

AutoTrac RowSense Комбайн і бавовник



JOHN DEERE



ПОСІБНИК ОПЕРАТОРА

AutoTrac RowSense Комбайн і бавовник

OMPFP24374 ВИДАННЯ КЗ (UKRAINIAN)

John Deere Ag Management Solutions

PRINTED IN U.S.A.

Впровадження

Передмова

ДЯКУЄМО за придбання продукції John Deere.

УВАЖНО ПРОЧИТАЙТЕ ЦЮ ІНСТРУКЦІЮ, щоб зрозуміти правильний порядок експлуатації та технічного обслуговування вашого виробу. Невиконання цієї вимоги може призвести до отримання травм або пошкодження обладнання. Ця інструкція та попереджувальні символи на вашому виробі також можуть бути доступні на інших мовах. (Для замовлення відвідайте <https://techpubs.deere.com/>).

ЦЯ ІНСТРУКЦІЯ є невід'ємною частиною виробу і повинна залишатися з ним при його продажу.

ОДИНИЦІ ВИМІРЮВАННЯ в цьому посібнику наведені в метричній системі, а також указано їхні американські еквіваленти. Використовуйте тільки правильні запчастини й кріпильні елементи. Для метричних і дюймових кріпильних елементів можуть знадобитися відповідні метричні або дюймові гайкові ключі.

ПРАВА ТА ЛІВА СТОРОНИ визначаються, стоячи обличчям в напрямку, коли машина або знаряддя переміщуються вперед.

ЗАПИШІТЬ ІДЕНТИФІКАЦІЙНІ НОМЕРИ ВИРОБІВ (PIN) в посібнику з експлуатації. Правильно запишіть всі номери, які допоможуть у пошуку виробу в разі її крадіжки. Ці номери також необхідно повідомляти вашому дилеру при замовленні запчастин. Зберігайте копію ідентифікаційних номерів в безпечному місці за межами машини і подалі від виробу.

ГАРАНТІЯ надається в рамках програми підтримки John Deere для клієнтів, які здійснюють експлуатацію та технічне обслуговування обладнання, як це описано в цьому посібнику. Умови гарантії наведені в гарантійному сертифікаті або свідоцтві, яке ви повинні отримати від вашого дилера.

Компанія John Deere надає гарантійне обслуговування своєї продукції в разі виникнення дефектів протягом гарантійного періоду. В деяких випадках компанія John Deere також надає послуги з польового вдосконалення, часто безкоштовно для клієнта, навіть якщо продукт не покривається гарантією. У разі неналежної експлуатації обладнання або зміни його початкових заводських технічних характеристик гарантійні зобов'язання скасовуються, а у внесенні поліпшень для роботи в польових умовах може бути відмовлено.

Якщо ви не є першим власником цього виробу, вам слід звернутися до місцевого дилера John Deere, щоб повідомити йому заводський номер цього виробу. Це допоможе компанії John Deere інформувати користувачів про вдосконалення продукції та щодо інших питань.

Серійний №:

ZB48J1T,1692254533140-UK-17AUG23-1/1

Торгові марки

Торгові марки	
AMS™	Торгова марка компанії Deere & Company
Android™	Торгова марка Google Inc.
Apple®	Торгова марка компанії Apple, Inc.
AutoTrac™	Торгова марка компанії Deere & Company
Bluetooth®	Торгова марка компанії Bluetooth SIG
CommandCenter™	Торгова марка компанії Deere & Company
GreenStar™	Торгова марка компанії Deere & Company
iGrade™	Торгова марка компанії Deere & Company
iTEC™	Торгова марка компанії Deere & Company
JDLINK™	Торгова марка компанії Deere & Company
John Deere Remote Display Access™	Торгова марка компанії Deere & Company
Microsoft®	Торгова марка корпорації Microsoft у Сполучених Штатах Америки та інших країнах
Датчик RowSense™	Торгова марка компанії Deere & Company
Service ADVISOR™	Торгова марка компанії Deere & Company
StarFire™	Торгова марка компанії Deere & Company
StellarSupport™	Торгова марка компанії Deere & Company
Surface Water Pro	Торгова марка компанії Deere & Company
Windows®	Торгова марка корпорації Microsoft у Сполучених Штатах Америки та інших країнах

