

Bumbac și combină de recoltat AutoTrac RowSense



JOHN DEERE



MANUALUL OPERATORULUI

Bumbac și combină de recoltat AutoTrac RowSense

OMPFP24367 EDIȚIA K3 (ROMANIAN)

Introducere

Cuvânt înainte

VĂ MULȚUMIM pentru achiziționarea unui produs John Deere.

CITIȚI ACEST MANUAL cu atenție pentru a afla cum să utilizați și să întrețineți corect produsul. Nerespectarea instrucțiunilor poate provoca leziuni corporale sau defectarea echipamentelor. Acest manual și autocolantele de siguranță de pe produsul dvs. pot fi disponibile și în alte limbi. (Vizitați <https://techpubs.deere.com/> pentru a comanda.)

ACEST MANUAL TREBUIE CONSIDERAT parte componentă a produsului dvs. și trebuie să rămână împreună cu acesta în cazul vânzării.

DIMENSIUNILE din acest manual sunt exprimate atât în unități metrice, cât și în unități specifice S.U.A. echivalente. Utilizați numai piesele de schimb și organele de asamblare corespunzătoare. Dispozitivele de fixare cu specificații exprimate în sistem metric sau imperial pot necesita o cheie fixă cu dimensiuni exprimate în sistem metric sau imperial.

PARTEA STÂNGĂ ȘI CEA DREAPTĂ se determină stând cu fața spre direcția de înaintare a mașinii sau a instrumentului la deplasarea înainte.

NOTAȚI NUMERELE DE IDENTIFICARE ALE PRODUSULUI (P.I.N.) în Manualul de utilizare. Înregistrați exact toate numerele pentru a facilita urmărirea produsului

în caz de furt. De asemenea, distribuitorul are nevoie de aceste numere când comandați piese de schimb. Păstrați o copie de siguranță a numerelor de identificare într-un loc sigur din afara mașinii sau a produsului.

GARANȚIA este oferită ca parte a programului de asistență John Deere pentru clienții care utilizează și întrețin echipamentul conform indicațiilor din acest manual. Garanția este explicată în certificatul de garanție sau instrucțiunile pe care trebuie să le fi primit de la reprezentantul local.

Această garanție vă oferă siguranța că John Deere va înlocui sau repara produsele proprii care se defectează în perioada de garanție. În unele situații, John Deere oferă, de asemenea, îmbunătățiri pe teren, deseori fără costuri pentru client, chiar dacă produsul nu mai este în garanție. Dacă echipamentul este utilizat abuziv sau modificat pentru a-i mări performanțele față de specificațiile inițiale din fabricație, garanția devine nulă și pot fi refuzate îmbunătățirile pe teren.

Dacă nu sunteți primul proprietar al acestui produs, este în interesul dvs. să contactați reprezentantul John Deere local pentru a-i comunica numărul de serie al acestei unități. Acest lucru va ajuta John Deere să vă informeze referitor la ediții noi sau îmbunătățiri ale produselor.

Număr de serie:

zb48j1t,1692254533140 -58-17AUG23-1/1

Mărci comerciale

Mărci comerciale	
AMS™	Marcă comercială a Deere and Company
Android™	Marcă comercială a Google Inc.
Apple®	Marcă comercială a Apple, Inc.
AutoTrac™	Marcă comercială a Deere and Company
Bluetooth®	Marcă comercială a Bluetooth SIG
CommandCenter™	Marcă comercială a Deere and Company
GreenStar™	Marcă comercială a Deere and Company
iGrade™	Marcă comercială a Deere and Company
iTEC™	Marcă comercială a Deere and Company
JDLink™	Marcă comercială a Deere and Company
John Deere Remote Display Access™	Marcă comercială a Deere and Company
Microsoft®	Marcă comercială a Microsoft Corporation în Statele Unite și în alte țări
RowSense™	Marcă comercială a Deere and Company
Service ADVISOR™	Marcă comercială a Deere and Company
StarFire™	Marcă comercială a Deere and Company
StellarSupport™	Marcă comercială a Deere and Company
Surface Water Pro	Marcă comercială a Deere and Company
Windows®	Marcă comercială a Microsoft Corporation în Statele Unite și în alte țări

bvmsit,1690521760389 -58-22AUG23-1/1

Cuprins

Pagina	Pagina
Siguranță	
Recunoașterea informațiilor de siguranță.....	5-1
Înțelegerea sensului cuvintelor de semnalizare.....	5-1
Respectați instrucțiunile de siguranță.....	5-1
Efectuarea Întreținerii în Condiții de Siguranță.....	5-2
Manipularea componentelor electronice și a suporturilor acestora în siguranță	5-2
Utilizarea sistemelor de ghidare în condiții de siguranță	5-3
Utilizați centura de siguranță corect	5-3
Stați deoparte de echipamentul de recoltare.....	5-4
Informații privind reglementările și conformitatea	
Declarație de conformitate CE.....	10-1
Butonul Reluare	
Configurarea butonului Reluare.....	15-1
AutoTrac RowSense	
Prezentare generală	20-1
Configurarea și calibrarea sistemului pentru modelele produse începând cu anul 2012	
Configurarea AutoTrac RowSense folosind afișajul GreenStar	25-1
Configurați AutoTrac RowSense folosind afișajul din generația a 4-a.....	25-4
Configurarea decalajului de ghidare pe rânduri ..	25-6
Configurarea intrării pe rând.....	25-6
Procedura de calibrare a senzorului de rânduri utilizând afișajul GreenStar	25-7
Procedura de calibrare a senzorului de rând folosind afișajul generației 4.....	25-8
Configurarea și calibrarea sistemului pentru modelele produse până în anul 2011 inclusiv	
Configurarea AutoTrac RowSense	30-1
Configurarea decalajului de ghidare pe rânduri ..	30-2
Procedura de calibrare a senzorilor de rânduri ..	30-3
Validarea sistemului	
Afișajele și indicatoarele	35-1
Activarea senzorilor de rânduri.....	35-2
Afișaj GreenStar 3—Urme de ghidare	
Urme de ghidare drepte.....	40-1
Curbe adaptive	40-5
Curbe AB	40-8
Urmă circulară	40-10
Căutător rânduri.....	40-11
Alternare cale	40-12
Urmă șanț	40-12
Urmă rambleu.....	40-12
CommandCenter GreenStar 3—Urme de ghidare	
Urme de ghidare drepte.....	45-1
Curbe adaptive	45-3
Curbe AB	45-7
Urmă circulară	45-9
Căutător rânduri.....	45-11
Afișaj din generația 4—Urmă de ghidare	
Urme de ghidare drepte.....	50-1
Urmă curbă.....	50-2
Urmă circulară	50-4
Urmă perimetru.....	50-5
Diagnosticări	
Ecrane de diagnosticare pentru GreenStar 3.....	55-1
Ecran de diagnosticare pentru Gen4.....	55-2
Curățarea senzorilor de rânduri	
Curățarea senzorilor de rânduri.....	60-1

Manual original. Toate informațiile, ilustrațiile și specificațiile din acest manual sunt bazate pe ultimele informații disponibile la data publicării. Ne rezervăm dreptul de a efectua modificări în orice moment fără înștiințare.

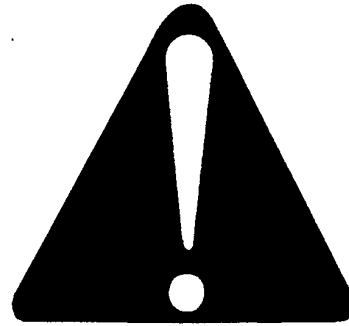
COPYRIGHT © 2012
DEERE & COMPANY
European Office Mannheim
All rights reserved.
A John Deere ILLUSTRATION™ Manual

Siguranță

Recunoașterea informațiilor de siguranță

Acesta este un simbol de alertă privind siguranța. Atunci când vedeți acest simbol pe mașina dvs. sau în acest manual, aveți grijă la posibilele leziuni corporale.

Urmați măsurile de precauție recomandate și practicile de utilizare în siguranță.



TS1389 — UN — 28JUN13

DX,ALERT -58-03OCT22-1/1

Înțelegerea sensului cuvintelor de semnalizare

PERICOL; Cuvântul de semnalizare PERICOL indică o situație periculoasă care, dacă nu este evitată, va provoca deces sau răni grave.

AVERTIZARE; Cuvântul de semnalizare AVERTIZARE indică o situație periculoasă care, dacă nu este evitată, poate provoca deces sau răni grave.

ATENȚIE; Cuvântul de semnalizare ATENȚIE indică o situație periculoasă care, dacă nu este evitată, poate provoca leziuni minore sau moderate. ATENȚIE se mai poate folosi pentru a se atrage atenția asupra unor practici nesigure asociate cu evenimente care pot duce la leziuni corporale.

Un cuvânt de semnalizare — PERICOL, AVERTIZARE sau ATENȚIE — este asociat unui simbol de alertă privind siguranța. PERICOL indică cele mai grave



pericole. Semnele de siguranță PERICOL sau AVERTIZARE se află lângă menționarea pericolelor specifice. Precauțiile generale sunt listate la semnele de siguranță ATENȚIONARE. ATENȚIE atrage atenția asupra mesajelor de siguranță din acest manual.

TS187 — 58 — 08SEP03

DX,SIGNAL -58-05OCT16-1/1

Respectați instrucțiunile de siguranță

Citiți cu atenție toate mesajele privind siguranța din acest manual și de pe semnele privind siguranța de pe tractorul dumneavoastră. Menineți semnele privind siguranța în stare bună. Înlocuiți semnele privind siguranța care lipsesc sau sunt deteriorate. Asigurați-vă că piesele de schimb și componentele de echipament noi includ semnele de siguranță curente. Semnele de schimb privind siguranța sunt disponibile la distribuitorul dumneavoastră John Deere.

Pot exista informații suplimentare privind siguranța incluse pe piese și componente provenite de la furnizori, care nu sunt reproduse în acest manual de utilizare.

Aflați cum să utilizați tractorul și cum să folosiți corect comenzile. Nu lăsați pe nimeni să utilizeze mașina fără instruire prealabilă.

Menineți tractorul în stare de funcționare adecvată. Modificările neautorizate asupra mașinii pot dăuna



funcționării și/sau siguranței și pot afecta durata de viață a mașinii.

Dacă nu înțelegeți oricare parte din acest manual și aveți nevoie de asistență, contactați distribuitorul John Deere.

TS201 — UN — 15APR13

DX,READ -58-01AUG22-1/1

Efectuarea Întreținerii în Condiții de Siguranță

Înțelegeți procedurile de service înainte de a începe lucrul. Păstrați zona curată și uscată.

Nu lubrifiați, nu întrețineți sau nu reglați niciodată mașina în timp ce aceasta este în mișcare. Păstrați mâinile, picioarele și îmbrăcămintea dvs. la distanță de piesele parcurse de curent electric. Decuplați sursa de putere și acționați comenzile pentru eliberarea presiunii. Coborâți echipamentul la nivelul solului. Opriți motorul. Scoateți cheia. Lăsați mașina să se răcească.

Rezemați sigur orice elemente ale mașinii care trebuie ridicate pentru activitatea de întreținere.

Păstrați toate piesele în condiții bune și instalate corespunzător. Reparați defecțiunile imediat. Înlocuiți piesele rupte sau uzate. Eliminați orice acumulare de unsoare, ulei sau depuneri.

La echipamentele autopropulsate, deconectați cablul de legare la masă (-) al bateriei înainte de a efectua reglări la sistemul electric sau sudări pe mașină.

La echipamentele remorcate, deconectați dispozitivele de racordare electrică de pe tractor înainte de a efectua lucrări de service la componentele sistemului electric sau de a suda pe mașină.

Căderea în timpul curățării sau lucrului la înălțime poate provoca leziuni grave. Folosiți o scară sau o platformă pentru a ajunge mai ușor în fiecare loc. Utilizați reazeme pentru picioare și mâini, rezistente și sigure.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -58-28FEB17-1/1

Manipularea componentelor electronice și a suporturilor acestora în siguranță

Căderea în timpul instalării sau demontării componentelor electronice montate pe echipament poate cauza vătămări grave. Folosiți o scară sau o platformă pentru a ajunge ușor la fiecare loc de montare. Folosiți puncte de sprijin solide pentru mâini și pentru picioare. Nu instalați sau demontați componentele în condiții de umezeală sau îngheț.

Dacă instalați sau servisați o stație de bază RTK pe un turn sau altă structură înaltă, apălați la un alpinist autorizat.

Dacă instalați sau servisați un catarg al unui receptor de poziționare globală utilizat pe un utilaj, folosiți tehnici de ridicare potrivite și purtați echipament de protecție corespunzător. Catargul este greu și poate fi dificil de manipulat. Sunt necesare două persoane când locurile



de montare nu sunt accesibile de pe sol sau de pe o platformă de servizare.

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -58-24AUG10-1/1

Utilizarea sistemelor de ghidare în condiții de siguranță

Nu utilizați sisteme de ghidare pe drumuri publice. Opriti întotdeauna (dezactivați) sistemele de ghidare înainte de a intra pe un drum public. Nu încercați să porniți (cuplați) un sistem de ghidare în timpul transportului pe un drum public.

Sistemele de ghidare sunt proiectate pentru a facilita efectuarea de către operator, într-un mod mai eficient, a operațiunilor de teren. Operatorul este întotdeauna responsabil pentru traiectoria mașinii. Sistemele de ghidare nu detectează sau împiedică automat coliziunile cu obstacolele sau cu alte mașini.

Sistemele de ghidare includ orice aplicație care automatizează sistemul de direcție al mașinii. Aceasta include, fără a se limita la, AutoTrac, iTEC, Întoarcere automată Auto Trac, Ghidare Auto Trac pentru echipament (pasivă), AutoTrac Universal, AutoTrac Controller, AutoTrac și Sincronizare mașină John Deere.

Pentru a preveni riscul de accidentare a operatorului și a celor din jur:

- Niciodată nu încercați să urcați sau să coborâți din mașina în mișcare.
- Verificați dacă mașina, instrumentul și sistemul de ghidare sunt configurate corect.
 - Dacă utilizați iTEC, Automatizarea întoarcerilor AutoTrac sau Ghidare instrument AutoTrac (pasivă), verificați dacă au fost definite perimetre precise.
 - Dacă utilizați Sincronizare mașină John Deere, verificați dacă punctul inițial al vehiculului subordonat este calibrat cu un spațiu suficient între mașini.
- Rămâneți vigilenți și acordați atenție mediului sau locației de lucru.
- Ori de câte ori este necesar, preluați controlul volanului pentru a evita pericolele din teren, persoanele din jur, echipamentele sau alte obstacole din zonă.
- Opriti funcționarea în cazul în care vizibilitatea redusă vă poate afecta capacitatea de a conduce utilajul sau de a identifica persoanele sau obstacolele aflate pe traseul acestuia.
- Când selectați viteza utilajului, luați în considerare condițiile de pe câmp, vizibilitatea și configurația utilajului.

bvmsit,1690521594604 -58-28JUL23-1/1

Utilizați centura de siguranță corect

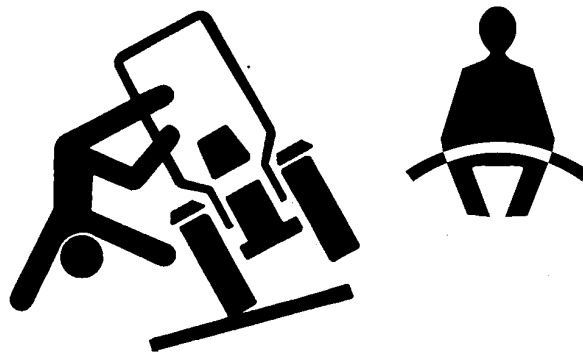
Evitați vătămrile grave sau decesul prin strivire la răsturnare.

Această mașină este echipată cu o structură de protecție la răsturnare (ROPS). UTILIZAȚI centura de siguranță când operați cu ROPS.

- Țineți închizătorul și trageți centura de siguranță peste corp.
- Introduceți închizătorul în cataramă. Așteptați să auziți un clic.
- Trageți de închizătorul centurii pentru a vă asigura că centura este prinsă bine.
- Așezați comod centura peste șolduri.

Înlocuiți complet centura de siguranță dacă elementele de fixare, cataramele, cureaua sau retractorul prezintă semne de deteriorare.

Verificați centura de siguranță și componentele de montare cel puțin odată pe an. Căutați semne de deteriorare a



TS1729 — UN—24MAY13

componentelor sau a centurii, precum tăieturi, deșirări, uzură extremă sau neobișnuită, decolorare sau abraziune. Înlocuiți doar cu piese de schimb care sunt aprobate pentru mașina dumneavoastră. Contactați reprezentantul John Deere.

DX,ROPS1 -58-22AUG13-1/1

Stați deoparte de echipamentul de recoltare

Bara de tăiere, melcul, rabatorul și rolele de alimentare nu pot fi acoperite complet datorită funcției lor. Stați deoparte de aceste elemente în mișcare în timpul lucrului. Decuplați întotdeauna ambreiajul principal, opriți motorul și scoateți cheia din contact înainte de a servi sau desfunda mașina.



ES118704 —UN—21MAR95

FX,CUT -58-21DEC90-1/1

Informații privind reglementările și conformitatea

Declarație de conformitate CE

Deere & Company
Moline, Illinois, SUA

Persoana indicată mai jos declară că

Produsul: AutoTrac™ RowSense™

îndeplinește toate prevederile relevante și cerințele esențiale ale următoarelor directive:

Directiva	Număr	Metoda de certificare
Directiva privind compatibilitatea electromagnetică	2004/108/CE	Certificare proprie, conform Anexei II a Directivei

Numele și adresa persoanei autorizate în Comunitatea Europeană să redacteze fișierul tehnic de construcție:

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

Locul declarației: Kaiserslautern, Germania

Nume: Aaron Senneff

Data declarației: 29 iulie 2011

Funcție: Engineering Manager, John Deere Intelligent Solutions Group

Unitatea de fabricație: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



zb48j1t,1695303948124 -58-21SEP23-1/1

Butonul Reluare

Configurarea butonului Reluare

Atunci când un utilaj echipat cu AutoTrac este conectat la un heder de porumb echipat cu RowSense, butoanele de activare 2 și 3 de pe maneta multifuncțională de control vor fi activate automat pentru a fi utilizate ca butoane de coborâre a hederului și de reluare a AutoTrac pentru acest sistem. Pe utilajele fabricate începând cu anul 2012, butonul Auto poate fi utilizat pentru cuplarea AutoTrac, iar senzorii de rând se vor cupla atunci când cultura intră în contact cu palpatoarele. (Consultați Configurarea intrării pe rând în secțiunea Validarea sistemului pentru mai multe detalii.)



