten på majsbordet och raderna har övermatats av bordet. En förskjutning kan användas för att "dela på skillnaden" så att alla rader lutar men inte så kraftigt som utan förskjutning.
- Stråskiljare med radsensorer riktas inte in mot raden. En förskjutning kan användas för att kompensera för fel inriktning tills reparationer kan utföras för inriktning av sensorerna.

Om du anger ett lägre förskjutningsvärde än 0 kan skördetröskan drivas något åt vänster, och om du anger ett högre förskjutningsvärde än 0 kan skördetröskan drivas något åt höger. Standardvärdet är 0 och kan variera från -50 till 50.

1. Så här navigerar du till RowSense-inställningar:

På GreenStar 3-monitor: Välj Meny, GreenStar (GS3), Guidning, Guidningsinställningar och välj sedan Ändra RowSense-inställningar. För mer

information, se Ställa in AutoTrac RowSense med GreenStar-monitor i detta avsnitt.

2. **På GreenStar 3 CommandCenter-monitor:** Välj Meny, GreenStar (GS3), inställningar och välj sedan RowSense-inställningar. För mer information, se Ställa in AutoTrac RowSense med GreenStar-monitor i detta avsnitt.

På Gen 4-monitor: Välj Meny, Tillämpningar, AutoTrac-guidning, Information och välj sedan Status och Inställningar under RowSense. För mer information, se Ställa in AutoTrac RowSense med Gen 4-monitor i detta avsnitt.

3. Ange sensorförskjutningsvärde mellan -50 och 50. Standardvärdet är 0.

4. **På GreenStar 3-monitor:** Tryck på Acceptera (J) för att lämna RowSense-inställningarna.

På GreenStar 3 CommandCenter-monitor: Tryck på Acceptera (J) för att lämna RowSense-inställningarna.

På Gen 4-monitor: Välj X för att avsluta RowSense-status och -inställningar.

bvmsit,1690530224859 -67-14SEP23-1/1

Ställa in radingång

Med GreenStar-monitor

1. Så här navigerar du till RowSense-inställningar.

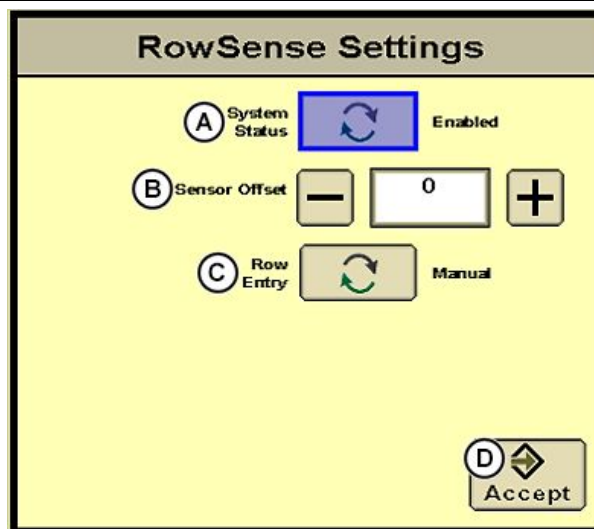
På GreenStar 3-monitor: Välj Meny, GreenStar (GS3), Guidning, Guidningsinställningar och välj sedan Ändra RowSense-inställningar. För mer information, se Ställa in AutoTrac RowSense med GreenStar-monitor i detta avsnitt.

På GreenStar 3 CommandCenter-monitor: Välj Meny, GreenStar (GS3), inställningar och välj sedan RowSense-inställningar. För mer information, se Ställa in AutoTrac RowSense med GreenStar-monitor i detta avsnitt.

2. Välj radinmatning (C) för önskat läge.
3. Tryck på Acceptera (D) för att lämna RowSense-inställningarna.

A—Systemstatus
B—Sensorförskjutning

C—Radinmatning
D—Godkänn



Sidan RowSense-inställningar

PC582140 —UN—28JUL23

Fortsättning på nästa sida

bvmsit,1690534615778 -67-17SEP23-1/2

Med Generation 4-monitor

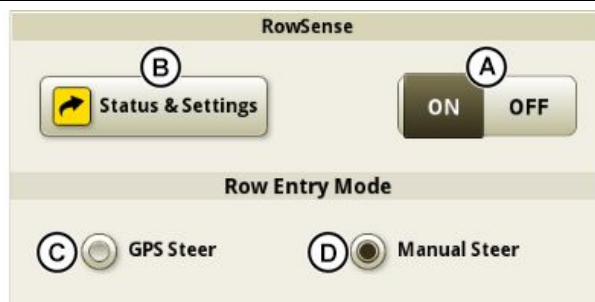
1. Så här navigerar du till RowSense-inställningar.
Välj Meny, Tillämpningar, AutoTrac-guidning och välj sedan Information.
2. Välj PÅ/AV (A) för att aktivera radstyrningssensorer.
3. Välj önskat radinmatningsläge, antingen GPS-styrning (C) eller manuell styrning (D).
4. Tryck på X för att lämna RowSense-status och inställningar.

Manuellt:

1. Kör maskinen in på raden.
2. Tryck på återgångsknappen en gång för att sänka bordet.
3. Tryck på återgångsknappen en andra gång för att aktivera styrningen och radsensorerna.

GPS:

1. Kör maskinen in på raden.
2. Tryck på återgångsknappen en första gång för att sänka bordet och aktivera styrningen.



Informationssida för RowSense

A—PÅ/AV
B—Status och inställningar
C—GPS-styrning
D—Manuell styrning

3. Tryck på återgångsknappen en andra gång för att aktivera radsensorerna.

OBS: AutoTrac kopplas in när återgångsknappen trycks in. Radsensorerna aktiveras när grödan får kontakt med avkännarna.

bvmsit,1690534615778 -67-17SEP23-2/2

PC562136 —UN—27JUL23

Kalibreringsprocedur för radsensor med GreenStar-monitor

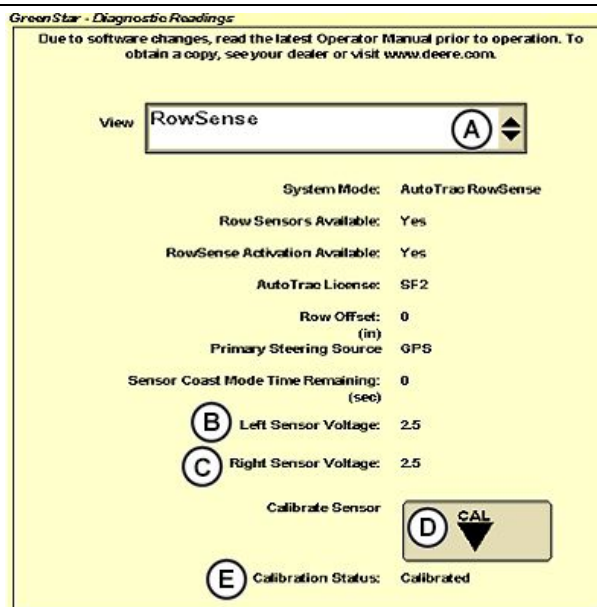
Denna procedur utförs när systemets har installerats eller reparerats. Radsensorerna måste vara installerade och positionerade i viloläget.

Se till att radsensorerna är installerade och att fjädrar håller kvar dem i viloläget. Hög skärbordet så att radsensorerna inte nuddar marken. Maskinen får inte röra sig.

1. För att navigera till sidan GreenStar-felsökningsavläsningar. Välj Meny, GreenStar (GS3) och välj sedan Felsöknningar.
2. Välj RowSense från rullgardinsmenyn Visa (A).
3. Aktivera RowSense-sensorn innan kalibreringen påbörjas. För mer information, se Ställa in AutoTrac RowSense med GreenStar-monitor i detta avsnitt.
4. Se till att RowSense-sensorerna är kalibrerade med vilospänningar.

OBS: Vilolägespänningen för höger sensor måste överstiga 2,5 volt. Vilolägespänningen för vänster sensor måste understiga 2,5 volt.

5. Välj CAL (D) för att lagra sensorns vilospänning i styrsystemets styrenhets (SSU) minne.
6. Efter lyckad kalibrering, avsluta avläsningar av GreenStar-felsöknningar.



Radsensorkalibrering

A—Visa
B—Spänning i vänster sensor
C—Spänning i höger sensor
D—CAL
E—Kalibreringsstatus

bvmsit,1690544832169 -67-17SEP23-1/1

PC562141 —UN—28JUL23

Kalibreringsprocedur för radsensorer med Generation 4-monitor

Denna procedur utförs när systemets har installerats eller reparerats. Radsensorerna måste vara installerade och positionerade i viloläget.

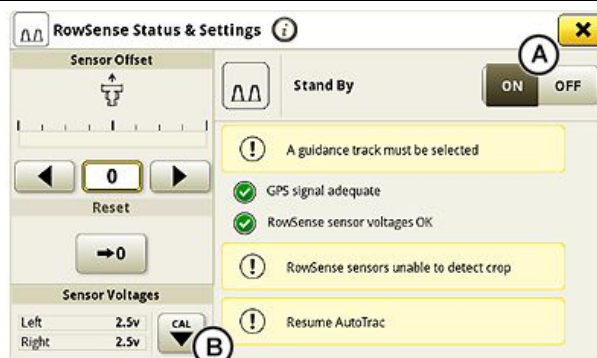
Se till att radsensorerna är installerade och att fjädrar håller kvar dem i viloläget. Hög skärbordet så att radsensorerna inte nuddar marken. Maskinen får inte röra sig.

1. Så här navigerar du till RowSense-inställningar.

Välj Meny, Tillämpningar, AutoTrac-guidning, Information och välj sedan Status och Inställningar under RowSense.

2. Aktivera RowSense-sensorn innan kalibreringen påbörjas. Se Ställa in AutoTrac RowSense med Generation 4-monitor i detta avsnitt.
3. Se till att RowSense-sensorerna är kalibrerade med vilospänningar.

OBS: Vilolägespänningen för höger sensor måste överstiga 2,5 volt. Vilolägespänningen för vänster sensor måste understiga 2,5 volt.



Sida för RowSense-status och -inställningar

A—PÅ/AV

B—CAL

4. Välj CAL (B) för att lagra sensorns vilospänning i styrsystemets styrenhets (SSU) minne.

bvmsit,1690544848389 -67-19SEP23-1/2

5. Läs av kalibreringsprocessens detaljer och välj Starta kalibrering.
6. Läs noga igenom kalibreringskraven och välj Nästa.
7. Efter lyckad kalibrering väljer du OK och X för att avsluta Status och Inställningar för RowSense.

PC582143 —UN—30JUL23



Påbörja kalibreringen

bvmsit,1690544848389 -67-19SEP23-2/2

Ställa in Setup AutoTrac RowSense

PC582144 —UN—31JUL23

OBS: Genomför följande steg förutom att ställa in AutoTrac innan du använder den här produkten:

1. Välj Meny.



Meny

bvwmst,1690794031707 -67-17SEP23-1/5

2. Välj Ursprunglig GreenStar-monitor.

PC582145 —UN—31JUL23



Ursprunglig GreenStar-monitor

bvwmst,1690794031707 -67-17SEP23-2/5

3. Välj KONFIGURATION.

PC582146 —UN—31JUL23



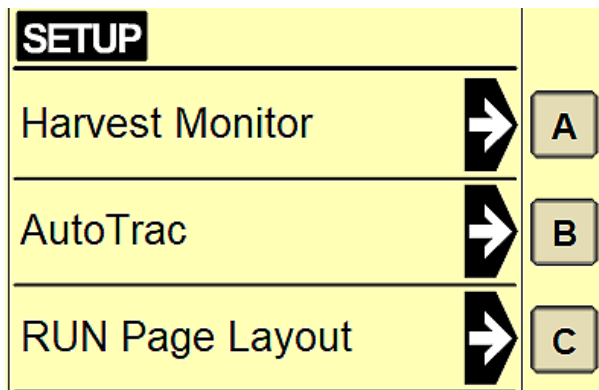
Konfiguration

bvwmst,1690794031707 -67-17SEP23-3/5

4. Välj AutoTrac (B).

A—Harvest Monitor
B—AutoTrac

C—Layout för körsida



Konfigurationssida

Fortsättning på nästa sida

bvwmst,1690794031707 -67-17SEP23-4/5

PC582147 —UN—31JUL23

5. Välj YES (ja) för radstyrningsalternativet installerat (C) och radstyrningsalternativet aktiverat.
6. Kalibrera vid behov radstyrningssensorerna.
7. Kontrollera att sensorförskjutningsvärdet (E) är rätt (100 är standardvärde).

A—Styrningskänslighet (50–200)
 B—AutoTrac Calibration (Kalibrering av AutoTrac)
 C—Radstyrningsalternativet installerat
 D—Kalibrering av radstyrningssensor
 E—Radstyrningsförskjutning (50–150)
 F—Används ej
 G—Konfiguration

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	↩	

Sida för konfigurering av AutoTrac

bvmsit,1690794031707 -67-17SEP23-5/5

PC582148 —UN—31JUL23

Inställning av radstyrningsförskjutning

En förskjutning kan läggas till radstyrningen så att inriktningen av stjälgar som matas in i majsbordet ändras.