BVVMST,1690521760389-UK-22AUG23-1/1

Зміст

Сторінка	Сторінка
Заходи безпеки	Дисплей GreenStar 3 — маршрут
Зверніть увагу на інформацію щодо заходів безпеки 5-1	Прямий маршрут 40-1
Розуміння сигнальних слів 5-1	Адаптивні криві 40-5
Дотримуйтесь правил техніки безпеки 5-2	Криві АБ 40-8
Заходи безпеки при виконанні технічного обслуговування 5-2	Круговий маршрут 40-10
Заходи безпеки при поводженні з електронними компонентами та опорами 5-3	Рядковий копір 40-11
Правила техніки безпеки під час використання систем навігації 5-3	Зміна маршруту 40-12
Правильно використовуйте ремінь безпеки 5-4	Маршрут з канавами 40-12
Тримайтесь подалі від рухомих частин комбайна 5-4	Маршрут дамби 40-12
Нормативна документація та інформація про відповідність	GreenStar 3 CommandCenter — маршрут
Декларація відповідності ЄС 10-1	Прямий маршрут 45-1
Кнопка відновлення	Адаптивні криві 45-3
Налаштування кнопки відновлення 15-1	Криві АБ 45-7
AutoTrac RowSense	Круговий маршрут 45-9
Огляд 20-1	Рядковий копір 45-10
Налаштування й калібрування системи на машинах 2012 модельного року й новіших моделях	Дисплей 4-го покоління — маршрут
Налаштування системи AutoTrac RowSense за допомогою дисплея GreenStar 25-1	Прямий маршрут 50-1
Налаштування AutoTrac RowSense за допомогою дисплея 4-го покоління 25-3	Непрямий маршрут 50-2
Налаштування зміщення навігації між рядами 25-5	Круговий маршрут 50-3
Налаштування входження в ряд 25-5	Межовий маршрут 50-5
Процедура калібрування датчика рядка за допомогою дисплея GreenStar 25-6	Діагностика
Процедура калібрування датчика рядка за допомогою дисплея 4-го покоління 25-7	Екрани діагностики для GreenStar 3 55-1
Налаштування і калібрування системи на машинах 2011 модельного року й старіших моделях	Діагностичний екран для Gen4 55-2
Налаштування системи AutoTrac RowSense 30-1	Очищення датчиків рядків
Налаштування зміщення навігації між рядами 30-2	Очищення датчиків рядків 60-1
Процедура калібрування датчика ряду 30-3	
Увімкнення системи	
Дисплеї та індикатори 35-1	
Ввімкнення датчиків рядів 35-1	
<i>Оригінальних інструкціях. Уся інформація, ілюстрації та технічні вимоги у цьому довіднику, які базуються на новітній інформації, доступні під час публікації. Зберігається право виконувати зміни в будь-який час без попередження.</i>	
COPYRIGHT © 2012 John Deere GmbH & Co. KG Mannheim Regional Center Zentralfunktionen All rights reserved. A John Deere ILLUSTRATION™ Manual	

Заходи безпеки

Зверніть увагу на інформацію щодо заходів безпеки

Це — попереджувальний символ. Коли ви бачите цей символ на вашій машині або в цій інструкції, пам'ятайте про можливість отримання травми.

Дотримуйтесь рекомендованих правил техніки безпеки та безпечних методів роботи.



T81389—UN—28JUN13

DX.ALERT-UK-03OCT22-1/1

Розуміння сигнальних слів

НЕБЕЗПЕЧНО; Попереджувальне слово «НЕБЕЗПЕЧНО» означає небезпечну ситуацію, яка, якщо не запобігти їй, призведе до смерті або серйозної травми.

ОБЕРЕЖНО; Попереджувальне слово «ОБЕРЕЖНО» означає небезпечну ситуацію, яка, якщо не запобігти їй, може призвести до смерті або серйозної травми.

УВАГА; Попереджувальне слово «УВАГА» означає небезпечну ситуацію, яка, якщо не запобігти їй, може призвести до травми легкого або середнього ступеню тяжкості. Слово «УВАГА» також може використовуватись для попередження про небезпечні методи роботи, пов'язані з випадками, які можуть призвести до травм.

Попереджувальні слова — НЕБЕЗПЕЧНО, ОБЕРЕЖНО або УВАГА — використовуються з попереджувальними символами. НЕБЕЗПЕЧНО означає найбільш серйозні небезпеки. Попереджувальні знаки «НЕБЕЗПЕЧНО»



⚠ ПОПЕРЕДЖЕННЯ

⚠ УВАГА

або «ОБЕРЕЖНО» розташовані поруч з конкретними джерелами небезпеки. Загальні заходи безпеки вказані на попереджувальних знаках «УВАГА». Слово «УВАГА» також призначене для того, щоб привернути увагу до повідомлень про дотримання правил безпеки в цій інструкції.