Butonul Reluare pe utilaj (mai vechi)



Butonul Reluare pe utilaj (mai nou)

bvwmst,1690524195381 -58-05OCT23-1/1

PC582138 —UN—28JUL23

PC582139 —UN—28JUL23

AutoTrac RowSense

Prezentare generală

AutoTrac RowSense cuprinde următoarele componente

- AutoTrac integrat, instalat și activat pe utilaj, cu software AutoTrac RowSense cu upgrade efectuat, programat în unitatea sistemului de direcție (SSU), activare AutoTrac SF1 sau SF2.
 - Pentru combinele din seriile 50 și 60, trebuie instalată actualizarea software-ului controlerului de punte/punctului de acces.
 - Pentru combinele din seriile S, W și T produse în 2008 și combinele din seria C produse în 2009, este necesară instalarea unei magistrale LYNX pentru compatibilitatea cu AutoTrac RowSense.
- AutoTrac integrat, instalat și activat pe utilaj, cu software AutoTrac RowSense cu upgrade efectuat, programat în unitatea sistemului de direcție (SSU), activare AutoTrac SF1 sau SF2.
- Utilajele din anul 2012 și mai noi necesită afișajul GreenStar 3 2630 sau GreenStar 3 CommandCenter sau un afișaj mai nou.
- Utilajele din anul 2011 și mai vechi necesită afișajul GreenStar 2 2600 sau GreenStar 3 2630.
- Activarea AutoTrac RowSense.
- GS2 AutoTrac RowSense SF1 cu o activare GS2 AutoTrac SF1 veche.
- GS2 AutoTrac RowSense SF2 cu o activare GS2 AutoTrac SF2 veche sau o activare GS2 AutoTrac.

- Activarea AutoTrac RowSense pentru afișajul Gen 4.
- Receptor StarFire cu semnal de corecție SF1, SF2, SF3 sau RTK.
- O pereche de senzori de rânduri montați pe hederul de porumb aprobat.

AutoTrac RowSense funcționează cu toate modelele de urmărire existente. AutoTrac funcționează în următoarele moduri: Curbe adaptive, Curbe AB, Urmă circulară și Urmă dreaptă. AutoTrac RowSense reprezintă o îmbunătățire a sistemului AutoTrac integrat pe un afișaj de agricultură de precizie compatibil la recoltarea porumbului. Senzorii de rând montați pe un heder de porumb omologat detectează tulpinile de porumb pentru a ști unde se află rândul. Aplicația Ghidare AutoTrac utilizează semnalul senzorului de rând combinat cu semnalele AutoTrac existente pentru a menține utilajul pe traiectoria de ghidare. Când nu există niciun semnal de la senzorii de rând (de ex. când conduceți printr-un canal de apă) se aplică ghidarea normală prin GPS. Majoritatea celorlalte caracteristici ale AutoTrac rămân neschimbate. Senzorul de rând este un alt element ajutător pentru virarea utilajului. Toate modurile de urmărire sunt setate în același fel ca AutoTrac pe bază de GPS.

zb48j1t,1688365471549 -58-28SEP23-1/1

Configurarea AutoTrac RowSense folosind afișajul GreenStar

PC582158 —UN—01AUG23

Prin utilizarea afișajului Greenstar 3

NOTĂ: Înainte de a utiliza acest produs, următoarele acțiuni trebuie efectuate în plus față de configurarea AutoTrac:



Meniu

1. Selectați Meniu.

zb48j1t,1690443942471 -58-17SEP23-1/13

2. Selectați GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

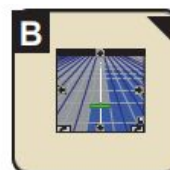


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1690443942471 -58-17SEP23-2/13

3. Selectați Ghidare.

PC582160 —UN—01AUG23



Ghidare

zb48j1t,1690443942471 -58-17SEP23-3/13

4. Selectați Setări de ghidare.

PC582161 —UN—01AUG23



Setări de ghidare

zb48j1t,1690443942471 -58-17SEP23-4/13

5. Selectați Modificare setări RowSense.

PC582162 —UN—01AUG23



Modificare setări RowSense

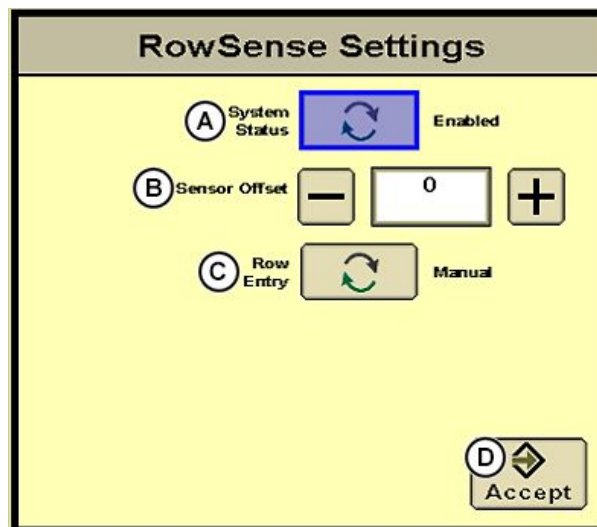
Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1690443942471 -58-17SEP23-5/13

6. Selectați Stare sistem (A) pentru a activa senzorii sistemului de ghidare pe rânduri.
7. Asigurați-vă că valoarea decalajului senzorilor (B) este corectă (0 este valoarea implicită).
8. Selectați Intrare pe rând (C) pentru modul dorit.
9. Selectați Acceptare (D) pentru a părăsi Setările RowSense.

A—Stare sistem
B—Decalaj senzori

C—Intrare pe rând
D—Acceptare



Pagina Setări RowSense

zb48j1t,1690443942471 -58-17SEP23-6/13

PC582140 —UN—28JUL23

10. Pictograma AutoTrac RowSense va fi vizibilă pe pagina Rulare a interfeței cu utilizatorul Ghidare AutoTrac.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -58-17SEP23-7/13

Afișajul GreenStar 3 CommandCenter

PC582158 —UN—01AUG23

NOTĂ: Înainte de a utiliza acest produs, următoarele acțiuni trebuie efectuate în plus față de configurarea AutoTrac:

1. Selectați Meniu.



Meniu

zb48j1t,1690443942471 -58-17SEP23-8/13

2. Selectați GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1690443942471 -58-17SEP23-9/13

3. Selectați Setări.

PC582163 —UN—01AUG23



Setări

zb48j1t,1690443942471 -58-17SEP23-10/13

4. Selectați Setări RowSense.

PC582164 —UN—01AUG23



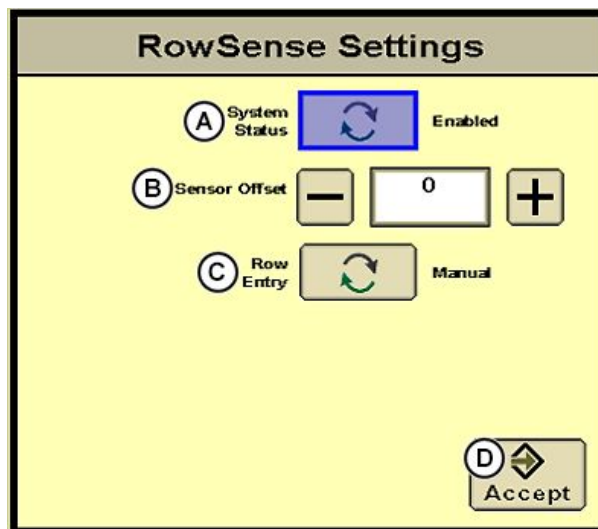
Setări RowSense

zb48j1t,1690443942471 -58-17SEP23-11/13

5. Selectați Stare sistem (A) pentru a activa senzorii sistemului de ghidare pe rânduri.
6. Asigurați-vă că valoarea decalajului senzorilor (B) este corectă (0 este valoarea implicită).
7. Selectați Intrare pe rând (C) pentru modul dorit.
8. Selectați Acceptare (D) pentru a părăsi Setările RowSense.

A—Stare sistem
B—Decalaj senzori

C—Intrare pe rând
D—Acceptare



Pagina Setări RowSense

zb48j1t,1690443942471 -58-17SEP23-12/13

9. Pictograma AutoTrac RowSense va fi vizibilă pe pagina Rulare a interfeței cu utilizatorul Ghidare AutoTrac.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -58-17SEP23-13/13

Configurați AutoTrac RowSense folosind afișajul din generația a 4-a

PC28961 —UN—24APR23

NOTĂ: Înainte de a utiliza acest produs, următoarele acțiuni trebuie efectuate în plus față de configurarea AutoTrac:

1. Selectați Meniu.



Meniu

bvmsit,1690446889571 -58-17SEP23-1/7

2. Selectați Aplicații.

PC582132 —UN—27JUL23



Aplicații

bvmsit,1690446889571 -58-17SEP23-2/7

3. Selectați Ghidare AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Ghidare AutoTrac

bvmsit,1690446889571 -58-17SEP23-3/7

4. Selectați Informații.

PC582133 —UN—27JUL23



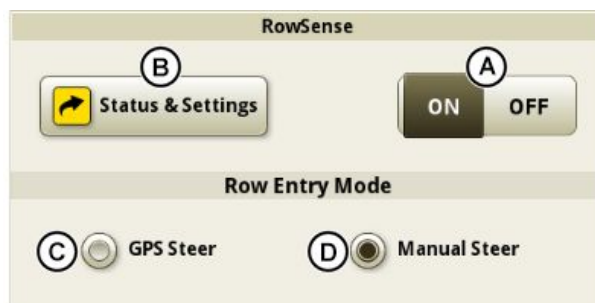
Informații

bvmsit,1690446889571 -58-17SEP23-4/7

5. Selectați ON/OFF (A) pentru a activa senzorii sistemului de ghidare pe rânduri.
6. Selectați modul de intrare pe rând dorit, fie Direcție GPS (C), fie Direcție manuală (D).
7. Selectați Stare și setări (B) pentru a accesa setarea decalajului senzorului.

A—Pornire/oprire
B—Stare și setări

C—Direcție GPS
D—Direcție manuală



Pagina de informații RowSense

Continuare pe pagina următoare

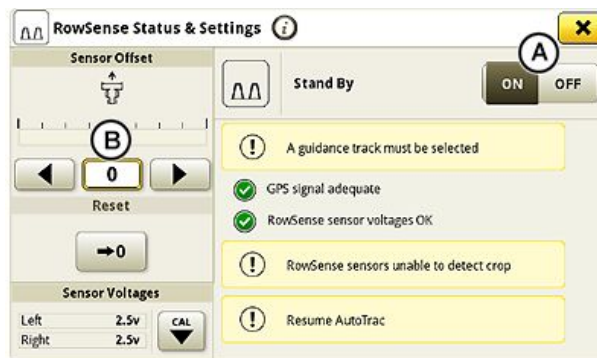
bvmsit,1690446889571 -58-17SEP23-5/7

PC582136 —UN—27JUL23

8. Asigurați-vă că valoarea decalajului senzorilor (B) este corectă (0 este valoarea implicită).
9. Selectați ON/OFF (A) pentru a activa senzorii sistemului de ghidare pe rânduri.
10. Selectați X în colțul din dreapta sus pentru a ieși din Stare și setări RowSense.

A—Pornire/oprire

B—Decalaj senzori



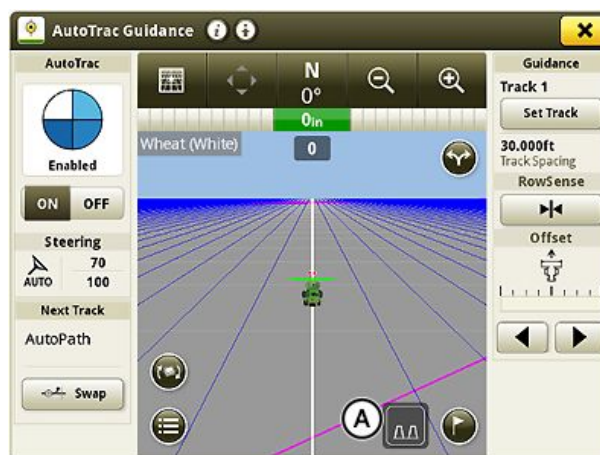
Pagina Stare și setări RowSense

bvmsit,1690446889571 -58-17SEP23-6/7

PC582135 —UN—27JUL23

11. Pictograma AutoTrac RowSense (A) va fi vizibilă pe pagina aplicației Ghidare AutoTrac.

A—AutoTrac RowSense



Pagina Ghidare AutoTrac cu funcția RowSense activată

bvmsit,1690446889571 -58-17SEP23-7/7

PC582137 —UN—28JUL23

Configurarea decalajului de ghidare pe rânduri

Puteți adăuga un decalaj la setările de ghidare pe rânduri pentru a schimba alinierea tulpinilor care intră în hederul de porumb.

Exemple de cazuri în care este necesară modificarea alinierii:

- Rândul estimat plantat se află în centrul hederului de porumb, iar rândurile au fost culcate la pământ de heder. Puteți aplica un decalaj pentru a distribui diferența pe o distanță mai mare, astfel încât toate rândurile să fie înclinate, însă nu la fel de mult ca atunci când nu există un decalaj.
- Despicătoarele de lan cu senzori de rânduri conectați nu sunt aliniate cu rândul. Până la efectuarea reparațiilor necesare pentru alinierea senzorilor, puteți aplica un decalaj pentru a compensa problema de aliniere.

Introducerea unor decalaje mai mici de 0 va face ca utilajul să tragă ușor la stânga, iar introducerea unor valori mai mari de 0 va face ca utilajul să tragă ușor la dreapta. Valoarea implicită este 0, iar intervalul este de la -50 la 50.

1. Pentru a naviga la Setări RowSense:

Pentru afișajul GreenStar 3: Selectați Meniu, GreenStar (GS3), Ghidare, Setări ghidare, apoi

selectați Modificare setări RowSense. Pentru mai multe informații, consultați Configurarea AutoTrac RowSense folosind afișajul GreenStar, în această secțiune.

2. **Pentru afișajul GreenStar 3 CommandCenter:** Selectați Meniu, GreenStar (GS3), Setări, apoi selectați Setări RowSense. Pentru mai multe informații, consultați Configurarea AutoTrac RowSense folosind afișajul GreenStar, în această secțiune.

Pentru afișajul Gen 4: Selectați Meniu, Aplicații, Ghidare AutoTrac, Informații, apoi selectați Stare și setări sub RowSense. Pentru mai multe informații, consultați Configurarea AutoTrac RowSense utilizând afișajul Gen 4 în această secțiune.

3. Introduceți valoarea decalajului senzorilor între -50- și 50. Valoarea implicită este 0.
4. **Pentru afișajul GreenStar 3:** Selectați Acceptare pentru a părăsi setările RowSense.

Pentru afișajul GreenStar 3 CommandCenter: Selectați Acceptare pentru a părăsi setările RowSense.

Pentru afișajul Gen 4: Selectați X pentru a ieși din Stare și setări RowSense.

bvwmst,1690530224859 -58-14SEP23-1/1

Configurarea intrării pe rând

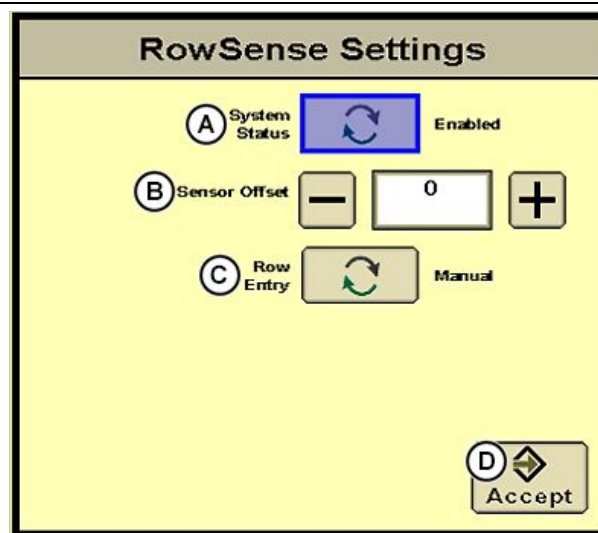
Prin utilizarea afișajului Greenstar

1. Pentru a naviga la Setări RowSense.

Pentru afișajul GreenStar 3: Selectați Meniu, GreenStar (GS3), Ghidare, Setări ghidare, apoi selectați Modificare setări RowSense. Pentru mai multe informații, consultați Configurarea AutoTrac RowSense folosind afișajul GreenStar, în această secțiune.

Pentru afișajul GreenStar 3 CommandCenter: Selectați Meniu, GreenStar (GS3), Setări, apoi selectați Setări RowSense. Pentru mai multe informații, consultați Configurarea AutoTrac RowSense folosind afișajul GreenStar, în această secțiune.

2. Selectați Intrare pe rând (C) pentru modul dorit.
3. Selectați Acceptare (D) pentru a părăsi Setările RowSense.



Pagina Setări RowSense

A—Stare sistem
B—Decalaj senzori

C—Intrare pe rând
D—Acceptare

Continuare pe pagina următoare

bvwmst,1690534615778 -58-17SEP23-1/2

PC582140—UN—28JUL23

Utilizarea afișajului din Generația a 4-a

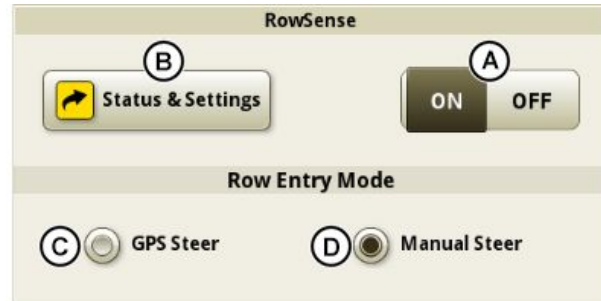
1. Pentru a naviga la Setări RowSense.
Selectați Meniu, Aplicații, Ghidare AutoTrac, apoi selectați Informații.
2. Selectați ON/OFF (A) pentru a activa senzorii sistemului de ghidare pe rânduri.
3. Selectați modul de intrare pe rând dorit, fie Direcție GPS (C), fie Direcție manuală (D).
4. Selectați X pentru a părăsi setările RowSense.