Exempel där inriktningsändring krävs:

- Plantera gissade rader ligger i mitten på majsbordet och raderna har övermatats av bordet. En förskjutning kan användas för att dela på skillnaden så att alla rader lutar, men inte så kraftigt som utan förskjutning.
- Stråskiljare med radsensorer riktas inte in mot raden. En förskjutning kan användas för att kompensera för fel inriktning tills reparationer kan utföras för fysisk inriktning av sensorerna.

Om du anger ett lägre förskjutningsvärde än 100 kan maskinen drivas något åt vänster, och om du anger ett högre förskjutningsvärde än 100 kan maskinen drivas något åt höger. Standardvärdet är 100 i intervallet –50 till 150.

1. För att navigera till AutoTrac-konfigurationen.

Välj Meny, Ursprunglig GreenStar-monitor, KONFIGURATION och välj sedan AutoTrac.

2. Välj radstyrningsförskjutning (50–150) (E).
3. Ange förskjutningsvärdet för radstyrning, är mellan 50 och 150. Standardvärdet är 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	↩	

Sida för konfigurering av AutoTrac

A—Styrningskänslighet (50–200)
 B—AutoTrac Calibration (Kalibrering av AutoTrac)
 C—Radstyrningsalternativet installerat
 D—Kalibrering av radstyrningssensor
 E—Radstyrningsförskjutning (50–150)
 F—Används ej
 G—Konfiguration

bvmsit,1690794031816 -67-17SEP23-1/1

PC582148 —UN—31JUL23

Förfarande vid radsensorkalibrering

Denna procedur utförs när systemets har installerats eller reparerats. Radsensorerna måste vara installerade och positionerade i viloläget.

1. För att navigera till AutoTrac-konfigurationen.

Välj Meny, Ursprunglig GreenStar-monitor, KONFIGURATION och välj sedan AutoTrac.

2. Kontrollera att radsensorerna är installerade och att fjädrar håller kvar dem i viloläget. Høj skärbordet så att radsensorerna inte nuddar marken. Maskinen får inte röra sig.
3. Välj kalibrering av radstyrningssensor (D).

A—Styrningskänslighet
(50–200)

B—AutoTrac Calibration
(Kalibrering av AutoTrac)

C—Radstyrningsalternativet
installerat

D—Kalibrering av
radstyrningssensor

E—Radstyrningsförskjutning
(50–150)

F—Används ej

G—Konfiguration

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	

Sida för konfigurering av AutoTrac

PC582148 —UN—31JUL23

bvwmst,1690794031747 -67-19SEP23-1/2

4. Kalibrera sensorernas vilolägespänning.

5. Välj kalibrera radstyrningssensor (E) för att lagra sensorns vilospänningar i styrsystemets styrenhets (SSU) minne.

OBS: Vilolägespänningen för höger sensor måste överstiga 2,5 volt. Vilolägespänningen för vänster sensor måste understiga 2,5 volt.

6. Avsluta radsensorns kalibreringsläge efter den lyckade kalibreringen.

A—Används ej

B—Används ej

C—Vänster sensorkalibrering
(V) 1,17

D—Höger sensorkalibrering (V)

3,83

E—Kalibrera radstyrningssensor

F—Används ej

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	↶	

Radsensorkalibrering

PC582149 —UN—31JUL23

bvwmst,1690794031747 -67-19SEP23-2/2

Igångsättning av systemet

Minotorer och indikatorer

När AutoTrac RowSense används kan följande RowSense-statusikoner visas på monitorn.

På GreenStar 2-monitorn: AutoTrac RowSense visas på kartan under fliken guidningsbild som anger att radsensorerna är tillgängliga (när SENSORSTATUS är aktiverad).

På GreenStar 3 2630-monitorn: AutoTrac RowSense visas på kartan under fliken guidningsbild som anger att radsensorerna är tillgängliga (när SENSORSTATUS är aktiverad).

På GreenStar 3 CommandCenter-monitorn: AutoTrac RowSense visas på körsidan.

På fjärde generationens monitor: AutoTrac RowSense visas på sidan AutoTrac-styrningstillämpning.

Varje ikon visar RowSense-statusen. Statussymbolen för RowSense ändras från grå till färgad beroende på RowSense-statusen.

Gray — RowSense-systemet är installerat.

Green — RowSense är aktivt och arbetar med både GPS och radsensorer.

Yellow — RowSense är aktiv men fungerar endast med radsensoringångar.

Red — RowSense är aktiv men fungerar endast med GPS.

PC582150 —UN—01AUG23



Systemet installerat

PC582151 —UN—01AUG23



Systemet aktivt, arbetar med både radsensor och GPS

PC582152 —UN—01AUG23



Förlorade GPS, arbetar endast med radsensordata

PC582153 —UN—01AUG23



Förlorade radsensorsignal, arbetar endast med GPS

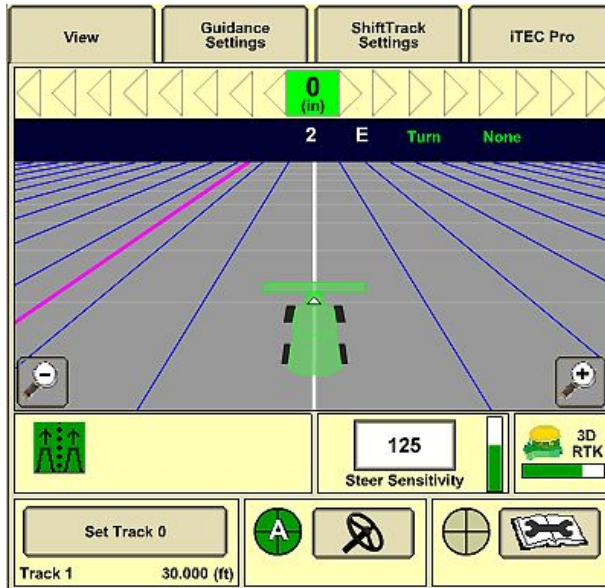
bvmsit,1690865482645 -67-17SEP23-1/1

Aktivera radsensorerna

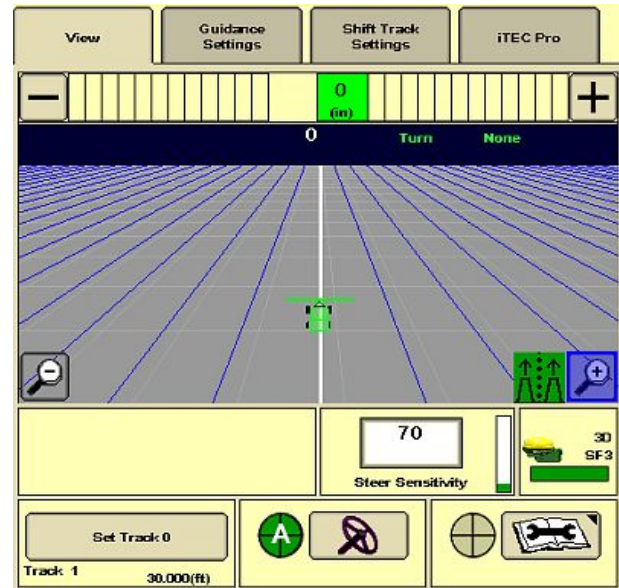
Radsensorerna styr maskinen när de kan bestämma en radposition. Föraren märker att radsensorerna styr maskinen genom att AutoTrac™ RowSense växlar färg till grönt och visar en rörelse.

När den ursprungliga vägen har ställts in (en A/B-linje eller en ursprungligen registrerad kurvspårsvända) kan återgångsknappen tryckas in när maskinen befinner sig inom halva avståndet mellan spår och på ett acceptabelt avstånd till raderna. Radsensorn styr maskinen så snart som radsensorn agerar.

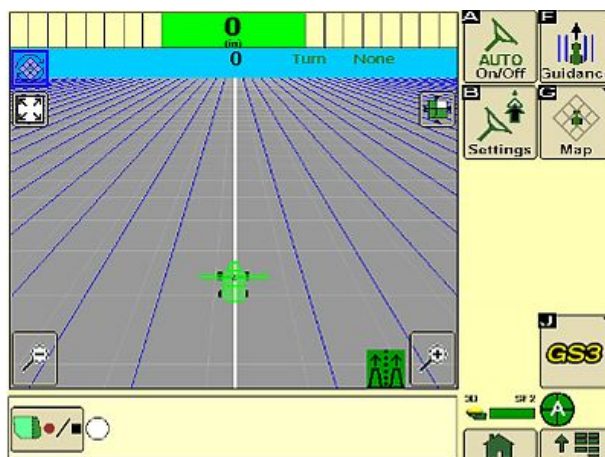
Genomföra en vändtegssväng: Vändtegssvängar görs på samma sätt som GPS-baserad AutoTrac. Föraren riktar in sig enligt den väg som ska följas. AutoTrac följer guidningsvägen när du trycker på återgångsknappen. Radsensorerna känner sedan av radens position och följer raden. Det går att använda radutökningsfunktionen i anpassade kurvor, cirkelspår och A/B-kurvor för att utöka närliggande rader in i vändtegen.



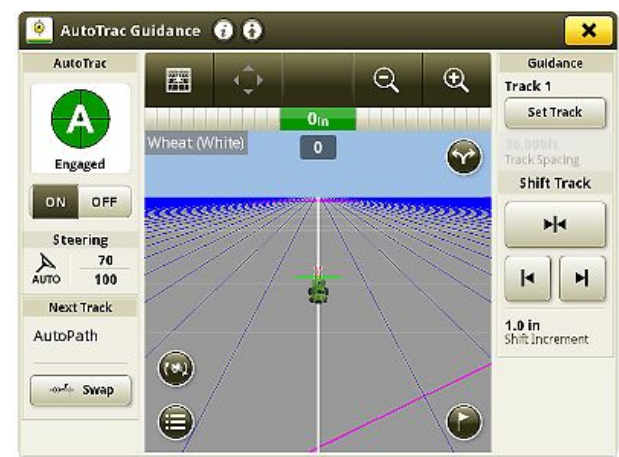
GreenStar 2-monitor



GreenStar 3 2630-monitor



GreenStar 3 CommandCenter-monitor



Generation 4-monitor

bvmsit,1690867627910 -67-27SEP23-1/1

GreenStar 3-monitor—Guidningsspår

Rakt spår

Rakt spår ska användas när raderna är raka och inte varierar med mer än ca 1 m (3-1/4 ft). Rakt guidningsspår beräknar alla banor som avviker från banan.

Om fältet är relativt rakt och riktningen inte ändras rekommenderar vi att du använder Rakt spår eftersom det gör det möjligt att köra in i raden på intilliggande banor. Arbete med radinfart förbättras när fältet har planterats med AutoTrac. Arbetet förbättras när rader försvinner pga. vatten.

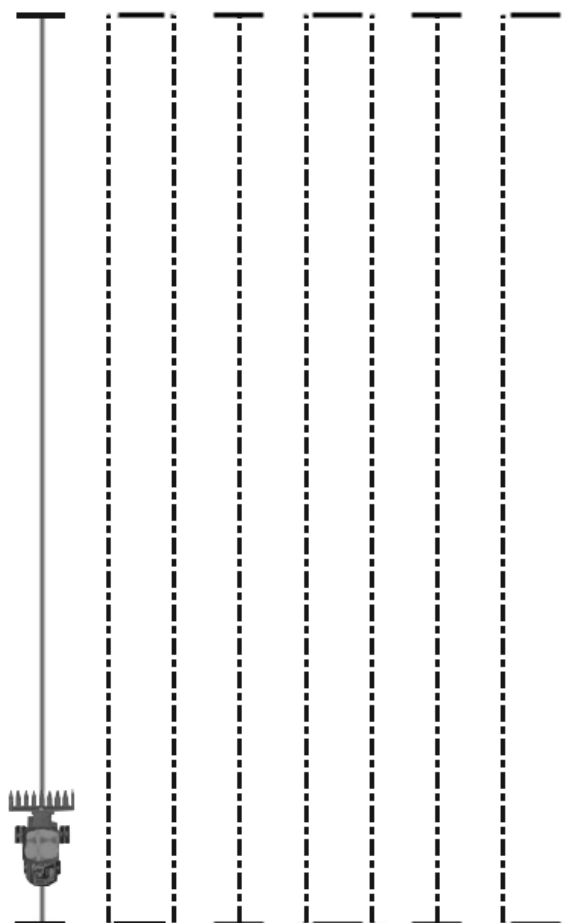
När du befinner dig i ett rakt spår, återcentreras GPS-raden automatiskt. På så sätt inriktas GPS-banan korrekt i förhållande till raderna.

OBS: Denna funktion förekommer inte för anpassade kurvor.