TS187—UK—29APR17

DX.SIGNAL-UK-05OCT16-1/1

Дотримуйтесь правил техніки безпеки

Уважно прочитайте всі повідомлення про дотримання правил безпеки в цій інструкції та на попереджувальних знаках на вашій машині. Підтримуйте попереджувальні знаки в гарному стані. Замініть відсутні або пошкоджені знаки безпеки. Переконайтеся в тому, що на компонентах нового обладнання та запчастинах є відповідні попереджувальні знаки. Запасні знаки безпеки можна придбати в свого дилера John Deere.

На деталях та компонентах, отриманих від постачальників, може міститися додаткова інформація щодо правил техніки безпеки, яка не вказана в цій інструкції з експлуатації.

Ознайомтеся з правильним порядком експлуатації машини та використання органів управління. Не дозволяйте експлуатувати машину особам, які не пройшли відповідного інструктажу.

Підтримуйте вашу машину у належному справному стані. Самовільні зміни машини можуть погіршити її



TS201—UN—15APR13

функціональні характеристики та/або негативно вплинути на безпеку та строк служби машини.

Якщо у вас виникли питання щодо будь-якої частини цього посібника й вам потрібна допомога, зверніться до вашого дилера John Deere.

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

Заходи безпеки при виконанні технічного обслуговування

Вивчіть процедуру технічного обслуговування перед виконанням робіт. Тримайте робочу зону чистою та сухою.

Забороняється змащувати, обслуговувати або регулювати машину під час її руху. Не доторкайтеся руками, ногами та одягом до рухомих деталей. Виведіть із зачеплення всі елементи управління силовим приводом, щоб скинути тиск. Опустіть обладнання на землю. Заглушіть двигун. Вийміть ключ із замка запалювання. Дайте машині охолонути.

Забезпечте надійну опору для всіх елементів машини, які необхідно підняти для виконання технічного обслуговування.

Тримайте всі деталі у справному стані та правильно встановленими. Одразу усуньте всі пошкодження. Замініть зношені або зламані деталі. Видаліть всі накопичення мастила, оливи або забруднень.

На самохідному обладнанні відключіть кабель заземлення акумуляторної батареї (-) перед виконанням регулювань електричної системи або зварювальних робіт на машині.

На причіпних знаряддях відключіть джгут проводів від трактора перед виконанням технічного обслуговування компонентів електричної системи або зварювальних робіт на машині.

Падіння при чистці або роботі на висоті може стати



TS218—UN—23AUG88

причиною серйозних травм. Використовуйте драбину або платформу, щоб легко дістатися будь-якого місця. Використовуйте надійні та безпечні опори для ніг та рук.

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

Заходи безпеки при поводженні з електронними компонентами та опорами

Падіння під час монтажу або демонтажу електронних компонентів, встановлених на обладнанні, може призвести до серйозної травми. Використовуйте драбину або платформу, щоб легко дістатися до кожного місця монтажу. Використовуйте надійні та безпечні опори для ніг та рук. Забороняється виконувати монтаж або демонтаж компонентів в умовах високої вологості або обмерзання.

Встановлення або технічне обслуговування базової станції RTK на вежі або іншій високій конструкції повинен виконувати сертифікований монтажник.

При встановленні або технічному обслуговуванні щогли приймача глобальної системи позиціонування, що використовується на знарядді, використовуйте правильні методи підйому та носіть правильні засоби



TS249—UN—23AUG88

захисту. Щогла є важкою конструкцією. Потрібно дві людини, коли монтажні місця не доступні з землі або з сервісної платформи.

DX,WWW,RECEIVER-UK-24AUG10-1/1

Правила техніки безпеки під час використання систем навігації

Не використовуйте системи навігації на дорогах. Завжди вимикайте (деактивуйте) системи навігації перед виїздом на дорогу. Не намагайтеся увімкнути (активувати) систему навігації під час руху по дорозі.

Система навігації призначена для допомоги оператору ефективніше виконувати операції в польових умовах. Оператор завжди є відповідальним за маршрут руху машини. Система навігації автоматично не визначає і не запобігає зіткненням з перешкодами або іншими машинами.

Системи навігації включають у себе програми, які автоматизують керування машиною. До них належать зокрема функції AutoTrac, iTEC, автоматизація розвороту AutoTrac, навігація знаряддя AutoTrac (пасивна), AutoTrac Universal, контролер AutoTrac, AutoTrac і система синхронізації машини John Deere Machine Sync.