Manual:

1. Conduceți mașina pe rând.
2. Apăsați pe Reluare o dată pentru a coborî hederul.
3. Apăsați pe Reluare încă o dată pentru a activa ghidarea și senzorii de rând.

GPS:

1. Conduceți mașina pe rând.
2. Apăsați pe Reluare o dată pentru a coborî hederul și a activa sistemul de ghidare.



Pagina de informații RowSense

A—Pornire/oprire
B—Stare și setări

C—Direcție GPS
D—Direcție manuală

3. Apăsați pe Reluare încă o dată pentru a activa senzorii de rând.

NOTĂ: AutoTrac se cuplează atunci când se apasă pe Reluare. Senzorii de rânduri se activează când cultura intră în contact cu palpatoarele.

bvmsit,1690534615778 -58-17SEP23-2/2

PC582136 —UN—27JUL23

Procedura de calibrare a senzorului de rânduri utilizând afișajul GreenStar

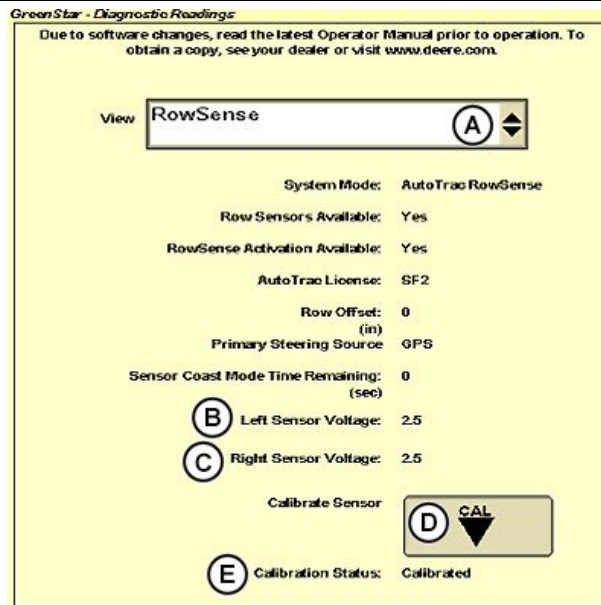
Această procedură este efectuată când sistemul este instalat sau după ce sistemul este reparat. Senzorii de rânduri trebuie instalați și lipiți de opritoarele de repaus.

Asigurați-vă că senzorii de rânduri sunt instalați și menținuți de către arcuri în poziția de repaus. Ridicați hederul pentru a vă asigura că senzorii de rânduri nu ating pământul. Mașina nu trebuie să se deplaseze.

1. Pentru a naviga la pagina Valorile măsurate la diagnosticare GreenStar. Selectați Meniu, GreenStar (GS3), apoi selectați Diagnosticare.
2. Selectați RowSense din meniul derulant Vizualizare (A).
3. Activați senzorul RowSense înainte de începerea calibrării. Pentru mai multe informații, consultați Configurarea AutoTrac RowSense folosind afișajul GreenStar, în această secțiune.
4. Asigurați-vă că senzorii RowSense sunt calibrați la tensiunile de repaus.

NOTĂ: Tensiunea de repaus a senzorului din dreapta trebuie să fie mai mare de 2,5 V. Tensiunea de repaus a senzorului din stânga trebuie să fie mai mică de 2,5 V.

5. Selectați CAL (D) pentru a stoca tensiunile senzorului în stare de repaus în memoria unității sistemului de direcție (SSU).



Calibrare senzor de rând

A—Vizualizare
B—Tensiune senzor stânga
C—Tensiune senzor dreapta

D—CAL
E—Starea calibrării

6. După o calibrare reușită, ieșiți din Valorile măsurate la diagnosticare GreenStar.

bvmsit,1690544832169 -58-17SEP23-1/1

PC582141 —UN—28JUL23

Procedura de calibrare a senzorului de rând folosind afișajul generației 4

Această procedură este efectuată când sistemul este instalat sau după ce sistemul este reparat. Senzorii de rânduri trebuie instalați și lipiți de opritoarele de repaus.

Asigurați-vă că senzorii de rânduri sunt instalați și menținuți de către arcuri în poziția de repaus. Ridicați hederul pentru a vă asigura că senzorii de rânduri nu ating pământul. Mașina nu trebuie să se deplaseze.

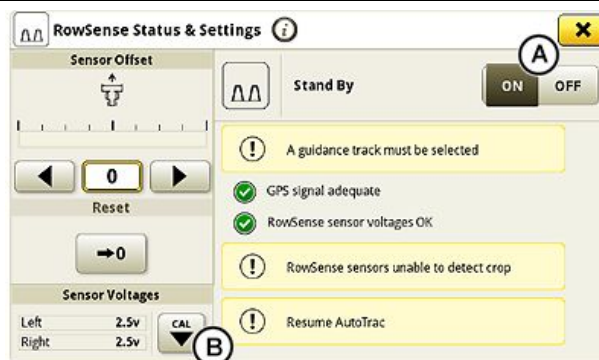
1. Pentru a naviga la Setări RowSense.

Selectați Meniu, Aplicații, Ghidare AutoTrac, Informații, apoi selectați Stare și setări sub RowSense.

2. Activați senzorul RowSense înainte de începerea calibrării. Consultați Configurarea AutoTrac RowSense utilizând afișajul generației 4, în această secțiune.

3. Asigurați-vă că senzorii RowSense sunt calibrați la tensiunile de repaus.

NOTĂ: Tensiunea de repaus a senzorului din dreapta trebuie să fie mai mare de 2,5 V. Tensiunea de repaus a senzorului din stânga trebuie să fie mai mică de 2,5 V.



Pagina Stare și setări RowSense

A—Pornire/oprire

B—CAL

4. Selectați CAL (B) pentru a stoca tensiunile de repaus ale senzorilor în memoria unității sistemului de direcție (SSU).

bvvmsit,1690544848389 -58-19SEP23-1/2

5. Citiți detaliile procesului de calibrare și selectați Începeți calibrarea.

6. Citiți cu atenție condițiile prealabile de calibrare și selectați Următorul.

7. După calibrarea cu succes, selectați OK și selectați X pentru a părăsi Stare și setări RowSense.

PC582143 —UN—30JUL23



Începere calibrare

bvvmsit,1690544848389 -58-19SEP23-2/2

Configurarea AutoTrac RowSense

PC582144 —UN—31JUL23

NOTĂ: Înainte de a utiliza acest produs, următoarele acțiuni trebuie efectuate în plus față de configurarea AutoTrac:

1. Selectați Meniu.



Meniu

bvmsit,1690794031707 -58-17SEP23-1/5

2. Selectați Monitor original GreenStar.

PC582145 —UN—31JUL23



Monitorul original GreenStar

bvmsit,1690794031707 -58-17SEP23-2/5

3. Selectați CONFIGURARE.

PC582146 —UN—31JUL23



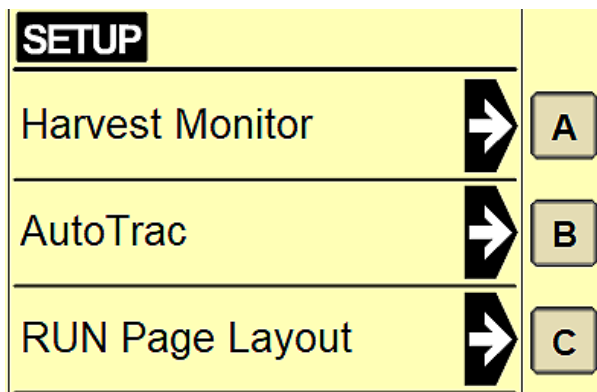
Configurare

bvmsit,1690794031707 -58-17SEP23-3/5

4. Selectați AutoTrac (B).

A—Monitorizarea recoltei
B—AutoTrac

C—Aspect pagină de RULARE



Pagina Setup (Configurare)

Continuare pe pagina următoare

bvmsit,1690794031707 -58-17SEP23-4/5

PC582147 —UN—31JUL23

5. Selectați DA pentru opțiunea Sistem de ghidare pe rânduri instalată (C) și opțiunea Sistem de ghidare pe rânduri validată.
6. Dacă este cazul, calibrați senzorii sistemului de ghidare pe rânduri.
7. Asigurați-vă că valoarea decalajului senzorilor (E) este corectă (100 este valoarea implicită).

- A—Sensibilitate direcție (50—200) E—Decalaj sistem de ghidare pe rânduri (50—150)
 B—Calibrarea AutoTrac F—Neutilizat
 C—Opțiunea Sistem de ghidare pe rânduri instalată G—Configurare
 D—Calibrarea senzorilor sistemului de ghidare pe rânduri

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	SETUP			F
INFO	RUN	SETUP	Setup	G

Configurare pagină AutoTrac

bvmsit,1690794031707 -58-17SEP23-5/5

PC582148 —UN—31JUL23

Configurarea decalajului de ghidare pe rânduri

Puteți adăuga un decalaj la setările de ghidare pe rânduri pentru a schimba alinierea tulpinilor care intră în hederul de porumb.

Exemple de cazuri în care este necesară modificarea alinierii:

- Rândul estimat plantat se află în centrul hederului de porumb, iar rândurile au fost culcate la pământ de heder. Puteți aplica un decalaj pentru a distribui diferența pe o distanță mai mare, astfel încât toate rândurile să fie înclinate, însă nu la fel de mult ca atunci când nu există un decalaj.
- Despicătoarele de lan cu senzori de rânduri conectați nu sunt aliniate cu rândul. Până la efectuarea reparațiilor necesare pentru alinierea fizică a senzorilor, puteți aplica un decalaj pentru a compensa problema de aliniere.

Introducerea unor valori de decalaje mai mici de 100 va face ca utilajul să tragă ușor la stânga, iar introducerea unor valori mai mari de 100 va face ca utilajul să tragă ușor la dreapta. Valoarea implicită este 100, iar intervalul este de la 50 la 150.

1. Pentru a naviga la configurarea AutoTrac.

Selectați Meniu, Monitor GreenStar original, CONFIGURARE, apoi selectați AutoTrac.

2. Decalaj sistem de ghidare pe rânduri (50—150) (E).

3. Introduceți valoarea decalajului sistemului de ghidare pe rânduri, este între 50—150. Valoarea implicită este 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	SETUP			F
INFO	RUN	SETUP	Setup	G

Configurare pagină AutoTrac

- A—Sensibilitate direcție (50—200) E—Decalaj sistem de ghidare pe rânduri (50—150)
 B—Calibrarea AutoTrac F—Neutilizat
 C—Opțiunea Sistem de ghidare pe rânduri instalată G—Configurare
 D—Calibrarea senzorilor sistemului de ghidare pe rânduri

bvmsit,1690794031816 -58-17SEP23-1/1

PC582148 —UN—31JUL23

Procedura de calibrare a senzorilor de rânduri

Această procedură este efectuată când sistemul este instalat sau după ce sistemul este reparat. Senzorii de rânduri trebuie instalați și lipiți de opritoarele de repaus.

1. Pentru a naviga la configurarea AutoTrac.

Selectați Meniu, Monitor GreenStar original, CONFIGURARE, apoi selectați AutoTrac.

2. Asigurați-vă că senzorii de rânduri sunt instalați și menținuți de către arcuri în poziția de repaus. Ridicați hederul pentru a vă asigura că senzorii de rânduri nu ating pământul. Mașina nu trebuie să se deplaseze.
3. Selectați Calibrarea senzorilor sistemului de ghidare pe rânduri (D).

A—Sensibilitate direcție
(50—200)

B—Calibrarea AutoTrac

C—Opțiunea Sistem de ghidare
pe rânduri instalată

D—Calibrarea senzorilor
sistemului de ghidare pe
rânduri

E—Decalaj sistem de ghidare
pe rânduri (50—150)

F—Neutilizat

G—Configurare

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

Configurare pagină AutoTrac

PC582148 —UN—31JUL23

bvwmst,1690794031747 -58-19SEP23-1/2

4. Calibrați tensiunile de repaus ale senzorilor.
5. Selectați Calibrarea senzorilor sistemului de ghidare pe rânduri (E) pentru a stoca tensiunile senzorului în stare de repaus în memoria unității sistemului de direcție (SSU).

NOTĂ: Tensiunea de repaus a senzorului din dreapta trebuie să fie mai mare de 2,5 V. Tensiunea de repaus a senzorului din stânga trebuie să fie mai mică de 2,5 V.

6. După calibrarea cu succes, ieșiți din modul de calibrare a senzorilor de rând.

A—Neutilizat

B—Neutilizat

C—Calibrare senzor stânga (V)
1,17

D—Calibrare senzor dreapta
(V) 3,83

E—Calibrarea senzorilor
sistemului de ghidare pe
rânduri

F—Neutilizat

G—AutoTrac

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

Calibrare senzor de rând

PC582149 —UN—31JUL23

bvwmst,1690794031747 -58-19SEP23-2/2

Validarea sistemului

Afișajele și indicatoarele

Atunci când se utilizează AutoTrac RowSense, pe afișaj pot fi afișate următoarele pictograme de stare RowSense.

Afișajul Greenstar 2: AutoTrac RowSense se va afișa pe harta de sub Vizualizare ghidare care indică faptul că senzorii de rânduri sunt disponibili (atunci când butonul STARE SENZORI este activat).

Afișajul Greenstar 3 2630: AutoTrac RowSense se va afișa pe harta de sub Vizualizare ghidare care indică faptul că senzorii de rânduri sunt disponibili (atunci când butonul STARE SENZORI este activat).

Pe afișajul GreenStar 3 CommandCenter: AutoTrac RowSense va apărea pe pagina de rulare.

Pe afișaj din generația 4: AutoTrac RowSense va apărea pe pagina aplicației Ghidare AutoTrac.

Fiecare pictogramă indică starea RowSense. Pictograma de stare RowSense se schimbă din gri în colorat, în funcție de starea RowSense.

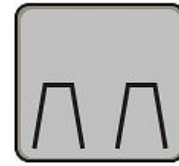
Gray — Sistemul RowSense instalat.

Green — Sistemul este activ și funcționează atât cu senzorii de rânduri, cât și cu GPS.

Yellow — RowSense este activ, dar funcționează numai cu intrările de la senzorii de rând.

Red — RowSense este activ, dar funcționează numai cu GPS.

PC582150 —UN—01AUG23



Sistem instalat

PC582151 —UN—01AUG23



Sistem activ, care funcționează atât cu senzor de rând, cât și cu GPS

PC582152 —UN—01AUG23



Date GPS pierdute, care funcționează numai cu date de la senzorul de rânduri

PC582153 —UN—01AUG23



Semnal pierdut de la senzorul de rânduri, care funcționează numai cu GPS

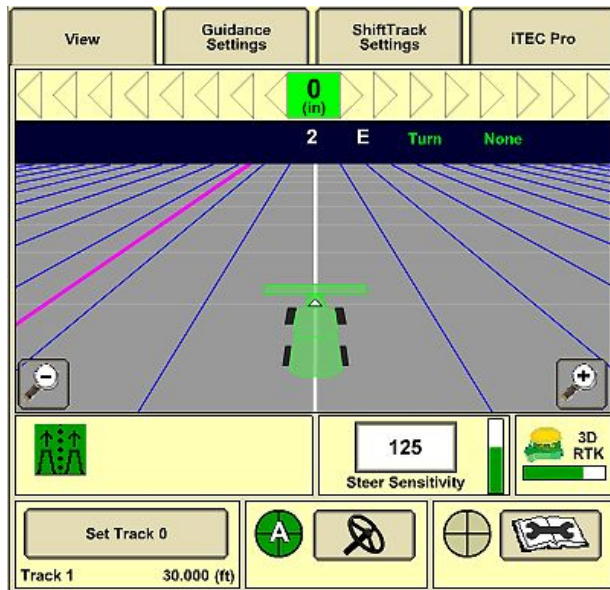
bvmsit,1690865482645 -58-17SEP23-1/1

Activarea senzorilor de rânduri

Senzorii de rând ghidează utilajul oricând pot determina poziția rândurilor. Operatorul va ști că senzorii de rând ghidează utilajul deoarece pictograma AutoTrac RowSense devine verde și este animată.

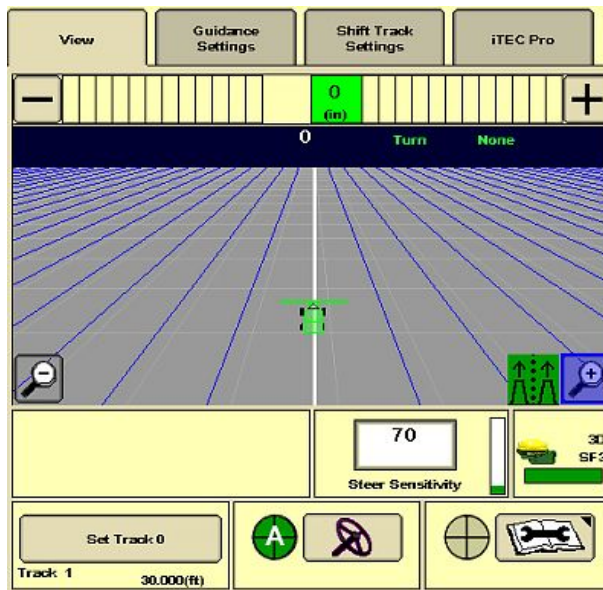
După ce a fost setată calea inițială (o linie AB sau o cursă pe urme de ghidare curbe înregistrate anterior), butonul de reluare poate fi apăsat când utilajul se află la jumătatea spațierii urmei și la un unghi acceptabil față de rânduri. Senzorul de rând ghidează utilajul imediat ce sesizează activitate.