Spår 0 kan definieras på flera olika sätt:

- A + B – Definiera guidningsspår 0 genom att köra det med maskinen.
- Auto B – Definiera spår 0 genom att köra det med maskinen.
- A + riktning – Definiera guidningsspår 0 genom att köra maskinen till punkt A och ange ett fördefinierat riktningsvärde.
- Lat./Long. – Definiera guidningsspår 0 genom att ange fördefinierade koordinatvärden för latitud och longitud för punkterna A och B.
- Lat./long. + riktning – Definiera guidningsspår 0 genom att ange fördefinierade koordinatvärden för latitud och longitud för punkt A och ange ett fördefinierat riktningsvärde.

För inställning av raka guidningsspår



Rakt spår

zb48j1t,1691052171610 -67-17SEP23-1/9

PC10390 —UN—07JAN08

1. Välj Meny.

PC582158 —UN—01AUG23



Meny

zb48j1t,1691052171610 -67-17SEP23-2/9

2. Välj GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



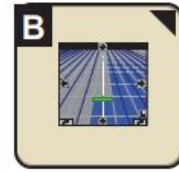
GreenStar (GS3)

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1691052171610 -67-17SEP23-3/9

3. Välj guidning.

PC582160 —UN—01AUG23



Guidning

zb48j1t,1691052171610 -67-17SEP23-4/9

4. Välj guidningsinställningar.

PC582161 —UN—01AUG23



Inställningar för guidning

zb48j1t,1691052171610 -67-17SEP23-5/9

5. Välj spårningsläget rakt guidningsspår.

PC589284 —UN—17AUG23

6. Välj visningsalternativ.

OBS: Sätt inspelningen på paus när du inte skördar.

OBS: Kontrollera att en SF1-, SF2-, SF3- eller RTK-signal föreligger genom att kontrollera mottagaren på körsidan.



Rakt guidningsspår från spårningsläge

7. Kontrollera att spåravståndet är rätt. Ändra avståndet mellan spår under guidningsfliken om det är fel.

zb48j1t,1691052171610 -67-17SEP23-6/9

8. Välj spåruppsättning 0.

PC590562 —UN—17AUG23



Sidan Ställ in guidningsspår 0

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1691052171610 -67-17SEP23-7/9

9. Välj namnet på guidningsspåret under välj aktuellt guidningsspår 0 (A). Om inget namn finns ska du skapa ett nytt genom att välja ny (C).
10. Välj en spårningsmetod från metod (B).
11. Välj inställning A (F) och kör maskinen till början av guidningsspåret.
12. Välj inställning B (G) och kör maskinen minst 10 m för att avsluta spårinmatningen.
Ett guidningsspår över fältet kommer att skapas.
13. Välj acceptera för att köra AutoTrac RowSense.
14. Avbryt konfigurationen när som helst och återgå till sidan Guidningsinställning genom att trycka på Avbryt (H).

A—Nuvarande spår 0
B—Metod
C—ny
D—Ta bort

E—Avstånd mellan spår
F—Inställning av A
G—Inställning av B
H—Avbryt

Inställning av guidningsspår 0

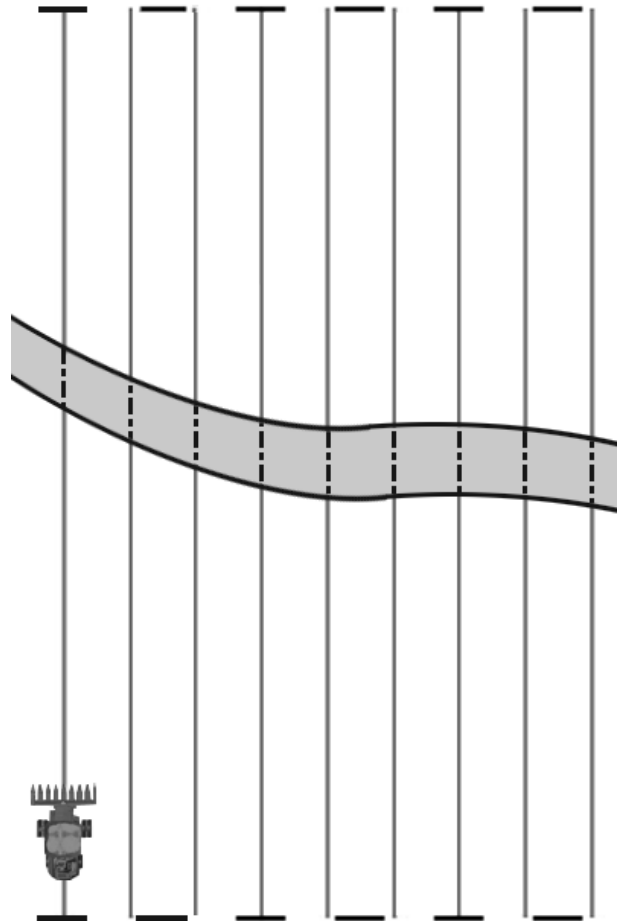
Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1691052171610 -67-17SEP23-8/9

PC590573 —UN—17AUG23

Rad försvinner—Det finns ingen rad i ett vattendrag. Eftersom rakt guidningsspår och A/B-kurvor centrerar guidningsspåret är chansen större att systemet hittar rätt rad på den andra sidan av vattendraget.

OBS: Om både GPS- och radsensorsignalerna förloras aktiveras inte systemet förrän GPS-signalen återkommer.



Vattendrag

PC10391 —UN—08JAN08

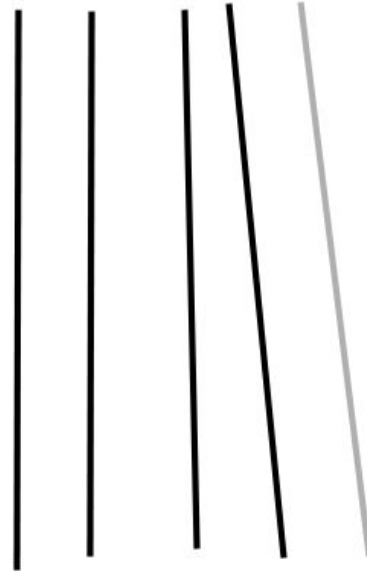
zb48j1t,1691052171610 -67-17SEP23-9/9

Anpassade kurvor



Vägen ändras vid körning genom ett fält

PC10399—UN—04FEB08



Riktningsändringar på fältet

PC10400—UN—04FEB08

Anpassade kurvor kan användas på alla fält. Men vi rekommenderar starkt att du använder den när banan ändras under körning genom fältet, vid riktningsändringar eller när kurvan är U-formad. Anpassade kurvor har en extra funktion för val av RowFinder med en växlingsknapp. Du kan använda radsensorerna till att styra maskiner när sensorerna har aktiverats för en viss rad. Kurvspårsregistreringen måste vara PÅ. Den fastlägger första vändan och gör så att utvidgade raka linjer uppstår.

Adaptiva kurvor projiceras endast på det intilliggande spåret, men de har den fördelen att de klarar av olika kurvformer, och eventuella mötesradsfel ackumuleras inte över fältet.

Om det finns flera maskiner på fältet tillåter inte anpassade kurvor överhoppning av spår. I denna situation fungerar inte anpassade kurvor om avståndet mellan spår för den/de övriga maskinen/maskinerna läggs till. Om t.ex. ett 12 raders skärbord efterföljer ett 8 raders skärbord på 30-tumsrader vid samtidig skörd på samma fält, behöver var och en ett spåravstånd på 20 rader (50 fot).

Användning av anpassade kurvor rekommenderas när skördevägen ändras ofta över fältet. Anpassade kurvor projiceras endast över till nästa bana.

Ställa in anpassade kurvor



Kurvorna är u-formade

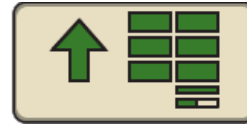
PC11000—UN—04FEB08

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1692099522625 -67-27SEP23-1/7

1. Välj Meny.

PC582158 —UN—01AUG23



Meny

zb48j1t,1692099522625 -67-27SEP23-2/7

2. Välj GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

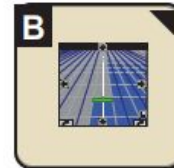


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099522625 -67-27SEP23-3/7

3. Välj guidning.

PC582160 —UN—01AUG23

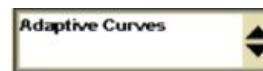


Guidning

zb48j1t,1692099522625 -67-27SEP23-4/7

4. Välj anpassade kurvor från spårningsläge.

PC590561 —UN—17AUG23



Anpassade kurvor från spårningsläge

5. Välj visningsalternativ.

OBS: Sätt inspelningen på paus när du inte skördar.

OBS: Kontrollera att en SF1-, SF2-, SF3- eller RTK-signal föreligger genom att kontrollera mottagaren på körsidan.

6. Se till att avståndet mellan spår är korrekt. Ändra avståndet mellan spår under guidningsfliken om det är fel.

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1692099522625 -67-27SEP23-5/7

7. Tryck på registreringsknappen för att påbörja registrering av banan.
8. Kör banan genom fältet. När du har kört igenom den första banan skapas en projicering endast av nästa bana.
9. Välj återgå för att köra AutoTrac RowSense.
10. Avbryt konfigurationen när som helst och återgå till sidan guidningsinställning genom att trycka på avbryt.

I AutoTrac-läget stängs inspelningen av när ratten vrids. I dokumenteringsläget stängs inspelningen av när skärbordet höjs.

AutoTrac-läge— Om föraren vill ha en förbättrad radingång för endast intelligande bana ska anpassad registrering kopplas till AutoTrac. Detta rekommenderas endast om fältet är relativt rakt utan extrema kurvor och AutoTrac sällan avaktiveras (på grund av manuell styrning eller förlorad GPS).

Documenteringsläge— Koppla anpassade kurvor till dokumentering. På så sätt kan föraren fatta tag i

PC590563 —UN—17AUG23



Registrera

ratten under drift och fortsätta att spela in aktuell bana. Radförlängningar finns tillgängliga i nästa bana, men de är inte speciellt användbara vid radingången eftersom det sker en försörjning vid upplockning av skärbordet i ändraderna. Prestandan är marginell när rader försvinner.

Manuell registrering— Föraren kan koppla anpassad registrering till manuell registrering. Det här läget tillåter inte radförlängningar såvida inte föraren trycker ihållande på stopp vid ändraden. Om föraren glömmer att stänga av inspelningen kan problem som felaktig kurvprojicering uppstå. Exempel: Banan spelas in om föraren lämnar raden utan att trycka på paus. När föraren kör i en intelligande bana dras maskinen något ut från raden eftersom det inte finns någon projiceringslinje.

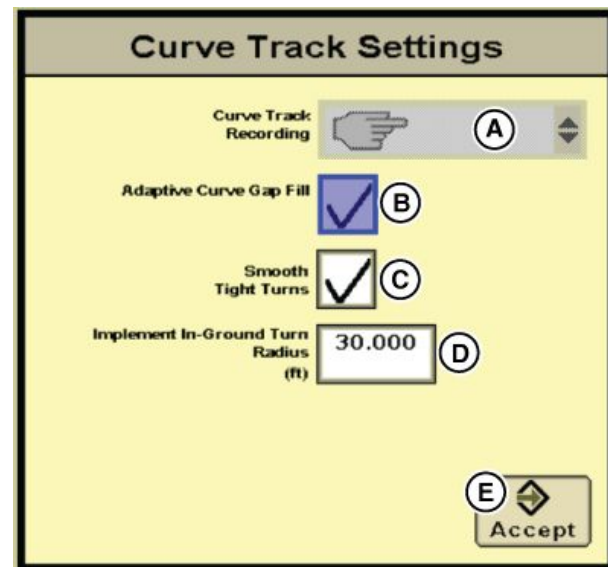
zb48j1t,1692099522625 -67-27SEP23-6/7

Välj Meny, GreenStar (GS3), Guidning, Guidningsinställningar, Inställningar för Kurvspår och välj sedan Registrering av Kurvspår (A).

De anpassade kurvlägena kan ändras genom att välja önskat läge.

- AutoTrac
- Dokumentering
- Handbok

- | | |
|---------------------------------------|---------------------------|
| A—Inspelning av Kurvigt spår | D—Vändradie med redskapet |
| B—Mellanrumsfyllnad av anpassad kurva | E—Godkänn |
| C—Jämna snäva vändningar | |



Inställningar av kurvspår

zb48j1t,1692099522625 -67-27SEP23-7/7

PC590581 —UN—17AUG23

AB-kurvor

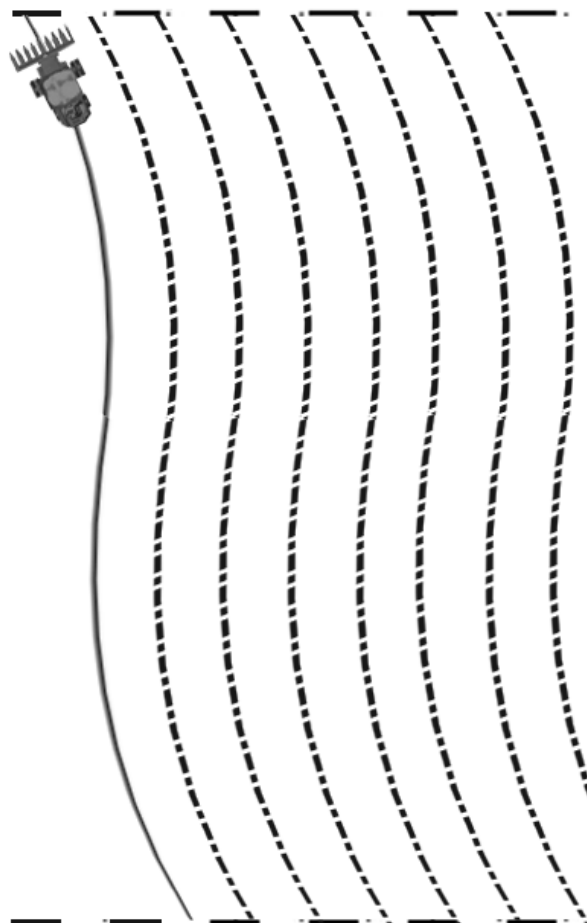
Användning av A/B-kurvor rekommenderas när det finns en kontinuerlig kurva på fältet. Det möjliggör radingång på intilliggande banor. Radingång förbättras om fältet har planterats med AutoTrac. A/B-kurvor uppvisar även bättre prestanda under perioder när raderna försvinner.