Щоб запобігти травмуванню оператора й сторонніх осіб:

- У жодному разі не залазьте та вилазьте з машини, яка рухається.

- Переконайтесь, що машину, знаряддя та навігаційну систему налаштовано належним чином.
 - У разі використання системи iTEC, автоматизації розвороту AutoTrac або навігації знаряддя AutoTrac (пасивної), перевірте, чи точно визначено межі.
 - Якщо використовується система синхронізації машини John Deere Machine Sync, перевірте калібрування вихідного положення веденої машини, щоб забезпечити достатню відстань між машинами.
- Будьте пильні та звертайте увагу на довколишні умови.
- За необхідності візьміть на себе керування кермом, щоб запобігти зіткненню на полі зі сторонніми особами, обладнанням або іншими перепонами.
- Зупиніть роботу, якщо недостатня видимість не дозволяє належним чином керувати машиною чи ідентифікувати людей або перешкоди на шляху машини.
- Під час вибору швидкості руху враховуйте польові умови, видимість і конфігурацію машини.

BVVMSIT,1690521594604-UK-28JUL23-1/1

Правильно використовуйте ремінь безпеки

Не допускайте травм або смерті внаслідок перекидання.

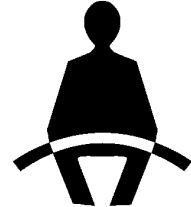
Цю машину оснащено складаною конструкцією для захисту від перекидання (ROPS). ВИКОРИСТОВУЙТЕ ремінь безпеки під час експлуатації машини з конструкцією для захисту від перекидання.

- Візьміться за клямку ремня та проведіть ремінь безпеки поперек тіла.
- Вставте клямку в замок. Почуйте клацання.
- Потягніть за клямку ремня безпеки, щоб переконатись в тому, що ремінь надійно зафіксований.
- Зручно розташуйте ремінь безпеки поперек стегон.

Повністю замініть ремінь безпеки, якщо на кріпильних деталях, замку, ремені або натягувачі є ознаки пошкодження.

Перевіряйте ремінь безпеки та кріпильні деталі щонайменше раз на рік. Перевіряйте наявність ознак

послаблених кріпильних деталей або пошкодження ремня, наприклад, порізи, розсунення ниток, надмірний або незвичайний знос, зміна кольору або стирання. Для заміни використовуйте тільки запчастини, дозволені для вашої машини. Зверніться до вашого дилера John Deere.



TS1729—UN—24MAY13

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

Тримайтесь подалі від рухомих частин комбайна

Ріжучий апарат, шнек, мотовило та подавальний валець неможливо повністю захистити кожухом через особливості їхнього функціонування. Під час роботи машини не допускайте людей до цих елементів, що рухаються. Перед технічним обслуговуванням або очищенням машини завжди вимикайте головне зчеплення, глушіть двигун та виймайте ключ із замка запалювання.



ES118704—UN—21MAR95

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

Нормативна документація та інформація про відповідність

Декларація відповідності ЄС

Deere & Company
Молін, Іллінойс США

Зазначена нижче особа заявляє, що
Виріб: Система AutoTrac™ RowSense™
відповідає всім відповідним нормам та основним вимогам таких директив:

Директива	Номер	Метод сертифікації
Директива з електромагнітної сумісності	2004/108/ЄС	Самосертифікація згідно з Додатком II Директиви

Ім'я та адреса особи в Європейській Спільноті, уповноваженої на складання комплексу технічної документації:

Brigitte Birk
Європейський офіс Deere & Company
John Deere Strasse 70
Мангайм, Німеччина D-68163
EUConformity@JohnDeere.com

Місце видачі декларації: Кайзерслаутерн,
Німеччина

Дата видачі декларації: 29 липня 2011 р.

Виробничий комплекс: John Deere Intelligent Solutions Group

Ім'я та прізвище: Аарон Сеннефф

Назва: Керівник інженерно-технічної групи, компанія John
Deere Intelligent Solutions Group

ZB48J1T,1695303948124-UK-21SEP23-1/2

DXCE01—UN—28APR09



ZB48J1T,1695303948124-UK-21SEP23-2/2

Кнопка відновлення

Налаштування кнопки відновлення

При під'єднанні машини з системою AutoTrac до кукурудзозбиральної приставки з системою RowSense кнопки активації 2 і 3 на багатофункціональному важелі автоматично вмикаються для використання в якості кнопок опускання жатки й відновлення роботи системи AutoTrac для цієї системи. На моделях 2012 року та новіших машинах кнопку Auto (Авто) можна використовувати для увімкнення системи AutoTrac, а датчики рядків увімкнуться, коли рослинна маса торкнеться датчиків. (Більш детальну інформацію наведено в підрозділі "Налаштування входження в ряд" розділу "Ввімкнення системи").