Efectuarea unei întoarceri pe hat: Întoarcerile pe hat se realizează la fel ca și cu AutoTrac pe bază de GPS. Operatorul aliniază mașina cu calea pe care dorește să o urmeze. Apăsarea pe Reluare va determina AutoTrac să urmeze calea de ghidare. Apoi, senzorii de rânduri vor detecta poziția unui rând și îl vor urmări. Caracteristica de extindere a liniei în cazul curbelor adaptive, urmelor circulare și curbelor AB poate fi utilizată pentru extinderea proiecției căii adiacente la haturi.



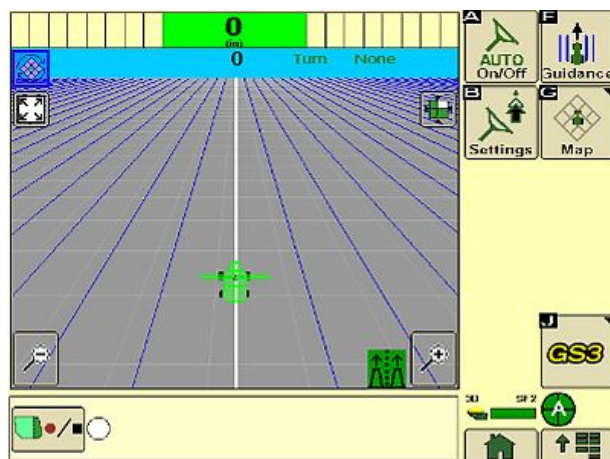
Afișaj GreenStar 2

PC582154—UN—01AUG23



Afișajul GreenStar 3 2630

PC582155—UN—01AUG23



Afișajul GreenStar 3 CommandCenter

PC582156—UN—01AUG23



Afișajul din generația a 4-a

PC582157—UN—01AUG23

bvmsit,1690867627910 -58-27SEP23-1/1

Afișaj GreenStar 3—Urme de ghidare

Urme de ghidare drepte

Modul Urme de ghidare drepte trebuie utilizat atunci când rândurile sunt drepte și nu prezintă variații mai mari de aproximativ 1 m (3-1/4 ft). Modul Urme de ghidare drepte proiectează toate liniile dincolo de prima cale.

În cazul în care câmpul este relativ drept și cap-compassul nu se modifică, este recomandată utilizarea urmelor de ghidare drepte, deoarece aceasta permite introducerea rândurilor pe căile adiacente. Performanța cu introducerea rândurilor este îmbunătățită când câmpul este plantat cu AutoTrac. Performanța este de asemenea îmbunătățită în timpul perioadelor de reducere a rândurilor în canalele de apă.

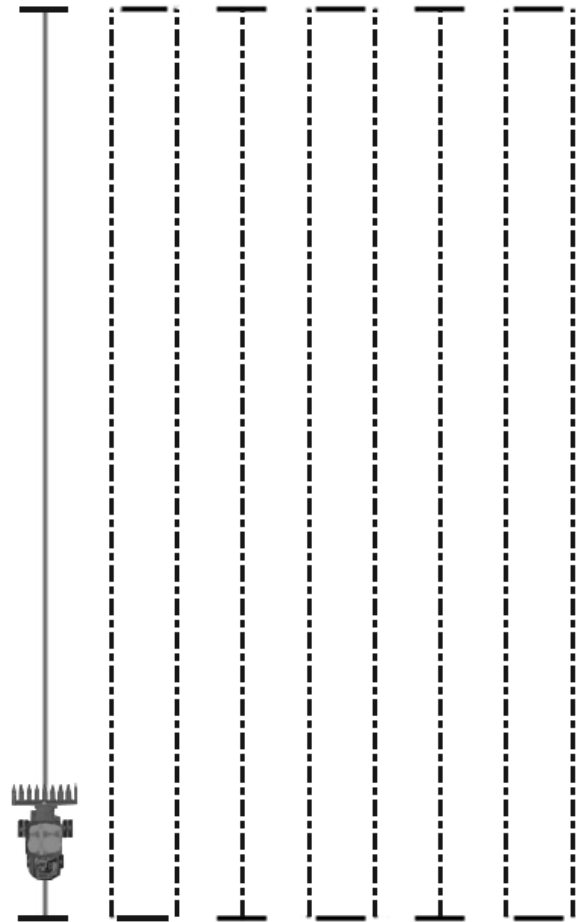
În modul Urme de ghidare drepte, linia GPS-ului se recentrează automat. Astfel, se asigură alinierea corespunzătoare a căii GPS-ului cu rândurile.

NOTĂ: Această caracteristică nu este disponibilă în cazul curbelor adaptive.

Există mai multe metode de definire a Urmei 0:

- A + B - Definiți urma de ghidare 0 conducând utilajul de-a lungul acesteia.
- A + Auto B - Definiți urma de ghidare 0 conducând utilajul de-a lungul acesteia.
- A + Cap-compass - Definiți urma de ghidare 0 conducând utilajul la punctul A și introducând o valoare predefinită pentru cap-compass.
- Lat/Long - Definiți Urma de ghidare 0 introducând valori predefinite ale latitudinii și longitudinii pentru punctele A și B.
- Lat/Long + Cap-compass - Definiți Urma de ghidare 0 introducând valori predefinite ale latitudinii și longitudinii pentru punctul A și apoi introducând o valoare predefinită pentru cap-compass.

Pentru a configura Urme de ghidare drepte



Urme de ghidare drepte

zb48j1t,1691052171610 -58-17SEP23-1/9

PC10390 —UN—07JAN08

1. Selectați Meniu.

PC582158 —UN—01AUG23



Meniu

zb48j1t,1691052171610 -58-17SEP23-2/9

2. Selectați GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



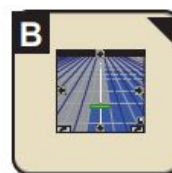
GreenStar (GS3)

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1691052171610 -58-17SEP23-3/9

3. Selectați Ghidare.

PC582160 —UN—01AUG23



Ghidare

zb48j1t,1691052171610 -58-17SEP23-4/9

4. Selectați Setări de ghidare.

PC582161 —UN—01AUG23

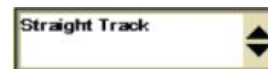


Setări de ghidare

zb48j1t,1691052171610 -58-17SEP23-5/9

5. Selectați Urme de ghidare drepte din Modul de urmărire.

PC589284 —UN—17AUG23



Urme de ghidare drepte din Modul de urmărire

6. Selectați Vizualizare.

NOTĂ: Întrerupeți înregistrarea atunci când nu efectuați recoltarea.

NOTĂ: Asigurați-vă că există semnal SF1, SF2, SF3 sau RTK observând pictograma receptorului de pe pagina de rulare.

7. Asigurați-vă că spațierea urmelor este corectă. Dacă spațierea urmelor nu este corectă, modificați-o din fila Ghidare.

zb48j1t,1691052171610 -58-17SEP23-6/9

8. Selectați Setare urmă de ghidare 0.

PC590562 —UN—17AUG23



Pagina Setare urmă de ghidare 0

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1691052171610 -58-17SEP23-7/9

9. Selectați numele urmei de ghidare din Urma de ghidare 0 curentă (A). Dacă nu există niciun nume, creați un nume nou pentru urma de ghidare, selectând butonul Nou (C).
 10. Selectați o metodă pentru urma de ghidare din Metoda (B).
 11. Selectați Setare A (F) și conduceți utilajul până la începutul urmei de ghidare.
 12. Selectați Setare B (G) și conduceți utilajul până la minimum 10 m pentru a încheia înregistrarea urmei de ghidare.
- Se vor crea o linii de-a lungul câmpului.
13. Selectați Acceptare pentru a rula AutoTrac RowSense.
 14. Pentru a anula în orice moment configurarea și a reveni la pagina Configurare ghidare, selectați tasta Anulare (H).

A—Urma de ghidare 0 curentă	E—Spațiere urme
B—Metodă	F—Setare A
C—Nou	G—Setare B
D—Demontare	H—Anulare

Setare urmă 0

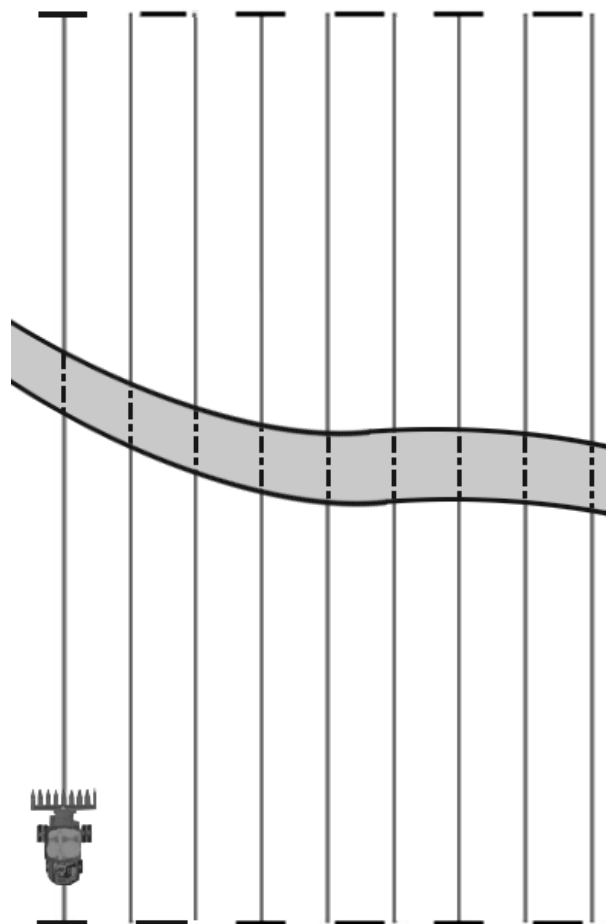
PC590573 —UN—17AUG23

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1691052171610 -58-17SEP23-8/9

Reducerea rândurilor —În canalul de apă nu va exista niciun rând de porumb. Deoarece urmele de ghidare drepte și curbele AB recentrează urma de ghidare, șansa de găsire a rândului corect pe cealaltă parte a canalului de apă este mai mare.

NOTĂ: Dacă se pierde ambele semnale (GPS și de la senzorii de rând), sistemul nu se va activa decât după restabilirea semnalului GPS.



Canal

PC10391 —UN—08JAN08

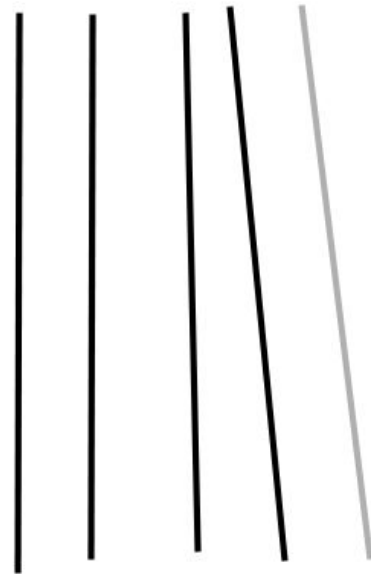
zb48j1t,1691052171610 -58-17SEP23-9/9

Curbe adaptive



Traseul se schimbă la trecerea pe câmp

PC10399 —UN—04FEB08



Cap-compassul se schimbă pe câmp

PC10400 —UN—04FEB08

Curbele adaptive pot fi utilizate pe toate câmpurile. Dar este foarte recomandat să se folosească la schimbarea traiectoriei în timp ce se trece prin câmp, când cap-compassul se modifică sau când curba este în formă de U. Curbele adaptive au o caracteristică suplimentară, care permite selectarea RowFinder cu ajutorul unui buton. Senzorii de rând pot fi utilizați pentru acționarea direcției utilajelor atunci când detectează un rând. Înregistrarea urmei de ghidare curbe trebuie să fie ACTIVATĂ. Acest lucru va determina prima trecere și va permite adăugarea de extensii în linie dreaptă.

Curbele adaptive sunt proiectate numai pe căi adiacente, însă prezintă avantajul manevrării pe diferite forme de curbe, iar potențialele erori de estimare a rândurilor nu se mai acumulează pe întreaga suprafață a câmpului.

Dacă pe câmp se află mai multe utilaje, curbele adaptive nu permit omiterea trecerilor. În această situație, curbele adaptive pot funcționa numai dacă spațierea urmelor de ghidare de la celelalte utilaje este adunată cu cea de pe sistemul dvs. De exemplu, dacă un heder de 12 rânduri urmărește un heder de 8 rânduri pe rânduri de 30 în timp ce ambele recoltează pe același câmp, fiecare are nevoie de o spațiere a rândurilor de 20 de rânduri (50 ft).

Utilizarea curbelor adaptive este recomandată când calea se modifică frecvent pe câmp. Curbele adaptive sunt proiectate numai la următoarea cale.



Curbele au formă de U

PC11000 —UN—04FEB08

Pentru a configura curbele adaptive

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1692099522625 -58-27SEP23-1/7

1. Selectaţi Meniu.

PC582158 —UN—01AUG23



Meniu

zb48j1t,1692099522625 -58-27SEP23-2/7

2. Selectaţi GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

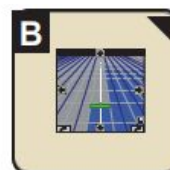


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099522625 -58-27SEP23-3/7

3. Selectaţi Ghidare.

PC582160 —UN—01AUG23



Ghidare

zb48j1t,1692099522625 -58-27SEP23-4/7

4. Selectaţi Curbe adaptive din Modul de urmărire.

PC590561 —UN—17AUG23

5. Selectaţi Vizualizare.

NOTĂ: Întrerupeţi înregistrarea atunci când nu efectuaţi recoltarea.

NOTĂ: Asiguraţi-vă că există semnal SF1, SF2, SF3 sau RTK observând pictograma receptorului de pe pagina de rulare.



Curbe adaptive din Modul de urmărire

6. Asiguraţi-vă că spaţiarea urmei de ghidare este corectă. Dacă spaţiarea urmelor nu este corectă, modificaţi-o din fila Ghidare.

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1692099522625 -58-27SEP23-5/7

7. Selectați Înregistrare pentru a începe înregistrarea căii.
8. Parcurgeți calea de pe câmp. După parcurgerea primei căi, va fi creată o proiecție numai pentru calea următoare.
9. Selectați Reluare pentru a rula AutoTrac RowSense.
10. Pentru a anula în orice moment configurarea și a reveni la pagina Configurare ghidare, selectați Anulare.

În modul AutoTrac, înregistrarea se oprește atunci când volanul este acționat. În modul de documentație, înregistrarea se oprește atunci când hederul este ridicat.

Modul AutoTrac— Dacă operatorul dorește o intrare pe rând optimizată numai pentru trecerea alăturată, acesta trebuie să asocieze înregistrarea adaptivă cu AutoTrac. Acest lucru este recomandat numai dacă câmpul este relativ drept, fără curbe prea strânse, iar AutoTrac este rareori dezactivat (prin acționarea manuală a direcției sau pierderea semnalului GPS).

Modul Documentație— Asociați curbele adaptive cu modul Documentație. Acest lucru permite operatorului să acționeze volanul în timpul deplasării, continuând

PC590563 —UN—17AUG23



Înregistrare

să înregistreze calea parcursă. Extensiile liniei sunt disponibile la următoarea trecere, însă nu vor fi foarte utile la intrarea pe rând, deoarece preluarea cap-compasului pe rândurile de capăt este efectuată cu întârziere. Performanța va fi redusă în perioadele de cădere a rândurilor.

Înregistrare manuală— Operatorul poate asocia înregistrarea adaptivă cu înregistrarea manuală. Acest mod nu permite extensiile liniilor decât dacă operatorul apasă continuu butonul de oprire pe rândul de capăt. Dacă operatorul uită să dezactiveze înregistrarea, acest lucru poate cauza probleme precum proiecția incorectă a curburilor. Exemplu: Dacă operatorul iese de pe rând pentru descărcare fără a apăsa butonul de pauză, calea va fi înregistrată. Atunci când operatorul conduce pe calea învecinată, utilajul va trage ușor lateral, deoarece linia proiectată este decalată.

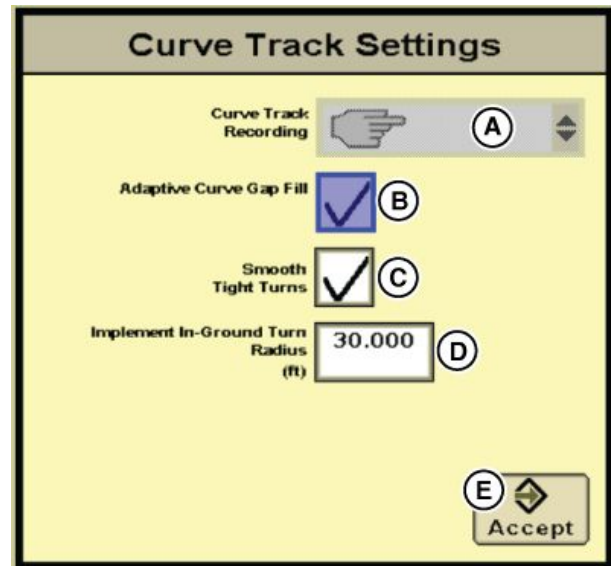
zb48j1t,1692099522625 -58-27SEP23-6/7

Selectați Meniu, GreenStar (GS3), Ghidare, Setări ghidare, Setări urme de ghidare curbe, apoi selectați Înregistrare urme de ghidare curbe (A).

Modurile de curbă adaptivă enumerate pot fi modificate prin selectarea modului dorit.