A/B-kurvor har den fördelen att de projicerar ett kurvspår över ett fält som parallella linjer, men kurvans form är densamma vid varje vända.

När du befinner dig i A/B-kurvor, återcentreras GPS-kurvan automatiskt. På så sätt inriktas GPS-banan korrekt i förhållande till raderna.

OBS: Denna funktion förekommer inte för A/B-kurvor.

Ställa in A/B-kurvor



A/B-kurvor beräknar alla banor som avviker från banan.

zb48j1t,1692099671127 -67-19SEP23-1/7

PC10393 —UN—08JAN08

1. Välj Meny.

PC582158 —UN—01AUG23



Meny

zb48j1t,1692099671127 -67-19SEP23-2/7

2. Välj GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



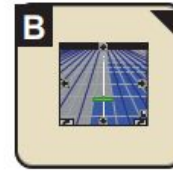
GreenStar (GS3)

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1692099671127 -67-19SEP23-3/7

3. Välj guidning.

PC582160 —UN—01AUG23



Guidning

zb48j1t,1692099671127 -67-19SEP23-4/7

4. Välj guidningsinställningar.

PC582161 —UN—01AUG23

OBS: Sätt inspelningen på paus när du inte skördar.



Inställningar för guidning

zb48j1t,1692099671127 -67-19SEP23-5/7

5. Välj A/B-kurvor i spårningsläget.

PC589285 —UN—17AUG23

6. Välj visningsalternativ.

OBS: Kontrollera att en SF1-, SF2- eller RTK-signal föreligger genom att kontrollera mottagaren på körsidan.



A/B-kurvor i spårningsläget

7. Se till att avståndet mellan spår är korrekt. Ändra avståndet mellan spår under guidningsfliken om det är fel.

8. Välj ställ in A/B-kurva.

zb48j1t,1692099671127 -67-19SEP23-6/7

9. Välj namnet på A/B-kurvan från aktuell A/B-kurva (A). Om inget namn finns ska du skapa ett nytt genom att välja ny (B).

10. Välj registrera/stoppa (E) för att starta registreringen.

11. Välj visa och kör maskinen.

12. Välj registrera/stoppa (E) för att avbryta registreringen

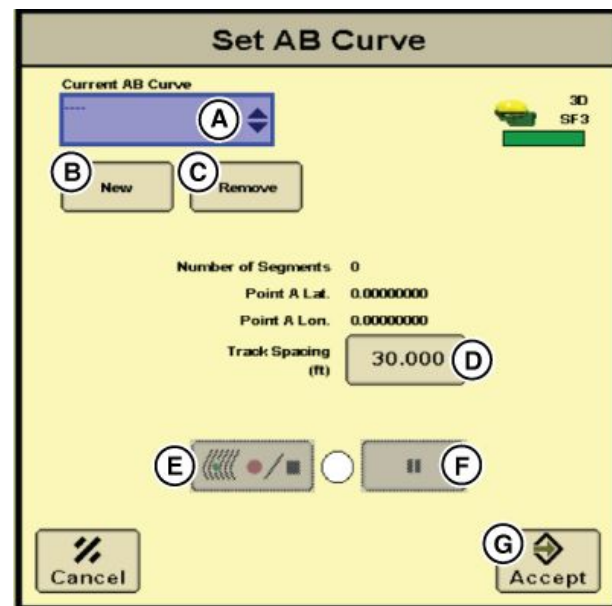
13. Kurvorna projiceras i detta läge över fältet.

14. Tryck på återgång för att köra AutoTrac RowSense.

15. Avbryt konfigurationen när som helst och återgå till sidan guidningsinställning genom att trycka på avbryt.

A—Aktuell A/B-kurva
B—ny
C—Ta bort
D—Avstånd mellan spår (m)

E—Registrera/stoppa
F—Paus
G—Godkänn



Sidan ställ in A/B-kurva

zb48j1t,1692099671127 -67-19SEP23-7/7

PC590582 —UN—17AUG23

Cirkelspår

Användning av cirkelspår rekommenderas när grödorna har planterats i ett centrerat fält.

Om raderna som ska skördas går i cirklar ska du använda cirkelspår. Då kan inmatning från en GPS-kurva användas för radsensorerna.

Ställa in cirkelspår



Cirkelspår

zb48j1t,1692099693191 -67-17SEP23-1/7

PC10853 —UN—31JAN08

1. Välj Meny.

PC582158 —UN—01AUG23



Meny

zb48j1t,1692099693191 -67-17SEP23-2/7

2. Välj GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

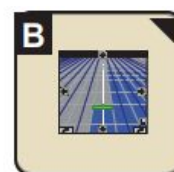


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099693191 -67-17SEP23-3/7

3. Välj guidning.

PC582160 —UN—01AUG23



Guidning

zb48j1t,1692099693191 -67-17SEP23-4/7

4. Välj guidningsinställningar.

PC582161 —UN—01AUG23



Inställningar för guidning

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1692099693191 -67-17SEP23-5/7

5. Välj spårningsläget cirkelspår.

PC590560 —UN—17AUG23

6. Välj visningsalternativ.



Cirkelspår från spårningsläge

OBS: Kontrollera att en SF1-, SF2- eller RTK-signal föreligger genom att kontrollera mottagaren på körsidan.

zb48j1t,1692099693191 -67-17SEP23-6/7

7. Välj inställning av cirkel.

8. Se till att avståndet mellan spår är korrekt. Ändra avståndet mellan spår under guidningsfliken om det är fel.

9. Välj namnet på cirkeln under aktuell cirkel (A). Om inget namn finns ska du skapa ett nytt genom att välja ny (C).

10. Välj drivcirkelmetoden från metod (B).

11. Välj registrera/stoppa (F) för att starta registreringen.

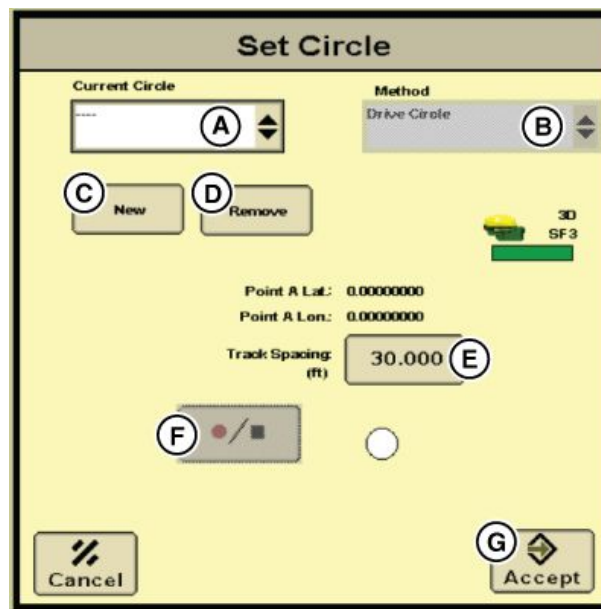
12. Tryck på godkänn (G). En cirkel projiceras i detta läge i fältet.

13. Tryck på återgång för att köra AutoTrac RowSense.

14. Avbryt konfigurationen när som helst och återgå till sidan guidningsinställning genom att trycka på avbryt.

A—Aktuell cirkel
B—Metod
C—ny
D—Ta bort

E—Avstånd mellan spår (m)
F—Registrera/stoppa
G—Godkänn



Sida för inställning av cirkel

PC590563 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692099693191 -67-17SEP23-7/7

Radsökare

PC582158 —UN—01AUG23

Läget radfinnare (endast parallell spårning) är avsett att användas i radodlingstillämpningar, där avståndet mellan raderna inte alltid är detsamma. Radfinnaren hjälper föraren ta reda på vilka rader han/hon ska svänga till efter att ha definierat en referenspunkt vid utgången från de föregående raderna.

1. Välj Meny.



Meny

zb48j1t,1692279379982 -67-21SEP23-1/5

2. Välj GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



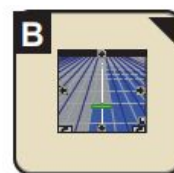
GreenStar (GS3)

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1692279379982 -67-21SEP23-2/5

3. Välj guidning.

PC582160 —UN—01AUG23



Guidning

zb48j1t,1692279379982 -67-21SEP23-3/5

4. Välj guidningsinställningar.

PC582161 —UN—01AUG23



Inställningar för guidning

zb48j1t,1692279379982 -67-21SEP23-4/5

5. Välj spårningsläget radfinnare.

PC590595 —UN—17AUG23

6. Gå till visa. Välj ställ in rad.



Radfinnare från spårningsläge

zb48j1t,1692279379982 -67-21SEP23-5/5

Byt spår

Se avsnittet guidning i instruktionsboken för GreenStar 3 2630-monitorn.

zb48j1t,1692279221665 -67-22AUG23-1/1

Dikesspår

Surface Water Pro och AutoTrac används tillsammans för att skapa ett spår på skyddsvallen.

Se avsnittet dike i instruktionsboken för Surface Water Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279337562 -67-22AUG23-1/1

Spår på skyddsvall

Surface Water Pro och AutoTrac används tillsammans för att skapa ett spår på skyddsvallen.

Se avsnittet skyddsvall i instruktionsboken för Surface Water Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279350350 -67-22AUG23-1/1

GreenStar 3 CommandCenter—Guidningsspår

Rakt spår

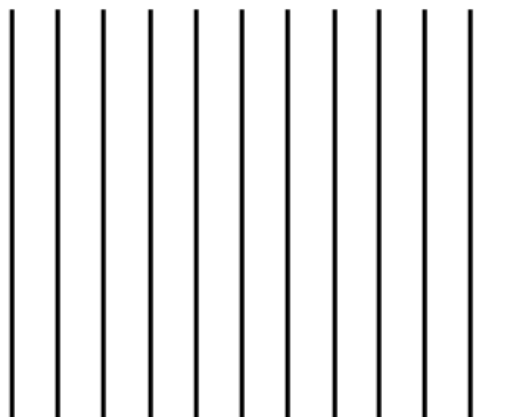
Funktionsbeskrivning

Läget rakt spår hjälper föraren att köra raka parallella spår. Ställ först in spår 0 (referensbana) med hjälp av metoderna för att definiera spår 0. När Spår 0 har definierats, alstras alla banor för fältet. De alstrade banorna kan användas till Manuell styrning eller AutoTrac. Varje bana alstras enligt den först körda banan för att säkerställa att ev. styrningsfel inte upprepas genom hela fältet.

Banorna utgör identiska kopior av den ursprungliga banan.

OBS: Termerna "Styrningsspår" och "A/B-linje" betyder samma sak. Spår 0 är det spår som föraren har definierat och referenspunkten på vilken alla parallella spår på fältet är baserade.

Avståndet mellan de parallella banorna är Spåravståndet som skrivits in i Setup Wizard.



Rakt spår

PC9508 —UN—24OCT06

Skapande av ett nytt rakt spår

Spår 0 kan definieras på flera olika sätt:

- A + B – Definiera guidningsspår 0 genom att köra det med maskinen.
- A + Auto B – Definiera guiningsspår 0 genom att köra det med maskinen.
- A + riktning – Definiera guidningsspår 0 genom att köra maskinen till punkt A och ange ett fördefinierat riktningsvärde.
- Lat./Long. – Definiera guidningsspår 0 genom att ange fördefinierade koordinatvärden för latitud och longitud för punkterna A och B.

- Lat./long. + riktning – Definiera guidningsspår 0 genom att ange fördefinierade koordinatvärden för latitud och longitud för punkt A och ange ett fördefinierat riktningsvärde.

OBS: Guidningsspår 0 kan definieras under ett arbete (t.ex. plantering), men vissa funktioner är inte tillgängliga medan det skapas.