- AutoTrac
- Documentație
- Manual

- | | |
|--|---|
| A—Înregistrare urme de ghidare curbe | D—Rază de bracăj în sol a instrumentului (ft) |
| B—Acoperire întreruperi curbe adaptive | E—Acceptare |
| C—Viraje strânse line | |



Setările pentru urme de ghidare curbe

zb48j1t,1692099522625 -58-27SEP23-7/7

PC590561 —UN—17AUG23

Curbe AB

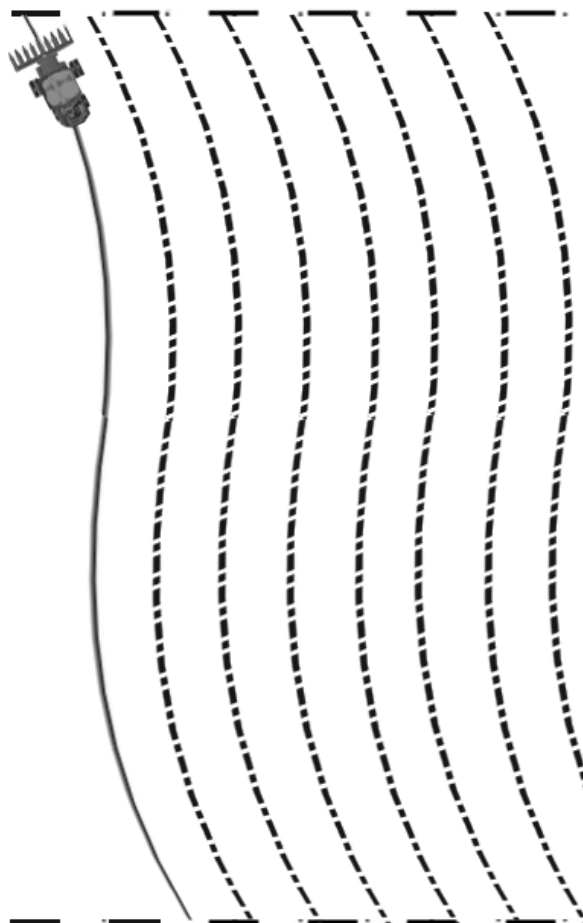
Utilizarea Curbelor AB este recomandată atunci când întregul câmp este acoperit de o curbă continuă. Aceasta permite introducerea rândurilor pe căile adiacente. Performanțele sunt îmbunătățite dacă câmpul este plantat cu AutoTrac. Curbele AB prezintă, de asemenea, o performanță îmbunătățită în timpul perioadelor de reducere a rândurilor.

Curbele AB prezintă avantajul oferit de proiectarea unor urme de ghidare curbe pe câmp, ca linii paralele care au aceeași formă de curbă la fiecare cursă a utilajului.

Când este activat modul Curbe AB, curba prin GPS este recentrată automat. Astfel, se asigură alinierea corespunzătoare a căii GPS-ului cu rândurile.

NOTĂ: Această caracteristică nu este disponibilă în cazul curbelor AB.

Pentru a configura curbele AB



PC10393 —UN—08JAN08

Modul Curbe AB proiectează toate liniile dincolo de prima cale.

zb48j1t,1692099671127 -58-19SEP23-1/7

1. Selectați Meniu.

PC582158 —UN—01AUG23



Meniu

zb48j1t,1692099671127 -58-19SEP23-2/7

2. Selectați GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



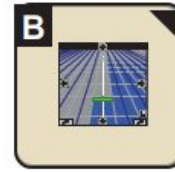
GreenStar (GS3)

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1692099671127 -58-19SEP23-3/7

3. Selectați Ghidare.

PC582160 —UN—01AUG23



Ghidare

zb48j1t,1692099671127 -58-19SEP23-4/7

4. Selectați Setări de ghidare.

PC582161 —UN—01AUG23

NOTĂ: Întrerupeți înregistrarea atunci când nu efectuați recoltarea.



Setări de ghidare

zb48j1t,1692099671127 -58-19SEP23-5/7

5. Selectați Curbe AB din Modul de urmărire.

PC589285 —UN—17AUG23

6. Selectați Vizualizare.

NOTĂ: Asigurați-vă că există semnal SF1, SF2 sau RTK observând pictograma receptorului de pe pagina de rulare.



Curbe AB din Modul de urmărire

7. Asigurați-vă că spațierea urmelor este corectă. Dacă spațierea urmelor nu este corectă, modificați-o din fila Ghidare.

8. Selectați Setare curbă AB.

zb48j1t,1692099671127 -58-19SEP23-6/7

9. Selectați un nume pentru curba AB din Curbă AB curentă (A). Dacă nu există niciun nume, creați unul nou selectând butonul Nou (B).

10. Selectați Înregistrare/Stop (E) pentru a începe înregistrarea.

11. Selectați Vizualizare și conduceți utilajul.

12. Selectați Înregistrare/Oprire (E) pentru a opri înregistrarea

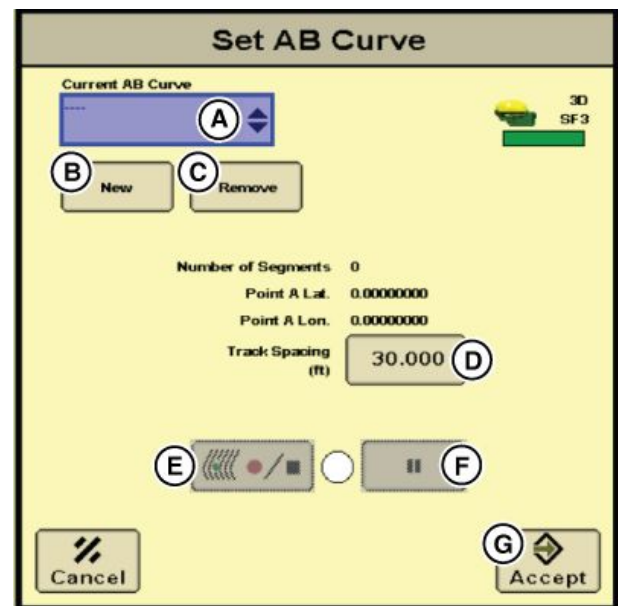
13. Curbele vor fi proiectate pe teren.

14. Apăsați pe Reluare pentru a rula AutoTrac RowSense.

15. Pentru a anula în orice moment configurarea și a reveni la pagina Configurare ghidare, selectați Anulare.

A—Curbă AB curentă
B—Nou
C—Demontare
D—Spațiere urme (mm)

E—Înregistrare/Stop
F—Pauză
G—Acceptare



Pagina Setare curbă AB

zb48j1t,1692099671127 -58-19SEP23-7/7

PC590582 —UN—17AUG23

Urmă circulară

Utilizarea modului de urmă circulară este recomandată când cultura este plantată pe un teren ce poate fi acoperit de cercuri concentrice.

Dacă rândurile care trebuie recoltate sunt dispuse în cercuri, trebuie utilizat modul Urmă circulară. Aceasta permite aplicarea semnalului de curbă GPS la senzorii de rânduri.

Pentru a configura urma circulară



Urmă circulară

zb48j1t,1692099693191 -58-17SEP23-1/7

PC10853 —UN—31JAN08

1. Selectați Meniu.

PC582158 —UN—01AUG23



Meniu

zb48j1t,1692099693191 -58-17SEP23-2/7

2. Selectați GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

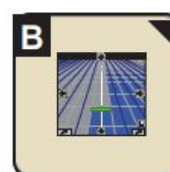


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099693191 -58-17SEP23-3/7

3. Selectați Ghidare.

PC582160 —UN—01AUG23



Ghidare

zb48j1t,1692099693191 -58-17SEP23-4/7

4. Selectați Setări de ghidare.

PC582161 —UN—01AUG23



Setări de ghidare

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1692099693191 -58-17SEP23-5/7

5. Selectați Urmă circulară din Modul de urmărire.

PC590560 —UN—17AUG23

6. Selectați Vizualizare.



Urmă circulară din Modul de urmărire

NOTĂ: Asigurați-vă că există semnal SF1, SF2 sau RTK observând pictograma receptorului de pe pagina de rulare.

zb48j1t,1692099693191 -58-17SEP23-6/7

7. Selectați Setare cerc.

8. Asigurați-vă că spațierea urmelor este corectă. Dacă spațierea urmelor nu este corectă, modificați-o din fila Ghidare.

9. Selectați numele cercului din Cerc curent (A). Dacă nu există niciun nume, creați unul nou selectând butonul Nou (C).

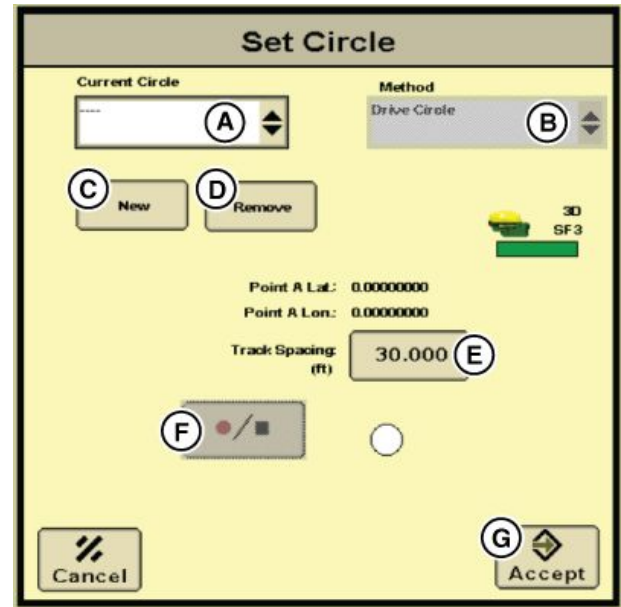
10. Selectați metoda Parcurgeți cercul din Metoda (B).

11. Selectați Înregistrare/Stop (F) pentru a începe înregistrarea.

12. Selectați Acceptare (G). Pe câmp va fi proiectat un cerc.

13. Apăsați pe Reluare pentru a rula AutoTrac RowSense.

14. Pentru a anula în orice moment configurarea și a reveni la pagina Configurare ghidare, selectați Anulare.



Pagina Setare cerc

A—Cercul curent
B—Metodă
C—Nou
D—Demontare

E—Spațiere urme (mm)
F—Înregistrare/Stop
G—Acceptare

PC590563 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692099693191 -58-17SEP23-7/7

Căutător rânduri

PC582158 —UN—01AUG23

Modul Identificator de rând (numai urmărire paralelă) este proiectat în aplicații pentru culturi pe rânduri în care rândurile nu sunt întotdeauna spațiate în mod egal. Identificatorul de rând îl ajută pe operator să găsească grupul de rânduri pe care să reentre în câmp, după ce a stabilit un punct de referință la ieșirea din grupul anterior de rânduri.

1. Selectați Meniu.



Meniu

zb48j1t,1692279379982 -58-21SEP23-1/5

2. Selectați GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



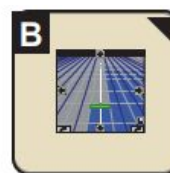
GreenStar (GS3)

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1692279379982 -58-21SEP23-2/5

3. Selectaţi Ghidare.

PC582160 —UN—01AUG23



Ghidare

zb48j1t,1692279379982 -58-21SEP23-3/5

4. Selectaţi Setări de ghidare.

PC582161 —UN—01AUG23



Setări de ghidare

zb48j1t,1692279379982 -58-21SEP23-4/5

5. Selectaţi Identificator de rând din Modul de urmărire.

PC590595 —UN—17AUG23

6. Mergeţi la Vizualizare. Selectaţi Setarea rândului.



Identificator de rând din Modul de urmărire

zb48j1t,1692279379982 -58-21SEP23-5/5

Alternare cale

Consultaţi secţiunea Ghidare din Manualul de utilizare a afişajului GreenStar 3 2630.

zb48j1t,1692279221665 -58-22AUG23-1/1

Urmă şanţ

Surface Water Pro şi AutoTrac se utilizează împreună pentru a crea o urmă rambleu.

Consultaţi secţiunea anţ din manualul de utilizare SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279337562 -58-22AUG23-1/1

Urmă rambleu

Surface Water Pro şi AutoTrac se utilizează împreună pentru a crea o urmă rambleu.

Consultaţi secţiunea Rambleu din manualul de utilizare SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279350350 -58-22AUG23-1/1

CommandCenter GreenStar 3—Urme de ghidare

Urme de ghidare drepte

Principii de funcționare

Modul Urme de ghidare drepte ajută la conducerea pe urme drepte paralele. În primul rând, configurați o Urmă de ghidare 0 (cale de referință) utilizând metodele de definire a Urmei de ghidare 0. Odată ce a fost definită Urma 0, sunt generate toate cursele pentru câmpul respectiv. Cursele generate pot fi folosite pentru utilizarea funcțiilor Ghidare manuală și AutoTrac. Fiecare cursă este generată după cursa condusă inițial, pentru a împiedica propagarea erorilor de direcție pe tot câmpul.

Cursele sunt copii identice ale cursei inițiale.

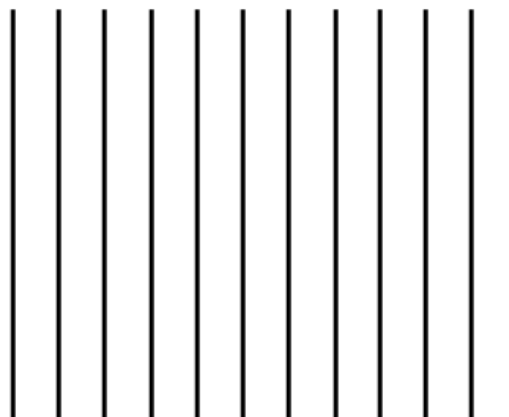
NOTĂ: Termenii "Urmă de ghidare" și "Linie AB" sunt intersanjabili. Urma 0 este definită de operator și reprezintă punctul de referință după care sunt generate toate cursele paralele din câmp.

Spațiul dintre cursele paralele este reprezentat de setarea Spațiere urme, introdusă în Programul asistent configurare.

Crearea unei noi urme drepte

Există mai multe metode de definire a Urmei 0:

- A + B - Definiți urma de ghidare 0 conducând utilajul de-a lungul acesteia.
- A + Auto B – Definiți urma 0 conducând utilajul de-a lungul acesteia.
- A + Cap-compas - Definiți urma de ghidare 0 conducând utilajul la punctul A și introducând o valoare predefinită pentru cap-compas.
- Lat/Long - Definiți Urma de ghidare 0 introducând valori predefinite ale latitudinii și longitudinii pentru punctele A și B.



Urme de ghidare drepte

- Lat/Long + Cap-compas - Definiți Urma de ghidare 0 introducând valori predefinite ale latitudinii și longitudinii pentru punctul A și apoi introducând o valoare predefinită pentru cap-compas.

NOTĂ: Urma 0 poate fi definită în timpul unei operațiuni (de ex. de plantare), dar, în acest caz, anumite caracteristici nu vor fi disponibile în timpul creării.

NOTĂ: Se recomandă ca urmele de ghidare să aibă o lungime de 3 m (10 ft) pentru cele manuale și de 15 m (45 ft) pentru cele automate.

zb48j1t,1692099757967 -58-17SEP23-1/9

Urme de ghidare drepte

PC582158 —UN—01AUG23

1. Selectați Meniu.



Meniu

zb48j1t,1692099757967 -58-17SEP23-2/9

2. Selectați GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1692099757967 -58-17SEP23-3/9

3. Selectați Ghidare.

PC590571 —UN—17AUG23



Ghidare

zb48j1t,1692099757967 -58-17SEP23-4/9

4. Selectați Urme de ghidare drepte din Modul de urmărire.

PC590564 —UN—17AUG23



Urme de ghidare drepte din Modul de urmărire

5. Selectați numele urmelor de ghidare drepte din numele Urmelor de ghidare. Dacă nu există niciun nume, creați unul nou selectând o urmă de ghidare nouă.

zb48j1t,1692099757967 -58-17SEP23-5/9

6. Selectați Setare A.

PC590568 —UN—17AUG23

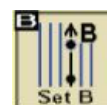


Setare A

zb48j1t,1692099757967 -58-17SEP23-6/9

7. Definiți Setare B utilizând una din cele trei opțiuni de mai jos:

PC590569 —UN—17AUG23



Setare B

- a. Pentru a configura manual punctul B, conduceți la locația dorită pentru punctul B și selectați tasta Setare punct B. Distanța minimă este de 3 m (10 ft). Este recomandat să configurați punctul B la celălalt capăt al câmpului pentru a defini valoarea dorită pentru cap-compas.

zb48j1t,1692099757967 -58-17SEP23-7/9

- b. Pentru a seta automat punctul B, selectați în orice moment tasta Setare automată punct B. Punctul B va fi setat automat după ce vehiculul parcurge o distanță de 15 m (45 ft) de la punctul A. Această metodă calculează punctul B după ultimele cinci puncte de date obținute de-a lungul celor 15 m (45 ft) și trasează o linie medie prin aceste puncte pentru a determina valoarea cap-compas.

PC590570 —UN—17AUG23



Setare automată B

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1692099757967 -58-17SEP23-8/9

- c. Pentru a seta punctul B prin introducerea unei direcții cap-compass, selectați Setare cap-compass. Introduceți valoarea dorită pentru cap-compass cu ajutorul tastaturii numerice și salvați valoarea selectând tasta Acceptare.
0,000 indică nordul, 90,000 estul, 180,000 sudul și 270,000 vestul.

PC590572 —UN—17AUG23



Cap-compass

8. Pentru a anula în orice moment configurarea și a reveni la pagina Configurare ghidare, selectați Anulare.

Urma 0 este acum definită, iar urmele paralele sunt create automat.

zb48j1t,1692099757967 -58-17SEP23-9/9

Curbe adaptive

PC9028 —UN—16APR06

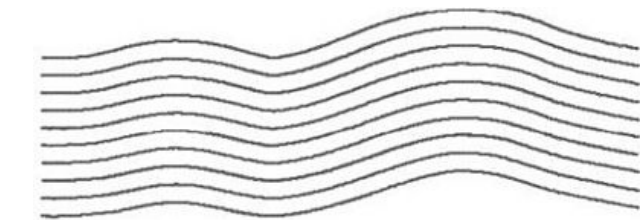
Principii de funcționare

Opțiunea Urmă curbă adaptivă permite operatorului să înregistreze o cale curbă parcursă manual. Odată ce prima cursă curbă este înregistrată și utilajul este întors, operatorul poate trece pe modul Urmărire paralelă sau poate activa AutoTrac, imediat ce apare calea propagată. Utilajul va fi ghidat în curse succesive, bazate pe cursa înregistrată anterior. Fiecare cursă este generată pe baza cursei descrise inițial, pentru a împiedica propagarea pe tot câmpul a erorilor de direcție. Cursele nu sunt copii identice ale cursei inițiale. Curbura fiecărei curse se modifică pentru a menține eroarea de la o cursă la alta. Când este necesar, operatorul poate să modifice curba oriunde în câmp prin simpla acționare a volanului de pe calea propagată.

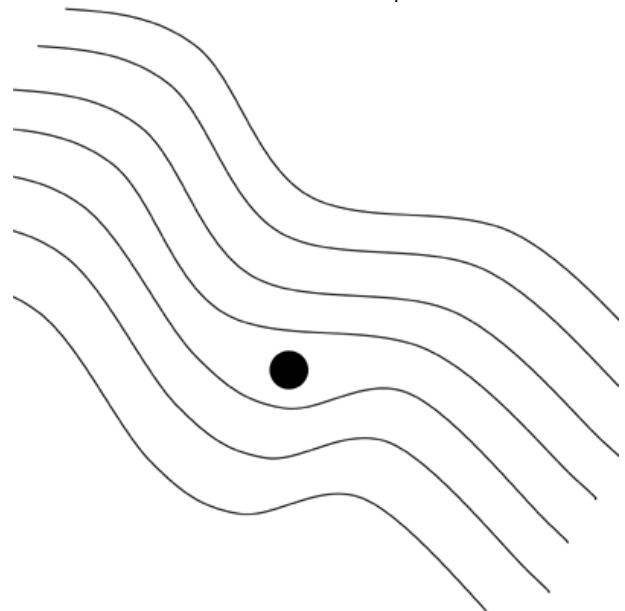
NOTĂ: Funcția Omitere cursă nu este disponibilă în modul Curbe adaptive.

Curbura căii se modifică pe măsură ce căile succesive devin mai convexe sau mai concave.

Modul Urmă curbă adaptivă permite operatorului să conducă și să beneficieze de funcția de ghidare pe diverse tipuri de câmp.



Modul Curbe adaptive



Modul Curbe adaptive

PC9029 —UN—17APR06

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1692100048683 -58-19SEP23-1/8

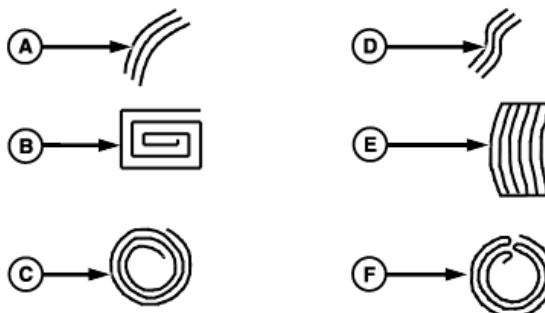
Modele de ghidare

În continuare sunt prezentate diverse modele pentru câmp:

- Curbă simplă
- Curbă S
- Casetă
- Urmă curse
- Spirală
- Cerc

Utilizarea funcției Deplasare cale

Utilizarea funcției Deplasare cale nu este recomandată în combinație cu Urme de ghidare curbe. Deplasare cale nu compensează deriva GPS inerentă în modul Urme de ghidare curbe.



Căi

A—Curbă simplă
B—Casetă
C—Spirală

D—Curbă S
E—Urmă curse
F—Cerc

PC9032 —UN—17APR06

zb48j1t,1692100048683 -58-19SEP23-2/8

Crearea unei noi urme în curbă adaptivă

PC582158 —UN—01AUG23

NOTĂ: Configurarea unui client, unei ferme și unui câmp nu este obligatorie pentru utilizarea urmelor de ghidare curbe adaptive, însă poate fi salvată o singură urmă de ghidare curbă adaptivă.



Meniu

1. Selectați Meniu.

zb48j1t,1692100048683 -58-19SEP23-3/8

2. Selectați GreenStar (GS3)

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100048683 -58-19SEP23-4/8

3. Selectați Ghidare.

PC590571 —UN—17AUG23



Ghidare

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1692100048683 -58-19SEP23-5/8

4. Selectați Curbe adaptive din Modul de urmărire.

PC590566 —UN—17AUG23



Curbe adaptive din Modul de urmărire

5. Selectați numele curbelor adaptive din Numele urmei de ghidare. Dacă nu există niciun nume, creați unul nou selectând o urmă de ghidare nouă.

6. Deplasați vehiculul la locația dorită pentru începerea urmei.

ex. la stropire sau recoltare), modul de repetare trebuie să fie bifat (activat).

7. Începeți înregistrarea. Selectați Record (Înregistrare).

Modul Repetare este dezactivat implicit.

NOTĂ: Înregistrare curbe adaptive este dezactivată atunci când modul Repetare este activ. La înregistrarea unor noi căi (de ex. în timpul plantării), modul Repetare trebuie să fie debifat (inactiv). Dacă operatorul dorește să urmeze căi existente (de

8. Înregistrarea este înlocuită cu următorul după ce este selectată:

a. Pauză

zb48j1t,1692100048683 -58-19SEP23-6/8

b. Stop

NOTĂ: Înregistrarea trebuie oprită numai dacă utilajul este condus în afara modelului normal pentru câmp (de ex. pentru realimentarea autocisternei de stropit sau plantatorului) sau atunci când utilizatorul nu dorește înregistrarea întoarcerilor la marginea câmpului.

9. Conduceți pe cursa inițială. O urmă de ghidare de culoare albastră va fi afișată pe câmp.

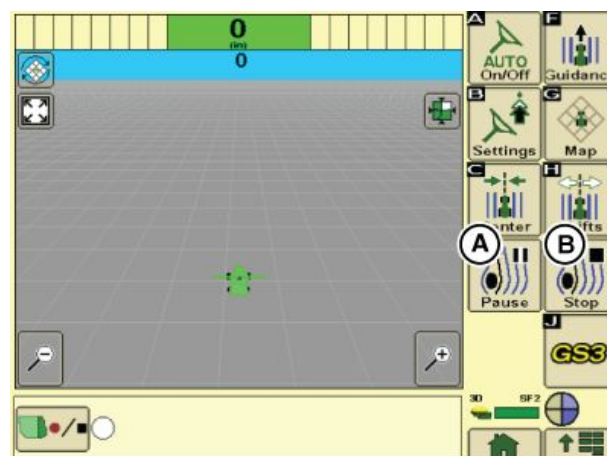
NOTĂ: La deplasarea drept înainte, este posibil ca această cale înregistrată să nu fie afișată în spatele pictogramei utilajului de pe afișaj. Calea va apărea în momentul în care direcția este acționată.

Linia de navigație albă NU apare înainte ca utilajul să ajungă la capătul cursei și să fie întors. După întoarcerea la 180° a vehiculului, sistemul va determina calea pe care acesta va fi ghidat. Sistemul localizează un segment de linie paralel și aflat la o distanță de 1/2 până la 1-1/2 din spațierea urmelor. Va apărea calea prezisă de la care poate naviga operatorul. Conduceți vehiculul pe calea dorită.

10. Întoarceți utilajul la capătul primei curse; pentru următoarea cursă, va fi generată o linie de navigație evidențiată în culoarea albă. Linia de navigație poate fi afișată după un interval de câteva secunde.

11. După afișarea liniei albe de navigație pentru următoarea cursă, apăsați comutatorul de reluare (numai pentru AutoTrac) pentru a determina virarea automată a vehiculului pe cursa respectivă. Pentru ghidare manuală, ghidați utilajul pe linia albă de navigație.

12. Selectați Stop (B) înregistrare la finalizarea câmpului.



Pagina Configurarea curbelor adaptive

A—Pauză

B—Stop

IMPORTANT: Opriți înregistrarea înainte de a intra pe următorul câmp. În caz contrar, datele privind curbele adaptive de pe câmpul anterior pot fi șterse înainte de înregistrarea datelor privind curbele adaptive pentru câmpul următor.

NOTĂ: Datele memorate pentru urmele de ghidare curbe adaptive sunt atribuite clientului, fermei și câmpului selectat. Acestea vor fi stocate în memoria internă a afișajului până în momentul în care sunt șterse de utilizator și pot fi transferate de la un afișaj la altul.

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1692100048683 -58-19SEP23-7/8

PC590589 —UN—17AUG23

Înregistrarea unei căi drepte sau ocolirea obstacolelor

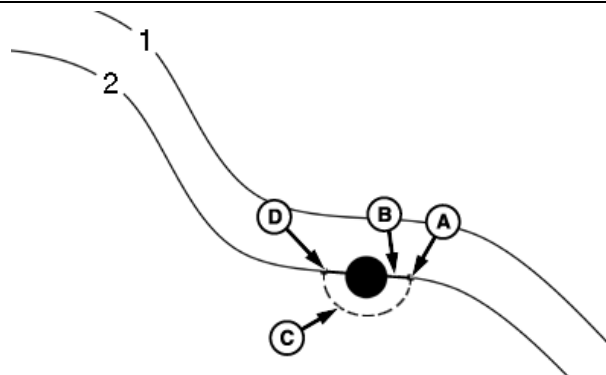
1. Începeți înregistrarea.
2. Selectați Întrerupereți înregistrarea pentru a opri temporar înregistrarea căii vehiculului.
3. Selectați Înregistrare pentru a relua înregistrarea curbei adaptive.

Distanța dintre punctul în care înregistrarea a fost ÎNTRERUPTĂ și cel în care a fost REACTIVATĂ va fi marcată cu ajutorul unei linii drepte. Această funcție poate fi utilă când există o secțiune dreaptă lungă sau când sunt ocolite obstacole.

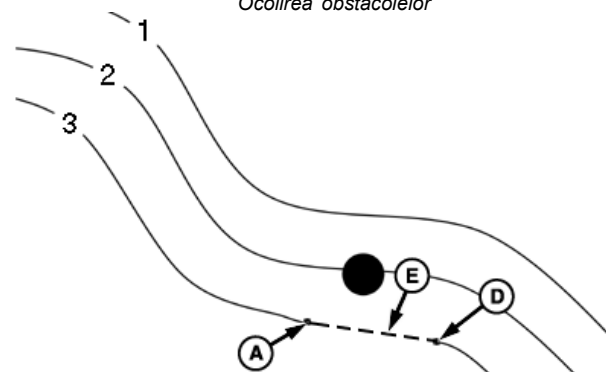
NOTĂ: Cel mai lung segment de legătură (segmentul de linie generat între punctele de întrerupere și reluare) care poate fi creat are lungimea de 0,8 km (0.5 miles) (2640 ft). Pentru distanțe mai mari, segmentul nu va conecta cele două puncte, ceea ce va avea ca rezultat apariția unui segment neacoperit din calea respectivă.

A—Înregistrare ÎNTRERUPTĂ
B—Se generează segmentul de legătură între cele două puncte
C—Calea tractorului nu este înregistrată pe timpul întreruperii

D—Înregistrare REACTIVATĂ
E—Cale înregistrată ca linie dreaptă între punctele A și D



Ocolirea obstacolelor



Cale dreaptă

PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

zb48j1t,1692100048683 -58-19SEP23-8/8

Curbe AB

PC9028 —UN—16APR06

Principii de funcționare

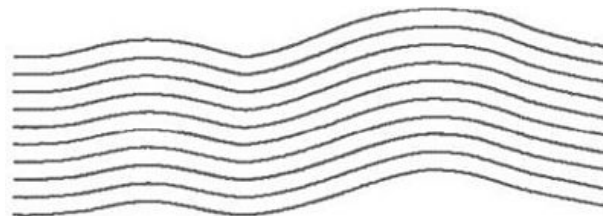
Modul Curbe AB permite operatorului să conducă vehiculul pe curse curbe concentrice care au capetele la oricare dintre marginile câmpului. Urmele de ghidare vor fi paralele cu urma în ambele sensuri și vor fi generate pe baza urmei originale pentru a evita propagarea pe întregul câmp a eventualelor erori de acționare a direcției.

Urma 0 este linia de referință după care sunt generate cursele următoare. După crearea primei curbe AB (Urma 0), vor fi generate 4 urme. Sistemul va continua să genereze curse suplimentare când utilajul parcurge ultima cursă afișată pe ecran.

NOTĂ: Opțiunea Omitere cursă este disponibilă în modul Curbe AB.

Generare informații cale curbă AB – Atunci când sistemul generează cursele inițiale după înregistrarea Urmei 0, sau când sunt generate cursele suplimentare, pe vizualizarea în perspectivă este afișat textul "Generare curbă AB". În acest timp nu este posibil să fiți ghidat după nicio cale.

Limite generare curbă AB - Curba inițială AB înregistrată trebuie să aibă o lungime de minimum 10 ft pentru a putea fi o curbă AB validă pentru utilizare în vederea ghidării. Vehiculul trebuie să se afle la maxim 400 de metri (0.25 miles) de locul unde a fost înregistrată Urma 0 pentru ca sistemul să înceapă generarea căilor curbe. Dacă vehiculul se află la distanța maximă, generarea și afișarea unei căi poate dura câteva minute. În acest timp, pe ecran se va afișa "Generare curbă AB".



Modul Curbe AB

Curbe AB multiple într-un câmp - Un câmp poate conține mai multe căi curbe AB. Fiecare curbă AB pentru același câmp trebuie să fie înregistrată și să primească un nume unic.

Numerotare urme – Urmele vor fi numerotate pentru a permite omiterea curselor și pentru a ajuta la găsirea curselor. Eticheta de direcție (N, S, E sau V) este definită printr-un cap-compass determinat între cele două puncte extreme ale curbei.

Curbura căii se modifică pe măsură ce căile succesive devin mai convexe sau mai concave.

Crearea unei noi urme curbe AB

Utilizați procedura indicată mai jos pentru a seta prima curbă AB (Urma 0) pe baza căreia vor fi trasate următoarele curse curbe de pe câmp.

NOTĂ: Pot fi înregistrate mai multe curbe AB pentru același câmp. Acestea vor trebui înregistrate și denumite individual.

zb48j1t,1692100403680 -58-17SEP23-1/7

1. Selectați Meniu.

PC582158 —UN—01AUG23



Meniu

zb48j1t,1692100403680 -58-17SEP23-2/7

2. Selectați GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1692100403680 -58-17SEP23-3/7

3. Selectați Ghidare.

PC590571 —UN—17AUG23



Ghidare

zb48j1t,1692100403680 -58-17SEP23-4/7

4. Selectați Curbe AB din Modul de urmărire.
5. Selectați numele curbelor AB din Numele urmei de ghidare. Dacă nu există niciun nume, creați unul nou selectând o urmă de ghidare nouă.
6. Deplasați vehiculul la locația dorită pentru începerea urmei.
7. Începeți înregistrarea. Selectați Record (Înregistrare).
8. Înregistrarea este înlocuită cu următorul după ce este selectată:

PC590565 —UN—17AUG23



Curbe AB din Modul de urmărire

a. Pauză

zb48j1t,1692100403680 -58-17SEP23-5/7

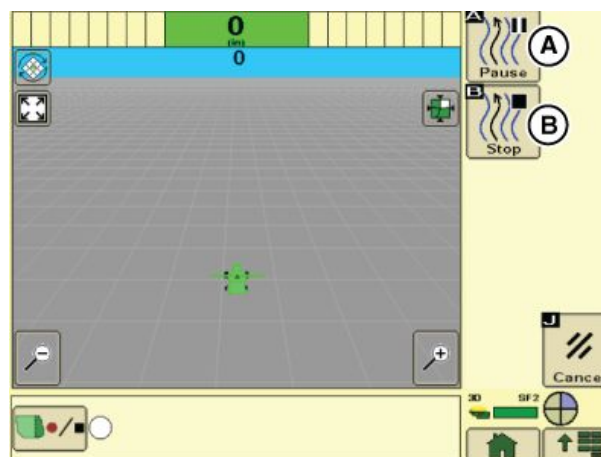
b. Stop

9. Conduceți pe cursa inițială. O urmă de ghidare de culoare albastră va fi afișată pe câmp.

NOTĂ: La deplasarea drept înainte, este posibil ca această cale înregistrată să nu fie afișată în spatele pictogramei utilajului de pe afișaj. Calea va apărea în momentul în care direcția este acționată.

10. Apăsați Stop (B) înregistrare la capătul cursei; urma de ghidare va fi salvată în memorie.

NOTĂ: Dacă în timpul înregistrării se pierde semnalul GPS, înregistrarea este oprită, iar curba AB înregistrată până în punctul respectiv este salvată. În cazul în care Curba AB nu este cea dorită de operator, aceasta poate fi ștearsă utilizând butonul Ștergere urmă de ghidare din pagina Configurarea urmei de ghidare.



Pagina Setare curbă AB

A—Pauză

B—Stop

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1692100403680 -58-17SEP23-6/7

PC590590 —UN—17AUG23

Înregistrarea unei căi drepte sau ocolirea obstacolelor

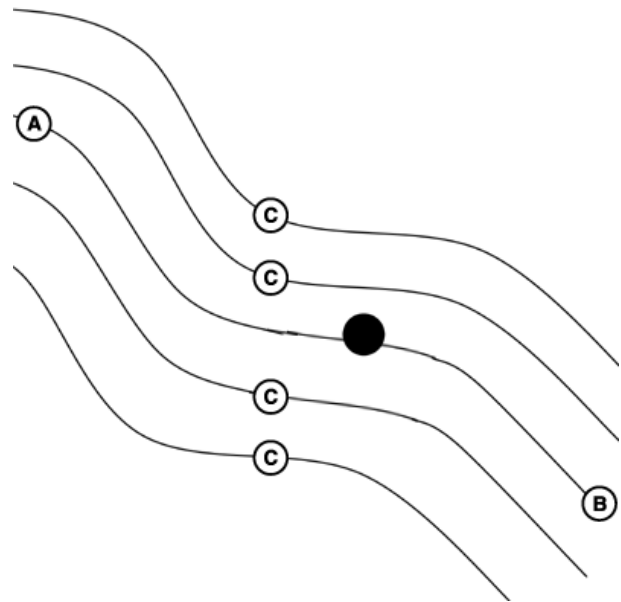
1. Începeți înregistrarea curbelor AB.
2. Selectați Întrerupeți înregistrarea pentru a opri temporar înregistrarea căii vehiculului.
3. Selectați Înregistrare curbe AB pentru a relua înregistrarea curbei AB.

Distanța dintre punctul în care înregistrarea a fost întreruptă și cel în care a fost reactivată va fi marcată cu ajutorul unei linii drepte. Această funcție poate fi utilă când există o secțiune dreaptă lungă sau când sunt ocolite obstacole.