OBS: Det rekommenderas att guidningsspåret blir 3 m långt för manuell och 15 m långt för automatisk.

zb48j1t,1692099757967 -67-17SEP23-1/9

Rakt spår

PC582158 —UN—01AUG23

1. Välj Meny.



Meny

zb48j1t,1692099757967 -67-17SEP23-2/9

2. Välj GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1692099757967 -67-17SEP23-3/9

3. Välj guidning.

PC590571 —UN—17AUG23



Guidning

zb48j1t,1692099757967 -67-17SEP23-4/9

4. Välj spårningsläget rakt guidningsspår.

PC590564 —UN—17AUG23



Rakt guidningsspår från spårningsläge

5. Välj namnet på det raka spåret från spårnamn. Om inget namn finns ska du skapa ett nytt genom att välja nytt spår.

zb48j1t,1692099757967 -67-17SEP23-5/9

6. Välj ställ in A.

PC590568 —UN—17AUG23



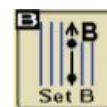
Inställning av A

zb48j1t,1692099757967 -67-17SEP23-6/9

7. Definiera punkt B på ett av tre olika sätt:

PC590569 —UN—17AUG23

- a. För att ställa in punkt B manuellt, kör till önskad plats på fältet för att skapa punkt B och välj Inställning av B. Det minsta avståndet är 3 m (10 ft). Vi rekommenderar att punkt B ställs in vid bortre ändan av fältet för att definiera den önskade riktningen.



Inställning av B

zb48j1t,1692099757967 -67-17SEP23-7/9

- b. Ställ in punkt B automatiskt genom att välja Automatisk inställning av B när som helst. Punkt B kommer att ställas in automatiskt, när fordonet körs 15 m (45 ft) bort från punkt A. Denna metod beräknar punkt B från de sista fem datapunkterna från de körda 15 meterna (45 ft) och drar en "mest passande" linje genom punkterna för att bestämma en riktning.

PC590570 —UN—17AUG23



Automatisk inställning av B

zb48j1t,1692099757967 -67-17SEP23-8/9

- c. För att ställa in punkt B genom att ange en riktning, välj inställning av riktning. Skriv in önskad linjeriktning med hjälp av siffertangenterna och spara värdet genom att trycka på Acceptera. 0.000 anger norr, 90.000 öster, 180.000 söder och 270.000 väster.

PC590572 —UN—17AUG23



Riktning

8. Avbryt konfigurationen när som helst och återgå till sidan guidningsinställning genom att trycka på avbryt.

Spår 0 är nu definierat och de parallella spåren skapas automatiskt.

zb48j1t,1692099757967 -67-17SEP23-9/9

Anpassade kurvor

Funktionsbeskrivning

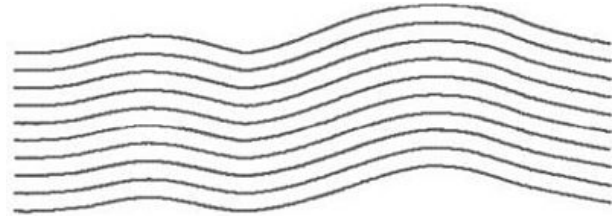
Med anpassade kurvor kan föraren registrera ett manuellt kört kurvspår. När den första kurviga banan har registrerats och maskinen har vänts, kan föraren använda parallell spårning eller aktivera AutoTrac för nästa bana. Maskinen styrs längs efterföljande banor enligt den tidigare registrerade banan. Varje bana alstras i förhållande till den först körda banan för att säkerställa att ev. styrningsfel inte upprepas genom hela fältet. Banorna utgör inte identiska kopior av den ursprungliga banan. Banans kurvor ändras för att bibehålla fel från bana till bana. Om så behövs kan föraren ändra den kurviga banan var som helst på fältet enbart genom att styra maskinen från banan.

OBS: Överhopp av bana är inte tillgänglig i läget Anpassade kurvor.

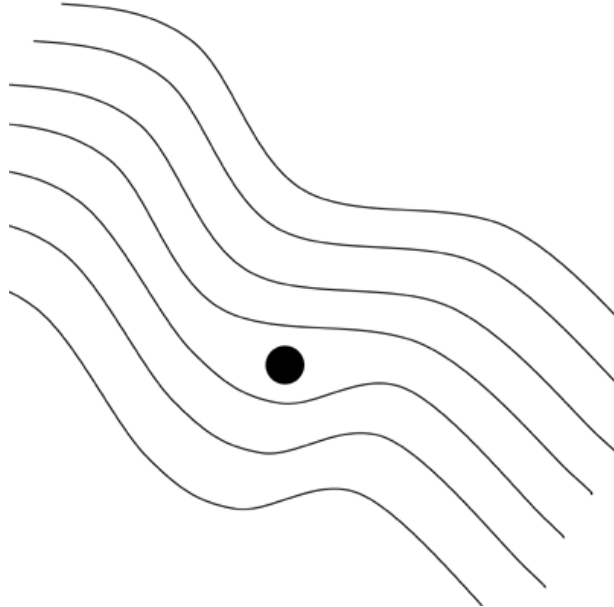
Banans kurvor ändras allteftersom de följande banorna blir mer konvexa eller konkava.

Spårningsläget anpassade kurvor låter föraren köra och ledas längs många olika fältmönster.

PC9028 —UN—16APR06



Läget anpassade kurvor



Läget anpassade kurvor

PC9029 —UN—17APR06

zb48j1t,1692100048683 -67-19SEP23-1/8

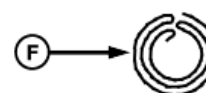
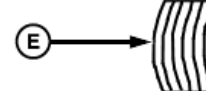
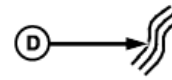
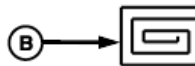
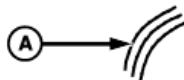
Styrningsmönster

Följande är de olika fältmönstren:

- Enkel kurva
- S-kurva
- Fyrkant
- Kapplöpningsbana
- Spiral
- Cirkel

Användning av Ändra spår

Att använda spårväxling rekommenderas inte när kurvspår används. Spårväxling kompenserar inte för den avdrift, som är förbunden med GPS-användning i kurvspårningsläge.



Banor

A—Enkel kurva
B—Fyrkant
C—Spiral

D—S-kurva
E—Kapplöpningsbana
F—Cirkel

PC9032 —UN—17APR06

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1692100048683 -67-19SEP23-2/8

Skapande av ett nytt anpassat kurvspår

PC582158 —UN—01AUG23

OBS: Inställning av kund, gård och fält krävs inte för arbete med anpassat kurvspår, men endast ett globalt anpassat kurvspår kan sparas.



Meny

1. Välj Meny.

zb48j1t,1692100048683 -67-19SEP23-3/8

2. Välj GreenStar (GS3)

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100048683 -67-19SEP23-4/8

3. Välj guidning.

PC590571 —UN—17AUG23



Guidning

zb48j1t,1692100048683 -67-19SEP23-5/8

4. Välj anpassade kurvor från spårningsläge.
5. Välj anpassade kurvor från spårnamn. Om inget namn finns ska du skapa ett nytt genom att välja nytt spår.
6. Kör till önskat läge på fältet för början på spåret.
7. Börja registrera. Välj Registrera.

PC590566 —UN—17AUG23



Anpassade kurvor från spårningsläge

OBS: Registrering för anpassad kurva är inaktiverad medan upprepningsläget är PÅ. Vid registrering av nya spår (t.ex. plantering) ska upprepningsläget vara avmarkerat (av). Vid styrning längs befintliga

spår (t.ex. besprutning, skördearbete) ska upprepningsläget vara markerat (på).

Upprepningsläget är AV som standard.

8. Posten ska ersättas med följande när den har valts:
 - a. Paus

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1692100048683 -67-19SEP23-6/8

b. Stopp

OBS: Registreringen behöver bara slås av om maskinen körs utanför ett normalt fältmönster (exempelvis vid påfyllning av en spruta eller planteringsmaskin) eller om du inte vill registrera vändningar i slutet av fältet.

9. Kör den första banan. Ett blått styrningsspår visas på kartan.

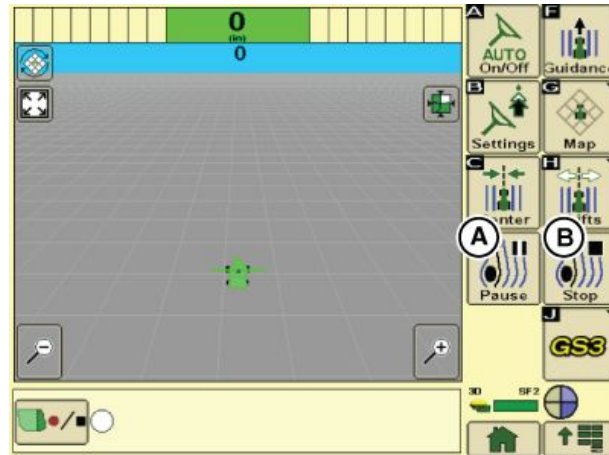
OBS: När du kör rakt fram, kan det hända att den registrerade banan inte visas bakom maskinen på monitorn. Banan uppträder när maskinen svängs.

Det vita navigeringsstrecket kommer INTE att visas tills slutet av banan har nåtts och maskinen har vänts. När maskinen väl har vänts, kommer systemet att avgöra vilken bana som ska styras. Systemet hittar en linje som är parallell med och inom 0,5 till 1,5 avstånd mellan spår. Den beräknade banan visas och föraren kan använda den vid navigeringen. Kör fordonet längs den önskade banan.

10. Vänd maskinen vid slutet av den första banan och ett vitt navigeringsstreck för nästa bana kommer att genereras. Det kan ta ett par sekunder, innan navigeringsstrecket visas.

11. När det vita navigeringsstrecket för den avsedda banan visas, tryck på återgångskontakten (endast AutoTrac) på maskinen och maskinen styrs automatiskt längs den banan. För manuell guidning, styr längs det vita, markerade navigeringsstrecket.

12. Tryck på avbryt (B) registrering när fältet är klart.



Ställa in anpassade kurvor

A—Paus

B—Stopp

VIKTIGT: Avsluta registreringen innan du kör in på nästa fält. Annars kan anpassade kurvspårsdata raderas från det sista fältet, innan anpassade kurvspårsdata registreras på nästa fält.

OBS: Lagrade anpassade kurvspårsdata tilldelas det valda kund-, gårds- och fältnamnet. De lagras i monitorns internminne, tills de raderas av användaren och kan överföras från en monitor till en annan.

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1692100048683 -67-19SEP23-7/8

PC590589 —UN—17AUG23

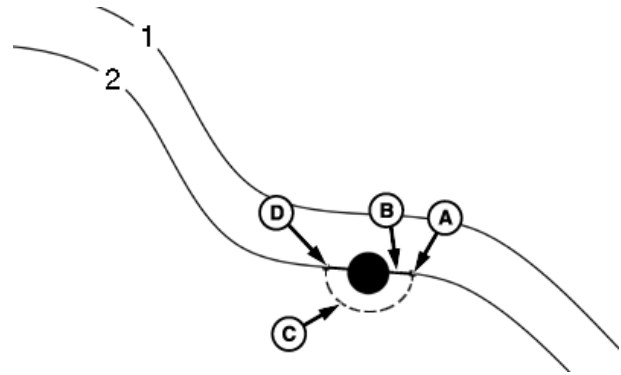
Inspelning av en rak bana eller navigering runt hinder

1. Börja registrera.
2. Välj pausa registrering för att tillfälligt avbryta registreringen av ett fordon's bana.
3. Välj registrering för att återuppta registreringen av de anpassade kurvorna.

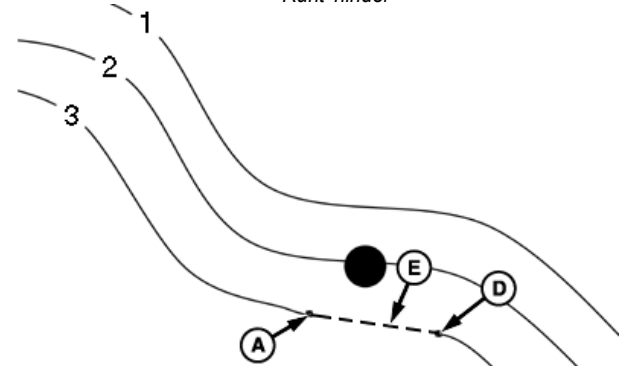
Avståndet mellan punkten där registreringen AVBRÖTS och där den ÅTERUPPTOGS kommer att markeras med en rak linje. Detta kan vara till hjälp när banan har ett långt, rakt avsnitt eller vid navigering runt hinder.

OBS: Det längsta förbindningssegment (avstånd mellan PAUS och efter) som kan skapas är 0,8 km (0.5 eng. mil) (2640 ft). För ett längre avstånd kan linjesegmenten inte kopplas ihop, vilket resulterar i en lucka i banan.

- | | |
|--|--|
| A—Paus i inspelningen | D—Registrering ÅTERUPPTA-GEN |
| B—Ett förbindningssegment alstras för att förbinda två punkter | E—Banan inspelad som en rak linje mellan punkt A och D |
| C—Traktorns bana spelas inte in under pausen | |



Runt hinder



Rak bana

zb48j1t,1692100048683 -67-19SEP23-8/8

PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

AB-kurvor

PC9028 —UN—16APR06

Funktionsbeskrivning

Läget A/B-kurvor låter föraren köra kurviga, parallella banor som har ändpunkter i vardera änden av fältet. Styrningsspåren kommer att vara parallella med spåret i endera riktningen och kommer att alstras baserat på det ursprungliga spåret för att säkerställa att styrningsfel inte upprepas genom hela fältet.

Spår 0 är det spår på vilket alla följande kurviga banor på fältet är baserade. När den första A/B-kurvan (Spår 0) har skapats kommer 4 spår att alstras. Systemet fortsätter att generera ytterligare banor när maskinen kör förbi den sista banan som visas på skärmen.

OBS: Överhopp av bana är tillgängligt i läget AB-kurvor.

Alstring av baninformation för A/B-kurva – Medan systemet alstrar de inledande banorna efter inspelningen av Spår 0 eller när ytterligare banor alstras, visas texten "Alstrar A/B-kurva" i perspektivbilden. Under denna tid går det inte att spåra någon bana.

Begränsningar för generering av A/B-kurva – Den först registrerade A/B-kurvan måste vara minst 10 ft lång för att bli en giltig A/B-kurva, som kan användas till guidning. Fordonet måste vara inom 400 meter (0.25 eng. mil) från det inspelade Spår 0, för att systemet ska kunna alstra kurviga banor. Om fordonet befinner sig vid denna yttre gräns, kan det ta flera minuter att alstra en bana, som kan visas på skärmen. Under denna tid visas "Alstrar A/B-kurva" på skärmen.



Läge A/B-kurvor

Flera A/B-kurvor på ett fält – Ett fält kan innehålla flera banor med A/B-kurvor. Varje A/B-kurva på ett fält måste registreras och ges ett särskilt namn.

Numrering av spår – Spår numreras för att medge överhopp av bana och som hjälp för att hitta banor. Riktningsetiketten (N,S,Ö eller V) definieras av riktningen mellan start- och slutpunkten i kurvan.

Banans kurvor ändras allteftersom de följande banorna blir mer konvexa eller konkava.

Skapande av ett nytt A/B-kurvspår

Använd följande rutin till att ställa in den första A/B-kurvan (Spår 0), på vilket alla följande kurviga banor på fältet är baserade.

OBS: Flera A/B-kurvor kan spelas in per fält. De måste ges ett namn och spelas in separat.

zb48j1t,1692100403680 -67-17SEP23-1/7

1. Välj Meny.

PC582158 —UN—01AUG23



Meny

zb48j1t,1692100403680 -67-17SEP23-2/7

2. Välj GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1692100403680 -67-17SEP23-3/7

3. Välj guidning.

PC590571 —UN—17AUG23



zb48j1t,1692100403680 -67-17SEP23-4/7

4. Välj A/B-kurvor i spårningsläget.

PC590565 —UN—17AUG23



A/B-kurvor i spårningsläget

5. Välj A/B-kurvans namn från spårnamn. Om inget namn finns ska du skapa ett nytt genom att välja nytt spår.

6. Kör till önskat läge på fältet för början på spåret.

7. Börja registrera. Välj Registrera.

a. Paus

8. Posten ska ersättas med följande när den har valts:

zb48j1t,1692100403680 -67-17SEP23-5/7

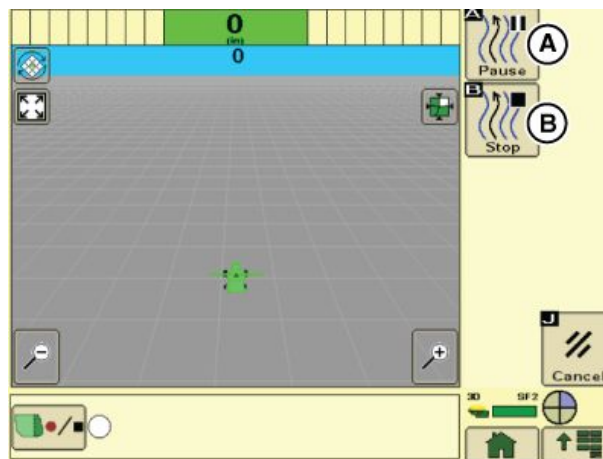
b. Stopp

9. Kör den första banan. Ett blått styrningsspår visas på kartan.

OBS: När du kör rakt fram, kan det hända att den registrerade banan inte visas bakom maskinen på monitorn. Banan uppträder när maskinen svängs.

10. Tryck på avbryt registrering (B) vid slutet av banan och spåret sparas i minnet.

OBS: Om GPS-signalen går förlorad under inspelningen, stoppas inspelningen och den A/B-kurva, som spelades in innan dess, blir sparad. Om A/B-kurvan inte är vad föraren avsåg kan den raderas med knappen radera guidningsspåret på sidan iställning av guidningsspår.



Sidan ställ in A/B-kurva

A—Paus

B—Stopp

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1692100403680 -67-17SEP23-6/7

PC590590 —UN—17AUG23

Inspelning av en rak bana eller navigering runt hinder

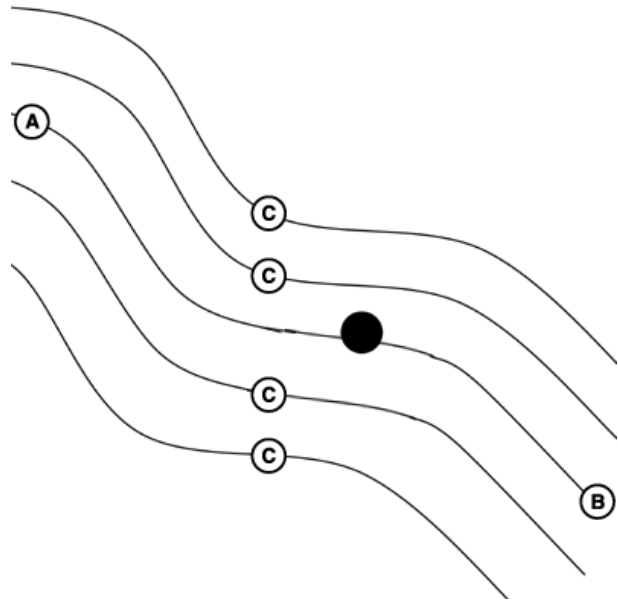
1. Starta registrering av A/B-kurvor.
2. Välj pausa registrering för att tillfälligt avbryta registreringen av ett fordon's bana.
3. Tryck på registrering av A/B-kurvor för att återuppta registrering av A/B-kurvan.

Avståndet mellan punkten där registreringen pausades och där den återupptogs kommer att markeras med en rak linje. Detta kan vara till hjälp när banan har ett långt, rakt avsnitt eller vid navigering runt hinder.

OBS: Det längsta förbindningssegment (avstånd mellan paus och efter paus) som kan skapas är 0,8 km. För ett längre avstånd kan linjesegmenten inte kopplas ihop, vilket resulterar i en lucka i banan.

A—Avbryt före hindret
B—Fortsätt efter hindret

C—Banor som alstrats från
Spår 0



Navigering runt hinder

PC9030C —UN—27OCT06

zb48j1t,1692100403680 -67-17SEP23-7/7

Cirkelspår

PC582158 —UN—01AUG23

Funktionsbeskrivning

Cirkelspår hjälper föraren köra i koncentriska cirklar på ett fält med cirkelbevattning. Föraren kan skapa en startcirkel på en rad olika sätt. När startcirkeln väl har definierats, skapas alla de följande cirkelarna på fältet.

Cirkelspårsläget är tillgängligt för manuell styrning. För att använda AutoTrac i cirkelspårsläget måste dock både AutoTrac och PivotPro aktiveras. PivotPro-aktivering är endast tillgänglig i Nordamerika.

Latitud- och longitudkoordinatvärden för cirkelns mitt sparas och anknyts till ett fältnamn. Om inget fält väljs när cirkelns mittpunkt definieras, kommer globala cirkelmittpunkter att sparas. Cirkelmittpunkter kan återkallas för framtida bruk.

Skapande av ett nytt cirkelspår

1. Välj Meny.



Meny

zb48j1t,1692100524545 -67-17SEP23-1/6

2. Välj GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1692100524545 -67-17SEP23-2/6

3. Välj guidning.

PC590571 —UN—17AUG23



Guidning

zb48j1t,1692100524545 -67-17SEP23-3/6

4. Välj spårningsläget cirkelspår.

PC590567 —UN—17AUG23



Cirkelspår från spårningsläge

5. Välj namnet på cirkelspåret från spårnamn. Om inget namn finns ska du skapa ett nytt genom att välja nytt spår.

6. Kör till önskat läge på fältet för början på spåret.

Metoden Körning av cirkeln

Körning av cirkel – Skapar ett cirkelspår genom att köra minst 10 procent av den önskade cirkeln. Vi

rekommenderar att hela cirkeln körs för bästa beräkning av cirkelns mitt och ett spår med högre precision.

1. Kör till önskad plats på fältet där en cirkelformad bana ska köras.

zb48j1t,1692100524545 -67-17SEP23-4/6

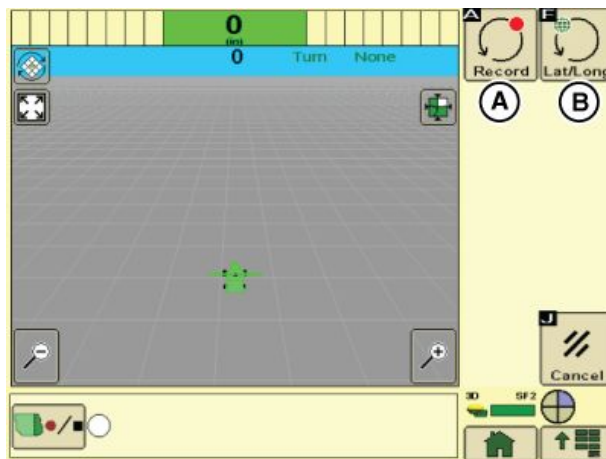
2. Välj registreringen (A) för att köra cirkelspåret.

3. Tryck på stoppa registrering av cirkel. Cirkelspåret skapas automatiskt med avståndet mellan spår som definierats i konfigurationen.

OBS: Stoppa registrering av cirkel visas när tillräckligt stor del av cirkeln har körts för att kunna beräkna mittpunkten.

A—Registrera

B—Lat/long



Sida för att ställa in cirkelspår

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1692100524545 -67-17SEP23-5/6

PC590591 —UN—17AUG23

Lat./long.-metod

1. Välj Lat/Long (B)-spår.
2. Skriv in önskad latitud och longitud i decimalgrader. De tidigare latitud- och longitudvärdena kopplade till fältet visas, när inmatningsskärmen först visas.
3. Spara värdena genom att trycka på acceptera (C). Cirkelspårerna skapas automatiskt med avståndet mellan spår som definierats i konfigurationen.

OBS: Det kan bli nödvändigt att rikta in fordonet mot ställningens vridpunkt eller använda Ändra spår mot mitten för att rikta in spårerna mot fordonet.

A—Latitud
B—Longitud

C—Godkänn

Mittpunkt

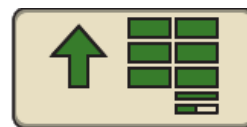
zb48j1t,1692100524545 -67-17SEP23-6/6

PC590584 —UN—17AUG23

Radsökare

PC582158 —UN—01AUG23

1. Välj Meny.



Meny

zb48j1t,1692279954088 -67-17SEP23-1/3

2. Välj GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692279954088 -67-17SEP23-2/3

3. Välj guidning.
4. Välj spårningsläget radfinnare.
5. Gå till visa.
6. Välj ställ in rad.

PC590571 —UN—17AUG23



Guidning

zb48j1t,1692279954088 -67-17SEP23-3/3

Generation 4-monitor—Guidningsspår

Rakt spår

PC28961 —UN—24APR23

1. Välj Meny.



Meny

zb48j1t,1692106465016 -67-17SEP23-1/9

2. Välj AutoTrac-guidning.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac-guidning

zb48j1t,1692106465016 -67-17SEP23-2/9

3. Välj ställa in spår.

PC590575 —UN—17AUG23



Ställ in spår

zb48j1t,1692106465016 -67-17SEP23-3/9

4. Välj nytt spår om inget befintligt spår är tillgängligt.

PC590576 —UN—17AUG23



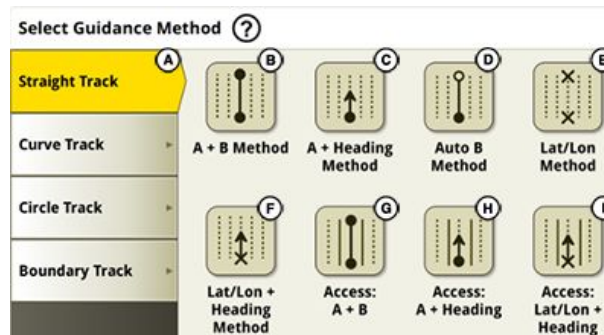
Nytt spår

zb48j1t,1692106465016 -67-17SEP23-4/9

5. Välj rakt spår (A). Välj en metod bland de tillgängliga alternativen.

A—Rakt spår
B—A + B-metod
C—A + riktningsmetod
D—Auto B-metod
E—Lat./long.-metod

F—Lat./long.+ riktningsmetod
G—Åtkomst: A + B
H—Åtkomst: Riktning A+
I— Åtkomst: Lat./Long. + riktning