NOTĂ: Segmentul de legătură maxim (segmentul de linie generat între întrerupere și reactivare) care poate fi creat este pe o distanță de 0,8 km (0,5 mile) (2,640 ft). Pentru distanțe mai mari, segmentul nu va conecta cele două puncte, ceea ce va avea ca rezultat apariția unui segment neacoperit din calea respectivă.

A—Întrerupeți înregistrarea înainte de a ajunge în dreptul obstacolului
B—Reluați înregistrarea după depășirea obstacolului

C—Căi generate de la urma de ghidare 0



Navigarea în jurul obstacolelor

PC9030C—UN—27OCT06

zb48j1t,1692100403680 -58-17SEP23-7/7

Urmă circulară

PC582158—UN—01AUG23

Principii de funcționare

Modul Urmă circulară le permite operatorilor să conducă utilajul în cercuri concentrice în cazul câmpurilor cu irigație cu pivot central. Operatorii pot crea un cerc inițial utilizând o serie de metode diferite. După definirea cercului inițial, sunt create toate cercurile următoare din câmpul respectiv.

Modul Urmă circulară este disponibil pentru ghidarea manuală; însă pentru a utiliza AutoTrac în modul Urmă circulară este necesară activarea AutoTrac și Pivot Pro. Activarea Pivot Pro este disponibilă numai pentru America de Nord.

Coordonatele de latitudine și longitudine ale centrului cercului sunt salvate și asociate unui nume de câmp. Dacă un câmp nu este selectat în momentul definirii centrului cercului, vor fi salvate centre globale de cerc. Centrele de cerc pot fi reapelate pentru utilizarea ulterioară.

Crearea unei noi Urme cerc

1. Selectați Meniu.



Meniu

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1692100524545 -58-17SEP23-1/6

2. Selectați GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100524545 -58-17SEP23-2/6

3. Selectați Ghidare.

PC590571 —UN—17AUG23



Ghidare

zb48j1t,1692100524545 -58-17SEP23-3/6

4. Selectați Urmă circulară din Modul de urmărire.

PC590567 —UN—17AUG23



Urmă circulară din Modul de urmărire

5. Selectați numele urmei circulare din Numele urmei. Dacă nu există niciun nume, creați unul nou selectând o urmă de ghidare nouă.

6. Deplasați vehiculul la locația dorită pentru începerea urmei.

Metoda Cerc deplasare

Conducerea pe urmă cerc – Creează o urmă cerc dacă vehiculul parcurge cel puțin 10% din cercul dorit. Se

recomandă parcurgerea integrală a cercului pentru calcularea optimă a centrului acestuia și o precizie mare a urmei.

1. Conduceți la locația dorită din câmp pentru a descrie o cursă circulară.

zb48j1t,1692100524545 -58-17SEP23-4/6

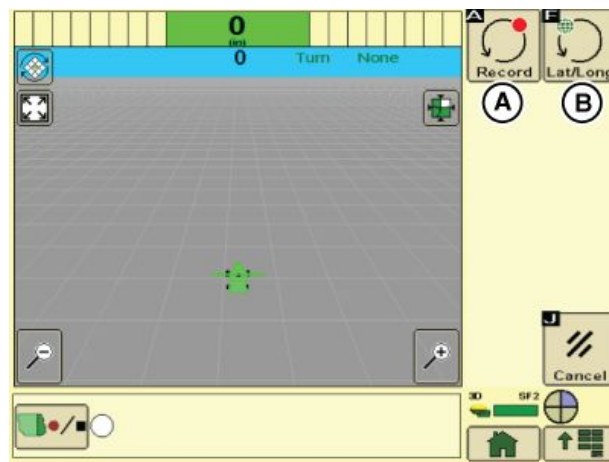
2. Selectați înregistrarea (A) pentru a parcurge urma circulară.

3. Selectați Stop înregistrare cerc. Urmele circulare sunt create automat pe baza valorii Spațiere urme definite în Configurare.

NOTĂ: Butonul Stop înregistrare cerc va apărea în momentul în care porțiunea de cerc parcursă de utilaj este suficient de mare pentru a permite calcularea poziției centrului.

A—Înregistrare

B—Lat/Long



Pagina Setarea urmei circulare

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1692100524545 -58-17SEP23-5/6

PC590591 —UN—17AUG23

Metoda Lat/Long

1. Selectați urma de ghidare Lat/Long (B).
2. Introduceți valorile dorite pentru latitudine și longitudine, în grade zecimale. Valorile latitudinii și longitudinii asociate anterior cu câmpul respectiv sunt indicate la prima afișare a ecranului de introducere.
3. Salvați valorile selectând Acceptare (C). Urmele circulare sunt create automat pe baza valorii Spațiere urme definite în Configurare.

NOTĂ: Poate fi necesară alinierea vehiculului pe urma de pivotare a vehiculului înspre centru sau folosirea funcției Deplasare cale centru pentru a alinia urmele cu vehiculul.

A—Latitudine
B—Longitudine

C—Acceptare

Punct central

zb48j1t,1692100524545 -58-17SEP23-6/6

PC590584 —UN—17AUG23

Căutător rânduri

PC582158 —UN—01AUG23

1. Selectați Meniu.



Meniu

zb48j1t,1692279954088 -58-17SEP23-1/3

2. Selectați GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692279954088 -58-17SEP23-2/3

3. Selectați Ghidare.
4. Selectați Identificator de rând din Modul de urmărire.
5. Mergeți la Vizualizare.
6. Selectați Setarea rândului.

PC590571 —UN—17AUG23



Ghidare

zb48j1t,1692279954088 -58-17SEP23-3/3

Afișaj din generația 4—Urmă de ghidare

Urme de ghidare drepte

PC28961 —UN—24APR23

1. Selectați Meniu.



Meniu

zb48j1t,1692106465016 -58-17SEP23-1/9

2. Selectați Ghidare AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Ghidare AutoTrac

zb48j1t,1692106465016 -58-17SEP23-2/9

3. Selectați Setare urmă de ghidare.

PC590575 —UN—17AUG23



Setare urmă

zb48j1t,1692106465016 -58-17SEP23-3/9

4. Selectați Urmă de ghidare nouă, dacă nu este disponibilă o urmă de ghidare existentă.

PC590576 —UN—17AUG23



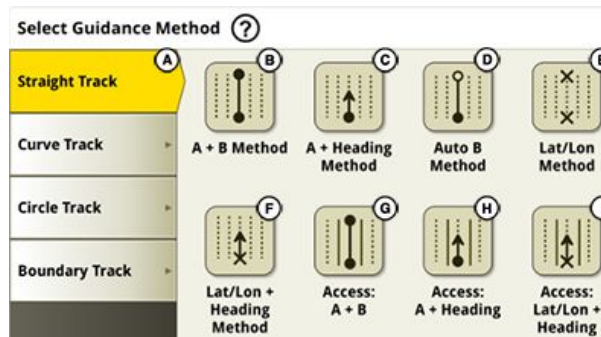
Urmă de ghidare nouă

zb48j1t,1692106465016 -58-17SEP23-4/9

5. Selectați modul Urme de ghidare drepte (A). Selectați orice metodă din opțiunile disponibile.

A—Urme de ghidare drepte
B—Metoda A + B
C—Metoda A + cap-compas
D—Metoda Auto B
E—Metoda Lat/Lon

F—Metoda Lat/Lon +
cap-compas
G—Accesare: A + B
H—Accesare: Cap-compas A+
I—Accesare: Lat/Lon +
Cap-compas



Opțiuni Urme de ghidare drepte

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1692106465016 -58-17SEP23-5/9

PC28945 —UN—22AUG23

6. Selectați Numele urmei de ghidare.

PC590577 —UN—17AUG23

Track Name

Track 1



Nume urmă

zb48j1t,1692106465016 -58-17SEP23-6/9

7. Selectați un câmp.

PC590578 —UN—17AUG23

Field

South 40



Câmp

zb48j1t,1692106465016 -58-17SEP23-7/9

9. Selectați Setare A.

PC590579 —UN—17AUG23

Set A

Setare A

zb48j1t,1692106465016 -58-17SEP23-8/9

10. Selectați Setare B.

PC590580 —UN—17AUG23

Set B

Setare B

zb48j1t,1692106465016 -58-17SEP23-9/9

Urmă curbă

PC28961 —UN—24APR23

1. Selectați Meniu.



Meniu

zb48j1t,1692108125002 -58-17SEP23-1/6

2. Selectați Ghidare AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Ghidare AutoTrac

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1692108125002 -58-17SEP23-2/6

3. Selectați Setare urmă de ghidare.

PC590575 —UN—17AUG23



Setare urmă

zb48j1t,1692108125002 -58-17SEP23-3/6

4. Selectați Urmă de ghidare nouă, dacă nu este disponibilă o urmă de ghidare existentă.

PC590576 —UN—17AUG23



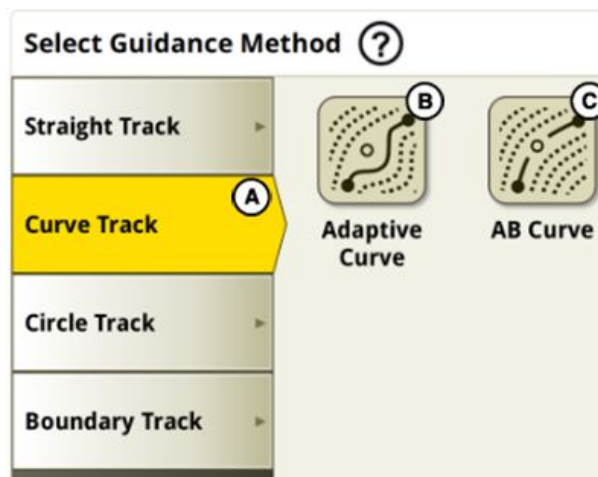
Urmă de ghidare nouă

zb48j1t,1692108125002 -58-17SEP23-4/6

5. Selectați Urmă de ghidare curbă (A). Selectați orice metodă din opțiunile disponibile.
6. Deplasați utilajul în locul dorit de pe câmp.

A—Urmă curbă
B—Curbă adaptivă

C—Curbă AB



Opțiuni Urmă de ghidare curbă

PC28846 —UN—22AUG23

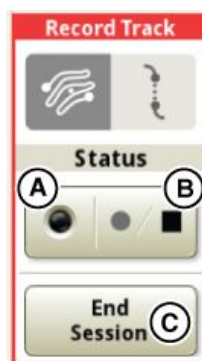
zb48j1t,1692108125002 -58-17SEP23-5/6

7. Selectați Înregistrare (A) pentru a începe înregistrarea.
8. Selectați Terminare sesiune (C) pentru a încheia înregistrarea.
9. Selectați OK pentru a salva sesiunea sau Anulare pentru a reveni la sesiunea de înregistrare a curbei.

NOTĂ: După încheiere, pot fi adăugate segmente curbe suplimentare la sesiune prin editarea urmei de ghidare.

A—Înregistrare
B—Pauză/Stop

C—Înch. sesiune



Înregistrare urme de ghidare

PC590588 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692108125002 -58-17SEP23-6/6

Urmă circulară

PC28961 —UN—24APR23

1. Selectați Meniu.



Meniu

zb48j1t,1692108138989 -58-17SEP23-1/7

2. Selectați Ghidare AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Ghidare AutoTrac

zb48j1t,1692108138989 -58-17SEP23-2/7

3. Selectați Setare urmă de ghidare.

PC590575 —UN—17AUG23



Setare urmă

zb48j1t,1692108138989 -58-17SEP23-3/7

4. Selectați Urmă de ghidare nouă, dacă nu este disponibilă o urmă de ghidare existentă.

PC590576 —UN—17AUG23



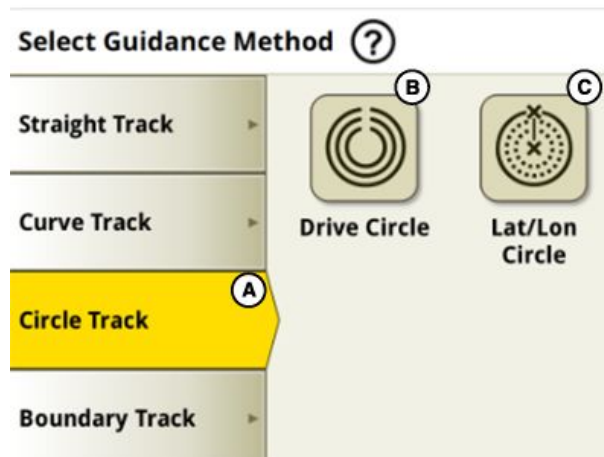
Urmă de ghidare nouă

zb48j1t,1692108138989 -58-17SEP23-4/7

5. Selectați Urmă circulară (A). Selectați orice metodă din opțiunile disponibile.

A—Urmă circulară
B—Cerc deplasare

C—Cerc lat./long.



Opțiuni Urmă circulară

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1692108138989 -58-17SEP23-5/7

PC28847 —UN—22AUG23

Cerc deplasare

1. Conduceți la locația dorită din câmp pentru a descrie o cursă circulară.
2. Selectați Start (A) pentru a înregistra o urmă de ghidare nouă.
3. Conduceți vehiculul pe cursa circulară dorită.
4. Selectați Efectuat (B) pentru a opri înregistrarea.

NOTĂ: Butonul Efectuat va apărea în momentul în care porțiunea de cerc parcursă de vehicul este suficient de mare pentru a permite calcularea poziției centrului.



Parcurgeți urma circulară

A—Start
B—Efectuat

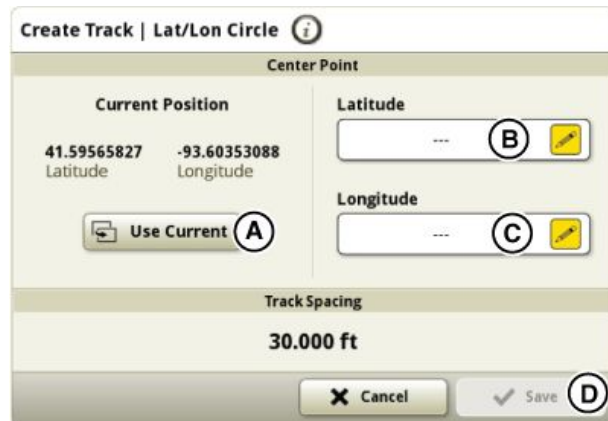
C—Anulare

zb48j1t,1692108138989 -58-17SEP23-6/7

PC590587 —UN—17AUG23

Cerc lat./long.

1. Conduceți la locația dorită din câmp pentru a descrie o cursă circulară.
2. Selectați Utilizare valori curente (A) dacă latitudinea și longitudinea actuale sunt corecte.
3. Selectați Latitudinea (B) și Longitudinea (C).
4. Selectați Salvare (D).



Lat/Lon Urmă circulară

A—Utilizare valori curente
B—Latitudine

C—Longitudine
D—Salvare

zb48j1t,1692108148895 -58-17SEP23-7/7

PC590592 —UN—17AUG23

Urmă perimetru

PC28961 —UN—24APR23

1. Selectați Meniu.



Meniu

zb48j1t,1692108148895 -58-17SEP23-1/5

2. Selectați Ghidare AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Ghidare AutoTrac

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1692108148895 -58-17SEP23-2/5

3. Selectați Setare urmă de ghidare.

PC590575 —UN—17AUG23



Setare urmă

zb48j1t,1692108148895 -58-17SEP23-3/5

4. Selectați Urmă de ghidare nouă, dacă nu este disponibilă o urmă de ghidare existentă.

PC590576 —UN—17AUG23



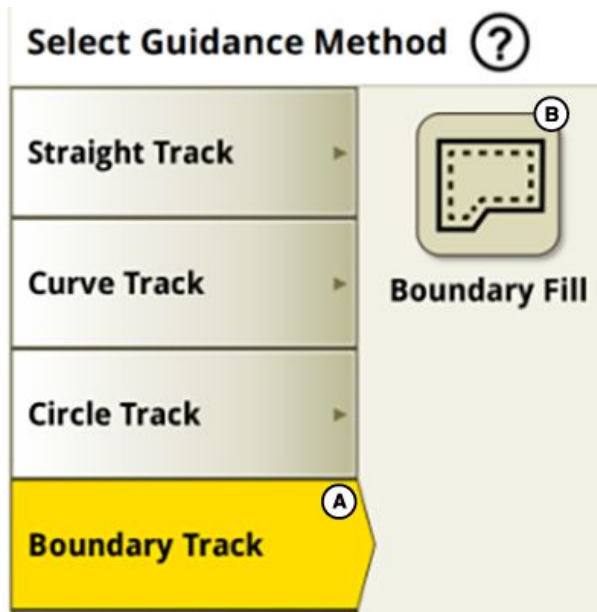
Urmă de ghidare nouă

zb48j1t,1692108148895 -58-17SEP23-4/5

5. Selectați una urmă perimetru (A). Selectați Urmă derivată pe baza perimetrului (B).
6. Selectați câmpul și perimetrul pentru a genera o urmă derivată pe baza perimetrului.
7. Selectați Următorul pentru a configura urma derivată pe baza perimetrului.