Alternativ för raka spår

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1692106465016 -67-17SEP23-5/9

PC28845 —UN—22AUG23

6. Välj spårnamnet.

PC590577 —UN—17AUG23

Track Name

Track 1



Spårets namn

zb48j1t,1692106465016 -67-17SEP23-6/9

7. Välj fält.

PC590578 —UN—17AUG23

Field

South 40



Fält

zb48j1t,1692106465016 -67-17SEP23-7/9

9. Välj ställ in A.

PC590579 —UN—17AUG23

Set A

Inställning av A

zb48j1t,1692106465016 -67-17SEP23-8/9

10. Välj ställ in B.

PC590580 —UN—17AUG23

Set B

Inställning av B

zb48j1t,1692106465016 -67-17SEP23-9/9

Kurvspår

PC28961 —UN—24APR23

1. Välj Meny.



Meny

zb48j1t,1692108125002 -67-17SEP23-1/6

2. Välj AutoTrac-guidning.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac-guidning

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1692108125002 -67-17SEP23-2/6

3. Välj ställa in spår.

PC590575 —UN—17AUG23



Ställ in spår

zb48j1t,1692108125002 -67-17SEP23-3/6

4. Välj nytt spår om inget befintligt spår är tillgängligt.

PC590576 —UN—17AUG23



Nytt spår

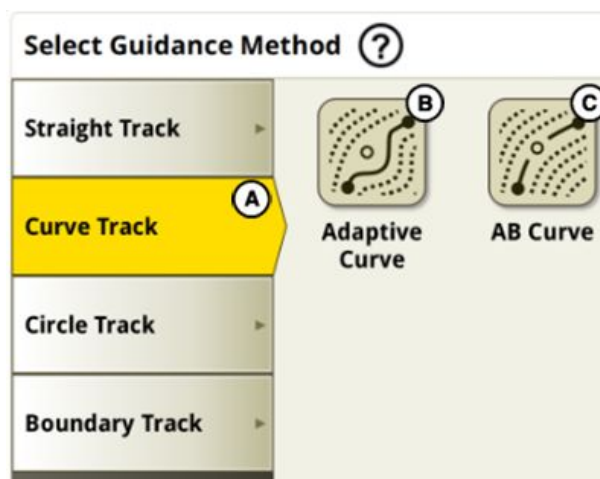
zb48j1t,1692108125002 -67-17SEP23-4/6

5. Välj kurvspår (A). Välj en metod bland de tillgängliga alternativen.

6. Kör till det önskade läget på fältet.

A—Kurvspår
B—Anpassad kurva

C—AB-kurva



Alternativ för kurvspår

zb48j1t,1692108125002 -67-17SEP23-5/6

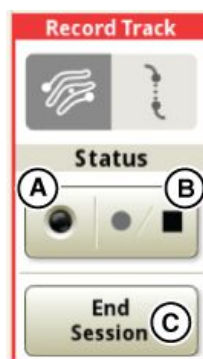
PC28846 —UN—22AUG23

7. Välj registrering (A) för att starta registrering.
8. Välj avsluta sessionen (C) för att avsluta registreringen.
9. Välj OK för att spara sessionen eller avbryt för att återgå till kurvregistreringssessionen.

OBS: När den är slut kan ytterligare kurvsegment läggas till i sessionen genom att redigera spåret.

A—Registrera
B—Paus/stopp

C—Avsluta session



Registrera guidningsspår

zb48j1t,1692108125002 -67-17SEP23-6/6

PC590588 —UN—17AUG23

Cirkelspår

PC28961 —UN—24APR23

1. Välj Meny.



Meny

zb48j1t,1692108138989 -67-17SEP23-1/7

2. Välj AutoTrac-guidning.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac-guidning

zb48j1t,1692108138989 -67-17SEP23-2/7

3. Välj ställa in spår.

PC590575 —UN—17AUG23



Ställ in spår

zb48j1t,1692108138989 -67-17SEP23-3/7

4. Välj nytt spår om inget befintligt spår är tillgängligt.

PC590576 —UN—17AUG23



Nytt spår

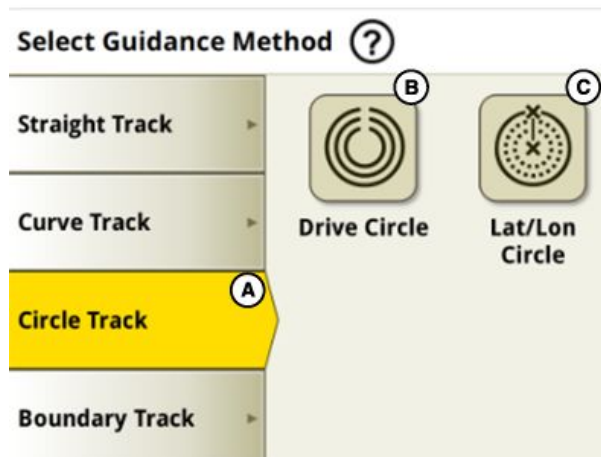
zb48j1t,1692108138989 -67-17SEP23-4/7

5. Välj cirkelspår (A). Välj en metod bland de tillgängliga alternativen.

A—Cirkelspår

B—Körning av cirkeln

C—Lat./Long. cirkel



Alternativ för cirkelspår

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1692108138989 -67-17SEP23-5/7

PC28847 —UN—22AUG23

Körning av cirkeln

1. Kör till önskad plats på fältet där en cirkelformad bana ska köras.
2. Välj start (A) för att registrera det nya spåret.
3. Kör den önskade cirkelbanan.
4. Välj klar (B) för att stoppa registreringen.

OBS: Klar visas när tillräckligt stor del av cirkeln har körts för att kunna beräkna mittpunkten.

A—Starta
B—Klar

C—Avbryt



Köra cirkelspår

zb48j1t,1692108138989 -67-17SEP23-6/7

PC590587 —UN—17AUG23

Lat./Long. cirkel

1. Kör till önskad plats på fältet där en cirkelformad bana ska köras.
2. Välj använd aktuell (A) om den aktuella latituden och longituden är korrekta.
3. Välj latitud (B) och longitud (C).
4. Välj Spara (D).

A—Använd aktuell
B—Latitud

C—Longitud
D—Spara



Lat/long cirkelspår

zb48j1t,1692108138989 -67-17SEP23-7/7

PC590592 —UN—17AUG23

Gränsspår

PC28961 —UN—24APR23

1. Välj Meny.



Meny

zb48j1t,1692108148895 -67-17SEP23-1/5

2. Välj AutoTrac-guidning.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac-guidning

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1692108148895 -67-17SEP23-2/5

3. Välj ställa in spår.

PC590575 —UN—17AUG23

Set Track

Ställ in spår

zb48j1t,1692108148895 -67-17SEP23-3/5

4. Välj nytt spår om inget befintligt spår är tillgängligt.

PC590576 —UN—17AUG23



New Track

Nytt spår

zb48j1t,1692108148895 -67-17SEP23-4/5

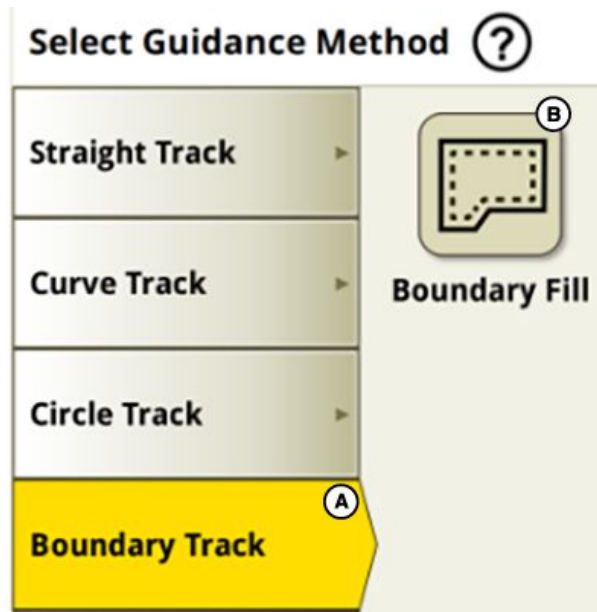
5. Välj en fältgränsdragningsmetod (A). Välj gränsspår (B).

6. Välj fält och gräns för att generera gränsspårsguidning.

7. Välj nästa för att ställa in gränsspår.

A—Gränsspår

B—Gränsspår



Alternativ för fältgränsdragningsmetod

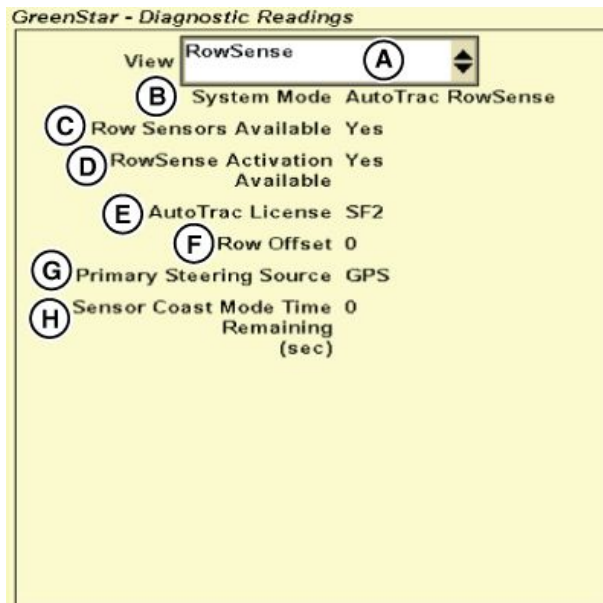
zb48j1t,1692108148895 -67-17SEP23-5/5

PC28848 —UN—22AUG23

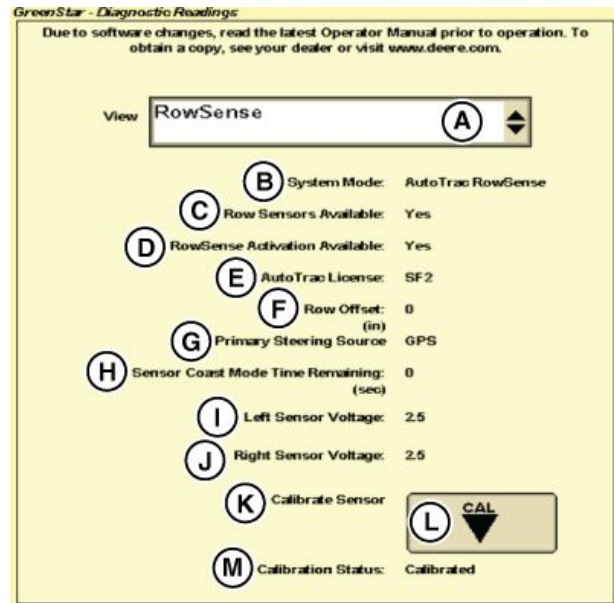
Diagnostik

Felsökningsskärmar för GreenStar 3

OBS: Möjliga felsökningssvar med en kort förklaring.



Felsökningsavläsningar för GreenStar 3 CommandCenter



Felsökningsavläsningar för GreenStar™ 3-monitor

- | | |
|-----------------------------------|---------------------------------------|
| A—Visa | E—AutoTrac-licens |
| B—Systemläge | F—Radförskjutning |
| C—Tillgängliga radsensorer | G—Primär styrningskälla |
| D—Tillgänglig RowSense-aktivering | H—Återstående tid för sensors friläge |

Tillgängliga radsensorer:

- A – Ja
- B – Nej

Tillgängliga radstyrningsaktiveringar:

- A – Ja (om AutoTrac RowSense GS3-aktivering är tillgänglig)
- C – Nej (om ingen AutoTrac RowSense GS3-aktivering är tillgänglig)

AutoTrac-licens:

- A – Ja (SF1)
- B – Ja (SF2)
- C – Nej

Radförskjutning:

- Förskjutningsvärde för aktuell rad, avstånd mätt i (in.) eller (mm).

Primär styrningskälla:

- A – Ingen

- | | |
|------------------------------|----------------------|
| I— Spänning i vänster sensor | L—CAL |
| J— Spänning i höger sensor | M—Kalibreringsstatus |
| K—Kalibrera sensorn | |

- B – GPS
- C – Radsensorer

Återstående tid för sensors friläge:

- Nedräkningsklocka i sekunder när GPS-signalen förloras:

Spänning i vänster sensor

- Spänningen för sensors viloläge måste understiga 2,5 volt.

Spänning i höger sensor

- Vilolägespänningen för sensorn måste överstiga 2,5 volt.