A—Urmă perimetru

B—Urmă derivată pe baza perimetrului



Opțiuni pentru urmă perimetru

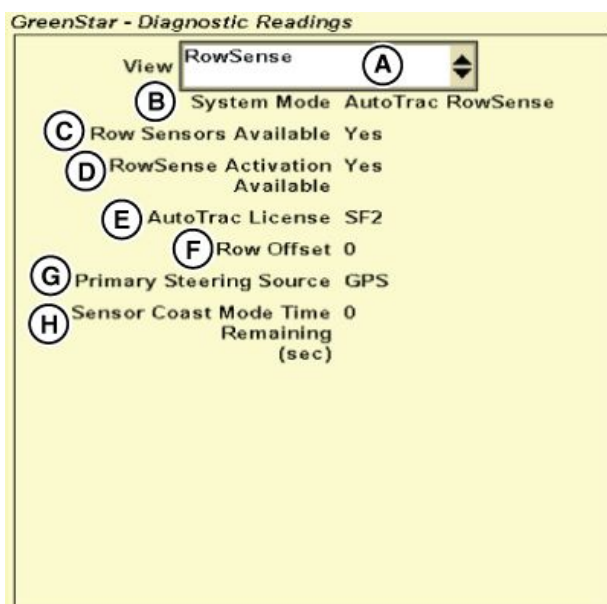
zb48j1t,1692108148895 -58-17SEP23-5/5

PC28848 —UN—22AUG23

Diagnosticări

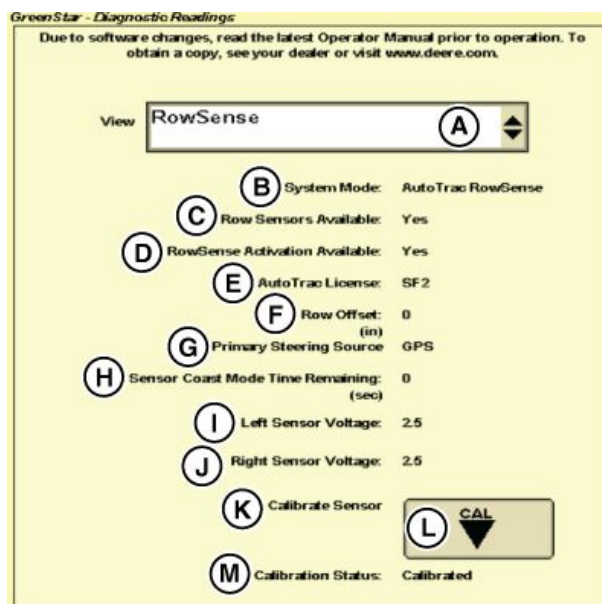
Ecrane de diagnosticare pentru GreenStar 3

NOTĂ: Posibile răspunsuri de diagnosticare, furnizate împreună cu scurte explicații.



PC590586 —UN—17AUG23

Valori măsurate la diagnosticare pentru GreenStar 3 CommandCenter



PC590586 —UN—17AUG23

Valori măsurate la diagnosticare GreenStar 3

- A—Vizualizare
 B—Modul sistem
 C—Senzori de rânduri disponibili
 D—Activare RowSense disponibilă
 E—Licență AutoTrac
 F—Decalaj rânduri
 G—Sursă principală direcție
 H—Timp rămas mod funcționare inerțială a senzorului

- I— Tensiune senzor stânga
 J— Tensiune senzor dreapta
 K—Calibrare senzor
 L— CAL

- M—Starea calibrării

Senzori de rânduri disponibili:

- A – Da
- B – Nu

Activare ghidare pe rânduri disponibilă:

- A – Da (dacă este disponibilă activarea AutoTrac RowSense GS3)
- C – Nu (dacă nu este disponibilă activarea AutoTrac RowSense GS3)

Licență AutoTrac:

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

Decalaj rânduri:

- Valoarea decalajului rândului curent, distanță măsurată în (in.) sau (mm).

Sursă principală direcție:

- A – Fără

- B – GPS
- C – Senzori de rânduri

Timp rămas mod senzor graniță:

- Cronometru de numărătoare inversă în secunde atunci când semnalul GPS este pierdut.

Tensiune senzor stânga

- Tensiunea de repaus a senzorului trebuie să fie mai mică de 2,5 V.

Tensiune senzor dreapta

- Tensiunea de repaus a senzorului trebuie să fie mai mare de 2,5 V.

Calibrare senzor

Starea calibrării

- Calibrat
- Necalibrat

zb48j1t,1692098536255 -58-12SEP23-1/1

Ecra de diagnosticare pentru Gen4

Stare AutoTrac: Starea AutoTrac afișează diagrama circulară AutoTrac și comutatorul de pornire/oprire AutoTrac.

NOTĂ: Valorile de performanță și condiții ale urmăririi sunt calculate continuu când sistemul AutoTrac este activ (4/4 din diagrama circulară) și urmărirea este efectuată pe linie. Valorile nu se actualizează când sistemul AutoTrac are o diagramă plină în proporție de 3/4 sau 2/4 și valorile se schimbă în "----" în cazul unei diagrame pline în proporție de 1/4.

Performanță urmărire (A)

NOTĂ: Fiecare dintre următoarele valori este afișată ca o valoare din a 95-a percentilă, ceea ce înseamnă că în 95% din timp, performanța va fi egală cu sau mai mare decât valoarea afișată.

Eroare de deviere de la urmă de 95% – Distanța de la cea mai apropiată urmă până la mașină. Eroarea crește până când mașina ajunge la jumătate din distanța dintre cele două urme, apoi eroarea începe o numărătoare inversă pe măsură ce mașina se apropie de următoarea

	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)
Eroare laterală (toate tipurile de urme)	4 cm (1.6 in)	8 cm (3.2 in)	12 cm (4.7 in)

Eroare de cap compas de 95% – Relația dintre direcția mașinii și urma actuală. În condiții bune, valorile ar trebui să fie egale cu sau mai mici decât valorile indicate mai jos:

	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)
Urme de ghidare drepte	0,8°	1°	1,2°
Urmă circulară/Curbă (această valoare depinde de cât de strânsă este curba. Curbele mai strânse au valori mai mari.)	1,6°	3,0°	3,6°

Rată de derivă de 95% – Rata de întoarcere a mașinii, care afectează performanța urmăririi. În condiții bune,

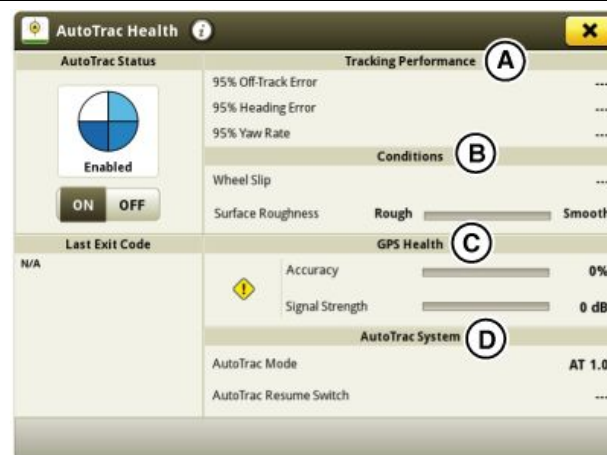
valorile ar trebui să fie egale cu sau mai mici decât valorile indicate mai jos:

	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)
Urme de ghidare drepte	1°	1,5°	1,8°
Urmă circulară/Curbă (această valoare depinde de cât de strânsă este curba. Curbele mai strânse au valori mai mari.)	2°	4,5°	5,4°

Condiții (B)

NOTĂ: Valorile din afara intervalului optim afișează un indicator de stare cu LED galben. Valorile din intervalul optim afișează un indicator de stare cu LED verde.

Neuniformitatea suprafeței - Măsurarea suprafeței pe care funcționează mașina. Se calculează folosind valorile de intrare pentru tangaj, ruli și viteză de la receptorul StarFire. Bara indicatoare pentru denivelările suprafeței



Ecra de diagnosticare pentru Gen4

A—Performanță urmărire
B—Condiții

C—Starea sistemului GPS
D—Sistemul AutoTrac

urmă. În condiții bune, valorile ar trebui să fie egale cu sau mai mici decât valorile indicate mai jos:

este galbenă în afara intervalului optim și verde în intervalul optim.

Alunecare roți - Procentul de alunecare a roților este măsurat prin compararea valorii măsurate pentru viteza roților de la mașină cu viteza dată de GPS. O valoare mai mare de 6% indică faptul că este posibil ca alunecarea roților să aibă un impact negativ asupra performanței sistemului AutoTrac.

Starea sistemului GPS (C)

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1692676792441 -58-23AUG23-1/2

PC590594 —UN—17AUG23

Precizia – Precizia poziției receptorului care este afișată sub formă de procent. Pentru a atinge nivelul indicat de precizie și repetabilitate, este necesară o precizie de 100%.

Intensitatea semnalului - Calitatea semnalului de corecție StarFire recepționată de receptor.

Sistemul AutoTrac (D)

Modul AutoTrac - Indică tipul de unitate de control AutoTrac instalată pe utilaj.

Unitate de control	Mod AutoTrac
AT2 (7R S.N. 110101—, 8R S.N. 160001—, 8RT S.N. 923001—, 8RX S.N. 801001—)	AT 2.0
AT1 (unitate de control AutoTrac integrată sau instalată din fabrică)	AT 1.0
Unitatea de control AutoTrac 300	ATC 300
Unitate de control AutoTrac — Raven	ATC Raven
Unitate de control AutoTrac Reichardt	ATC Reichardt
Unitate de control AutoTrac Deere	ATC Deere
AutoTrac Universal 300	ATC 300
AutoTrac Universal 200	ATC 200
AutoTrac Universal 100	ATC 100

Comutatorul de reluare AutoTrac - Indică starea pornită când comutatorul de reluare AutoTrac este apăsat și starea oprită când comutatorul de reluare este eliberat.

zb48j1t,1692676792441 -58-23AUG23-2/2

Curățarea senzorilor de rânduri

Curățarea senzorilor de rânduri

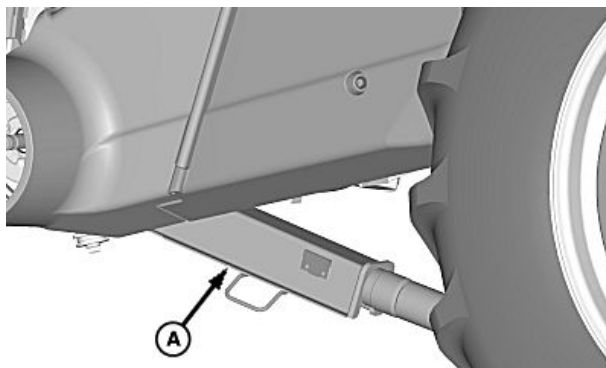
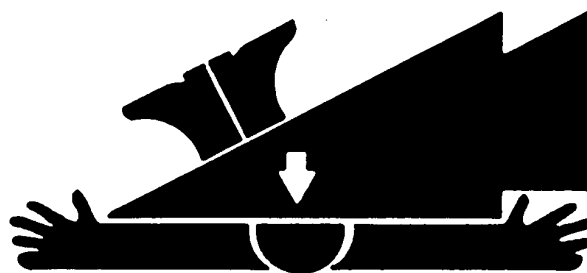
⚠ ATENȚIE: Opriți motorul, acționezi frâna de parcare și scoateți cheia.

Ridicați hederul și coborâți opritorul de siguranță (A) pe tija cilindrului hidraulic.

Senzorii de rânduri trebuie verificați zilnic pentru a determina dacă este necesară curățarea. Dacă se acumulează material recoltat pe senzori, acesta ar putea preveni mișcarea liberă și poate afecta performanța. Pentru a curăța senzorii de rânduri, îndepărtați resturile de pe senzori și din jurul acestora. Asigurați-vă că senzorii se mișcă liber și nu sunt obstrucționați.

Verificați anual bușele și arborii senzorilor pentru a detecta eventualele semne de uzură excesivă. Înlocuiți conform necesităților.

A—Opritor de siguranță



TS686—UN—21SEP89

H90891—UN—26FEB08

KR43067,00000B3 -58-11NOV08-1/1

Index

	Pagina		Pagina
A		I	
Activare.....	20-1	Instalat	
Activarea/dezactivarea stării senzorilor	15-1	Senzor de rând	35-1
Aliniere			
Sistem de ghidare pe rânduri.....	25-6, 30-2		
Alinierea tulpinilor			
Senzori de rânduri.....	25-6, 30-2		
B		M	
Butonul 2		Maneta multifuncțională.....	15-1
Butonul Reluare	15-1	Mod intrare pe rând	
Butonul 3		Butonul Reluare	15-1
Butonul Reluare	15-1	Modul AutoTrac	
Butonul Reluare		Curbe adaptive.....	40-7
Butonul 2.....	15-1	Modul Documentație	
Butonul 3.....	15-1	Curbe adaptive.....	40-7
Configurare	15-1	Modul sistem de ghidare pe rânduri	
Mod intrare pe rând.....	15-1	Butonul Reluare	15-1
Modul sistem de ghidare pe rânduri.....	15-1		
C		P	
Calibrare		Pictogramă	
Diagnosticare	55-1	Senzor de rând	35-1
Senzori de rânduri.....	25-7, 30-3		
Cerințe	20-1	R	
Compatibilitate.....	20-1	Rând de supoziție.....	25-6, 30-2
Configurare			
Butonul Reluare	15-1	S	
Curățare		Semnal pierdut	
Senzori de rânduri.....	60-1	Senzor de rând	35-1
Curbe adaptive		Senzor de rând	
Înregistrare manuală	40-7	Butonul Stare	15-1
Modul AutoTrac.....	40-7	Funcționarea cu semnal GPS	35-1
Modul Documentație	40-7	Instalat	35-1
Cuvinte de semnalizare, înțelegere	5-1	Pictogramă.....	35-1
D		Semnal pierdut.....	35-1
Decalaje		Senzori de rânduri	
Sistem de ghidare pe rânduri.....	25-6, 30-2	Alinierea tulpinilor.....	25-6, 30-2
Depanarea		Calibrare	25-7, 30-3
Ecranul Diagnosticare.....	55-1	Curățare	60-1
Diagnosticare.....	55-1	Tensiuni.....	25-7, 30-3
G		Timp de așteptare	15-1
GPS		Separatoare pentru cultură.....	25-6, 30-2
Senzor de rând	35-1	Siguranța	
I		Întreținerea în condiții de siguranță, practică	5-2
Informații generale		Sistem de ghidare pe rânduri	
Referințe generale		Aliniere.....	25-6, 30-2
Mărci comerciale	-3	Diagnosticare	55-1
		Setarea decalajului	25-6, 30-2
		SSU	15-1

Continuare pe pagina următoare

Pagina

T

Tensiuni

Senzori de rânduri..... 25-7, 30-3

Timp de așteptare..... 15-1

V

Validarea sistemului..... 15-1

Valoare decalaj..... 20-1

Documentația de service John Deere disponibilă

Informații Tehnice

Informațiile tehnice pot fi achiziționate de la John Deere. Publicațiile sunt disponibile în variantă imprimată sau pe suport CD-ROM.

Comenzile se pot face către una dintre următoarele:

- Magazinul de Informații Tehnice John Deere:
www.JohnDeere.com/TechInfoStore
- Tel 1-800-522-7448
- Contactați reprezentantul local John Deere

Informațiile disponibile includ:

CATALOAGELE DE PIESE listează piesele de schimb disponibile pentru mașina dvs. cu vederi în explozie pentru a vă ajuta să identificați piesele corecte. Este util de asemenea în asamblare și dezasamblare.



TS189 —UN—17JAN89

DX,SERVIT -58-07DEC16-1/4

MANUALELE OPERATORULUI oferă informații de siguranță, operare, întreținere și servizare.



TS191 —UN—02DEC88

DX,SERVIT -58-07DEC16-2/4

MANUALELE TEHNICE scot în evidență informații de service pentru mașina dvs. Sunt incluse specificațiile, ansambluri ilustrate și proceduri de dezasamblare, diagrame ale fluxului de ulei hidraulic și diagrame de cablare. Unele produse au manuale separate pentru informații de reparare și diagnosticare. Unele componente, ca motoarele, sunt disponibile într-un alt manual tehnic ale componentului.



Continuare pe pagina următoare

DX,SERVIT -58-07DEC16-3/4

TS224 —UN—17JAN89

CURRICULUM EDUCAȚIONAL cu cinci serii de cărți cuprinzătoare cu informații de bază detaliate, indiferent de producător:

- Seria Agricultural Primer (Manualul Agricol) acoperă tehnologia din domeniile agriculturii și creșterii animalelor.
- Seria Farm Business Management (Managementul Afacerii în Domeniul Agricol) examinează problemele reale și oferă soluții practice în domenii ca marketing, financiar, selectarea echipamentului și compatibilitate.
- Manualele Fundamentals of Services (Elementele de Bază pentru Servisare) vă prezintă modul de reparare și întreținere a echipamentului off-road.
- Manualele Fundamentals of Machine Operation (Elementele de Bază pentru Operarea Mașinilor) explică reglajele și capacitățile mașinii, modul de îmbunătățire a performanțelor mașinii și modul de eliminare a operațiilor necesare din câmp.
- Manualele Fundamentals of Compact Equipment (Elementele de Bază pentru Echipamentele Compacte)



furnizează instrucțiuni de service și întreținere a echipamentelor cu prize de putere de până la 40 cai putere.

DX,SERVLIT -58-07DEC16-4/4

TS1663 —UN—10OCT97

John Deere este la dispoziția dumneavoastră

SATISFAȚIA CLIEȚILOR este importantă pentru John Deere.

Distribuitorii noștri se străduie să vă ofere prompt și eficient piese și servicii:

- Întreținere și piese de service pentru sprijinirea echipamentului dvs.
- Tehnicieni de service instruiți și instrumentele necesare pentru diagnosticare și reparare pentru a servisa echipamentul dvs.



TS201—UN—15APR13

PROCESUL DE REZOLVARE A PROBLEMELOR DE SATISFAȚIE A CLIEȚILOR

Reprezentantul local John Deere este dedicat să vă întrețină echipamentul și să rezolve orice problemă pe care o puteți avea.

1. Când contactați distribuitorul local, fiți pregătit cu următoarele informații:

–Modelul mașinii și numărul de identificare al produsului

–Data achiziției

–Natura problemei

2. Discutați problema cu managerul de service al reprezentantului.

3. Dacă nu poate fi rezolvată, explicați problema managerului reprezentanței și solicitați asistență.

4. Dacă aveți o problemă persistentă care nu poate fi rezolvată la reprezentanța locală, solicitați reprezentantului local să contacteze John Deere pentru asistență. Sau contactați Centrul de asistență clienți Ag la 1-866-99DEERE (866-993-3373) sau trimiteți-ne un e-mail la www.deere.com/en_US/ag/contactus/.

DX.IBC/2 -58-02APR02-1/1

Cu programele de service John Deere, activitatea dumneavoastră decurge fără întreruperi

Cu programele de service John Deere, activitatea dumneavoastră decurge fără întreruperi

Cu programele de service John Deere, activitatea dumneavoastră decurge fără întreruperi