Kalibrera sensorn

Kalibreringsstatus

- Kalibrerad
- Ej kalibrerad

zb48j1t,1692098536255 -67-12SEP23-1/1

Felsökningsskärm för Gen4

AutoTrac-status: AutoTrac-status visar AutoTrac cirkeldiagrammet och AutoTrac PÅ/AV-växlingen.

OBS: Värden för spårningsprestanda och spårningsförhållanden beräknas kontinuerligt när AutoTrac är tillkopplat (cirkeldiagram status 4/4) och spårar på linjen. Värdena uppdateras inte när AutoTrac sänks till tre fjärdedelar av cirkeldiagram status eller halv cirkeldiagram status, och värdena ändras till "---" i en kvarts cirkeldiagram status.

Spårningsprestanda (A)

OBS: Var och en av följande värden visas som ett 95:e percentilvärde, vilket innebär att 95 % av tiden kommer prestandan att vara lika med eller större än det visade värdet.

95 % urspårningsfel – Avstånd mellan det närmaste spåret och maskinen. Felet ökar tills maskinen når halvvägs mellan två spår, då räknas fel ned när maskinen närmar sig nästa spår. Under goda förhållanden bör dessa värden vara lika med eller mindre än:

	4,8–12,9 km/h	12,9–19,3 km/h	19,3–24,1 km/h
Lateral avvikelse (alla spårtyper)	4 cm	8 cm	12 cm

95 % riktningsfel - Förhållande för maskinens riktning i relation till det nuvarande spåret. Under goda förhållanden bör dessa värden vara lika med eller mindre än:

	4,8–12,9 km/h	12,9–19,3 km/h	19,3–24,1 km/h
Rakt spår	0,8°	1°	1,2°
Kurva/Cirkelspår (detta värde beror på kurvans skärpa. Skarpare kurvor har högre värden.)	1,6°	3,0°	3,6°

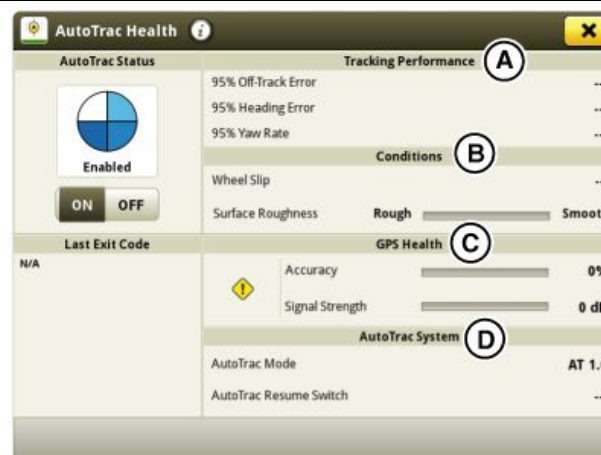
95 % girningsvärde - Fordonets vändningsvärde vilket påverkar spårningsfunktionen. Under goda förhållanden bör dessa värden vara lika med eller mindre än:

	4,8–12,9 km/h	12,9–19,3 km/h	19,3–24,1 km/h
Rakt spår	1°	1,5°	1,8°
Kurva/Cirkelspår (detta värde beror på kurvans skärpa. Skarpare kurvor har högre värden.)	2°	4,5°	5,4°

Förhållanden (B)

OBS: Värden utanför det optimala intervallet visar en gul LED-statusindikator. Värden inom det optimala intervallet visar en grön LED-statusindikator.

Ytans ojämnhet – Mätning av ytan när maskinen är igång. Den beräknas med hjälp av inmatningar för stigning, rullning och hastighet från StarFire positionsmottagaren. Ytan är gul när den bästa sidan av det bästa området och grönt när det är inom det optimala området.



Felsökningsskärm för Gen4

A—Spårningsprestanda
B—Förhållanden

C—GPS-tillstånd
D—AutoTrac automatisk styrning

Signalstyrka – Kvalitet på StarFire-korrigeringsignalen som erhålls av mottagaren.

AutoTrac-läge – Anger vilken typ av AutoTrac-styrenhet som är monterad på maskinen.

AutoTrac automatisk styrning

Styrenhet	AutoTrac-läge
AT2 (7R S.N. 110101–, 8R S.N. 160001–, 8RT S.N. 923001–, 8RX S.N. 801001–)	AT 2.0
AT1 (integrerad eller fabriksmonterad AutoTrac-styrenhet)	AT 1.0
AutoTrac Controller 300	ATC 300
AutoTrac Controller Raven	ATC Raven
AutoTrac Controller Reichhardt	ATC Reichhardt
AutoTrac Controller Deere	ATC Deere
AutoTrac Universal 300	ATC 300
AutoTrac Universal 200	ATC 200
AutoTrac Universal 100	ATC 100

AutoTrac-återgångsknapp – Indikerar PÅ när AutoTrac-återgångsknappen är nedtryckt och AV när återgångsknappen är uppsläppt.

zb48j1t,1692676792441 -67-23AUG23-2/2

Rengöra radsensorer

Rengöra radsensorer

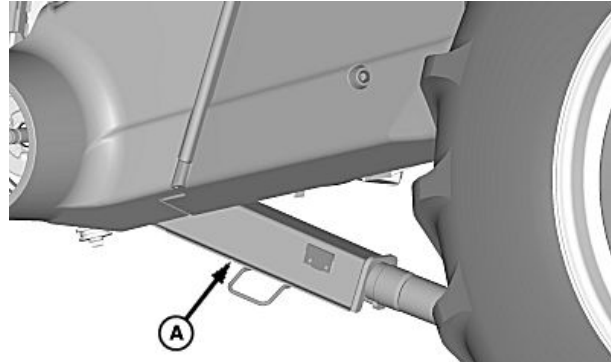
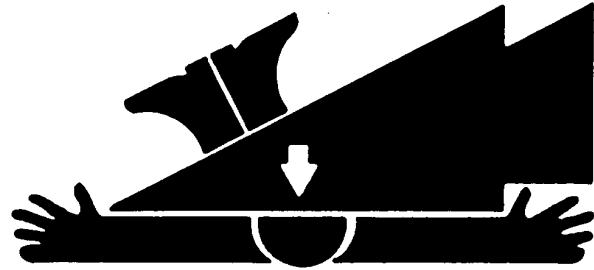
⚠ VARNING: Stäng AV motorn, aktivera parkeringsbromsen och ta ur nyckeln.

Höj skärbordet och sänk ned säkerhetsstoppet (A) på hydraulcylinderns stång.

Kontrollera radsensorerna dagligen för att se om de behöver rengöras. Om material samlas på sensorerna kan det störa sensorns rörelse och försämra dess kapacitet. Rengör radsensorerna genom att ta bort skräp från dem och området runt dem. Kontrollera att sensorernas avkännare kan röra sig fritt.

Kontrollera årligen om sensorbussningarna och -axlarna är hårt slitna. Byt ut efter behov.

A—Säkerhetsstopp



TS696 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

KR43067,00000B3 -67-11NOV08-1/1

Index

	Sida		Sida
A		M	
Aktivera systemet	15-1	Manuell inspelning	
Aktivera/avaktivera sensorstatus	15-1	Anpassade kurvor	40-7
Aktivering	20-1	Monterad	
Allmän information		Radsensor	35-1
Allmänna hänvisningar		Multifunktionshandtag	15-1
Varumärken	-2	Mötesrad	25-6, 30-2
Anpassade kurvor			
AutoTrac-läge	40-7	R	
Dokumenteringsläge	40-7	Radinmatningsläge	
Manuell inspelning	40-7	Återgångsknapp	15-1
AutoTrac-läge		Radsensor	
Anpassade kurvor	40-7	Drift med GPS	35-1
Avhållningstid	15-1	Förlorad signal	35-1
		Monterad	35-1
D		Statusknapp	15-1
Diagnostik	55-1	Symbol	35-1
Dokumenteringsläge		Radsensorer	
Anpassade kurvor	40-7	Avhållningstid	15-1
		Kalibrering	25-7, 30-3
F		Rengöring	60-1
Felsökning		Spänningar	25-7, 30-3
Felsökningsskärm	55-1	Stjäлкиnriktning	25-6, 30-2
Förlorad signal		Radstyrning	
Radsensor	35-1	Diagnostik	55-1
Förskjutningar		Inriktning	25-6, 30-2
Radstyrning	25-6, 30-2	Inställning av förskjutning	25-6, 30-2
Förskjutningsvärde	20-1	Radstyrningsläge	
		Återgångsknapp	15-1
G		Rengöring	
GPS		Radsensorer	60-1
Radsensor	35-1		
		S	
I		Spänningar	
Inriktning		Radsensorer	25-7, 30-3
Radstyrning	25-6, 30-2	SSU	15-1
		Stjäлкиnriktning	
K		Radsensorer	25-6, 30-2
Kalibrering		Stråskiljare	25-6, 30-2
Diagnostik	55-1	Symbol	
Radsensorer	25-7, 30-3	Radsensor	35-1
Knapp 2		Säkerhet	
Återgångsknapp	15-1	Säkert underhåll av maskinen, tillvägagångssätt	5-2
Knapp 3			
Återgångsknapp	15-1	U	
Kompatibilitet	20-1	Underhåll	
Konfiguration		Rengöra radsensorer	60-1
Återgångsknapp	15-1		
Krav	20-1	V	
		Varningsord, förstå	5-1
		Fortsättning på nästa sida	

	Sida
Vändtegssväng.....	35-2

Å

Återgångsknapp	
Knapp 2.....	15-1
Knapp 3.....	15-1
Konfiguration.....	15-1
Radinmatningsläge	15-1
Radstyrningsläge	15-1

Tillgänglig litteratur för John Deere Service

Teknisk information

Teknisk information kan köpas från John Deere. Publikationer finns tillgängliga i tryckt form eller på CD-skiva.

Beställningar kan göras på följande sätt:

- John Deere teknisk informationsbutik: **www.John-Deere.com/TechInfoStore**
- Ring 1-800-522-7448
- Kontakta John Deere-återförsäljaren

Tillgänglig information omfattar:

RESERVDELSKATALOGER listar reservdelar som finns tillgängliga för din maskin, med sprängskisser som hjälper dig att hitta korrekta reservdelar. De är även användbara under hopsättning och isärtagning.



TS189 —UN—17JAN89

DX,SERVLIT -67-07DEC16-1/4

INSTRUKTIONSBÖCKER innehåller information om säkerhet, drift, underhåll och service.



TS191 —UN—02DEC88

DX,SERVLIT -67-07DEC16-2/4

VERKSTADSHANDBÖCKER beskriver serviceinformation för din maskin. Här finns specifikationer, illustrerade hopsättnings- och isärtagningsprocedurer, hydrauliska oljeflödesscheman och kopplingsscheman. Vissa produkter har separata manualer för reparations- och felsökningsinformation. Vissa komponenter, som t.ex. motorer, finns tillgängliga i en separat komponenthandbok.



TS224 —UN—17JAN89

Fortsättning på nästa sida

DX,SERVLIT -67-07DEC16-3/4

UTBILDNINGSPROGRAM inklusive fem omfattande bokserier med grundläggande information som inte är tillverkarspecifik:

- Serien för jordbruksgrund täcker teknik i jordbruk och boskapsuppfödning.
- Serien Företagsledning för gårdar undersöker "verkliga" problem och erbjuder praktiska lösningar inom områdena marknadsföring, finansiering, val av utrustning, och efterlevnad.
- Handböckerna Grunderna i service visar dig hur man reparerar och underhåller arbetsredskap.
- Handböckerna Grunderna i maskindrift förklarar maskinkapacitet och justeringar, hur man ökar maskinens prestanda och hur man kan eliminera onödiga fältarbeten.
- Handböckerna Grundläggande om kompaktutrustning innehåller instruktioner om hur man servar och underhåller utrustning upp till 40 hästkrafter.



TS1663 —UN—10OCT97

DX,SERVLIT -67-07DEC16-4/4

John Deere Service hjälper dig i arbetet

John Deere står till din tjänst

KUNDNÖJDHET är viktigt för John Deere.

Våra återförsäljare strävar efter att ge dig snabb, effektiv service och reservdelar:

- Underhåll och reservdelar till stöd för din utrustning.
- Utbildade servicetekniker och nödvändiga felsöknings- och reparationsverktyg för att serva din utrustning.

LÖSNINGSPROCESS VID PROBLEM MED KUNDNÖJDHET

Din John Deere-återförsäljare är hängiven att stödja din utrustning och lösa eventuella problem som du stöter på.

1. Var förberedd med följande information när du kontaktar din återförsäljare:

- Maskinens modell och produktidentifieringsnummer
- Inköpsdatum
- Typ av problem



2. Diskutera problemet med återförsäljarenhetens servicechef.

3. Om ingen lösning fastslogs, förklara problemet för chefen och begär assistans.

4. Be din återförsäljare kontakta John Deere för hjälp, om du har ett ihållande problem som din återförsäljare inte kan lösa. Eller kontakta Ag Customer Assistance Center på 1-866-99DEERE (866-993-3373) eller maila oss på www.deere.com/en_US/ag/contactus/.

DX,IBC,2 -67-01MAR06-1/1

TS201—UN—15APR13