Кнопка відновлення на машині (стара)

PC582139—UN—28JUL23



Кнопка відновлення на машині (нова)

PC582139—UN—28JUL23

BVVM5IT,1690524195381-UK-05OCT23-1/1

AutoTrac RowSense

Огляд

Система AutoTrac RowSense складається з наступних компонентів

- Вбудована система AutoTrac, встановлена й активована на машині, з оновленим програмним забезпеченням AutoTrac RowSense, закладеним в систему рульового керування (SSU), активація AutoTrac SF1 або SF2.
 - На комбайнах серії 50 та 60 треба встановити оновлення програмного забезпечення Bridge Controller/Gateway.
 - Для забезпечення сумісності з AutoTrac RowSense на моделі серії S, W, T 2008 року випуску та комбайні серії C 2009 року випуску необхідно встановити шину LYNX.
- Вбудована система AutoTrac, встановлена й активована на машині, з оновленим програмним забезпеченням AutoTrac RowSense, закладеним в систему рульового керування (SSU), активація AutoTrac SF1 або SF2.
- Для машин 2012 модельного року й новіших моделей потрібен дисплей GreenStar 3 2630 або GreenStar 3 CommandCenter чи новіший дисплей.
- Для машин 2011 модельного року та старіших моделей потрібен дисплей GreenStar 2 2600 або GreenStar 3 2630.
- Активація системи AutoTrac RowSense.
- GS2 AutoTrac RowSense SF1 із застарілою активацією GS2 AutoTrac SF1.
- GS2 AutoTrac RowSense SF2 із застарілою

активацією GS2 AutoTrac SF2 або активацією GS2 AutoTrac.

- Активація AutoTrac RowSense для дисплея 4 покоління.
- Приймач StarFire із сигналом корекції SF1, SF2, SF3 або RTK.
- Одна пара датчиків рядів, встановлених на утверджену кукурудзозбиральну приставку.

Система AutoTrac RowSense працює з усіма існуючими схемами відстежування. Система AutoTrac працює в наступних режимах: адаптивні криві, криві АБ, круговий маршрут та прямий маршрут. AutoTrac RowSense — це доповнення до вбудованої системи AutoTrac на сумісному дисплеї системи точного землеробства для збирання кукурудзи. Датчики рядка, встановлені на схваленій кукурудзозбиральній приставці, виявляють стебла кукурудзи, щоб знати, де знаходиться рядок. Програма навігації AutoTrac використовує сигнал датчика рядка в поєднанні з наявними сигналами AutoTrac, щоб утримувати машину на своєму навігаційному маршруті. Якщо сигнал від датчиків рядків відсутній (наприклад, під час перетинання водоводу), використовуються дані стандартної системи GPS. Більшість інших характеристик системи AutoTrac залишається без змін. Датчики рядка є просто ще одним джерелом даних про положення для здійснення рульового управління машиною. Усі режими відстежування налаштовуються так само, як і для AutoTrac на базі GPS.

ZB48J1T,1688365471549-UK-28SEP23-1/1

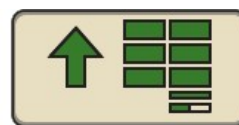
Налаштування системи AutoTrac RowSense за допомогою дисплея GreenStar

PC582158—UN—01AUG23

За допомогою дисплея GreenStar 3

ПРИМІТКА: Окрім налаштування системи AutoTrac, перед використанням продукту треба виконати описані нижче дії.

1. Натисніть кнопку меню.



Меню

ZB48J1T,1690443942471-UK-17SEP23-1/13

2. Виберіть GreenStar (GS3).

PC582159—UN—01AUG23

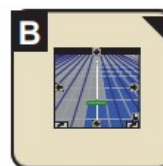


GreenStar (GS3)

ZB48J1T,1690443942471-UK-17SEP23-2/13

3. Виберіть "Навігація".

PC582160—UN—01AUG23



Навігація

ZB48J1T,1690443942471-UK-17SEP23-3/13

4. Перейдіть до вкладки "Параметри навігації".

PC582161—UN—01AUG23



Параметри навігації

ZB48J1T,1690443942471-UK-17SEP23-4/13

5. Виберіть "Змінити налаштування RowSense".

PC582162—UN—01AUG23



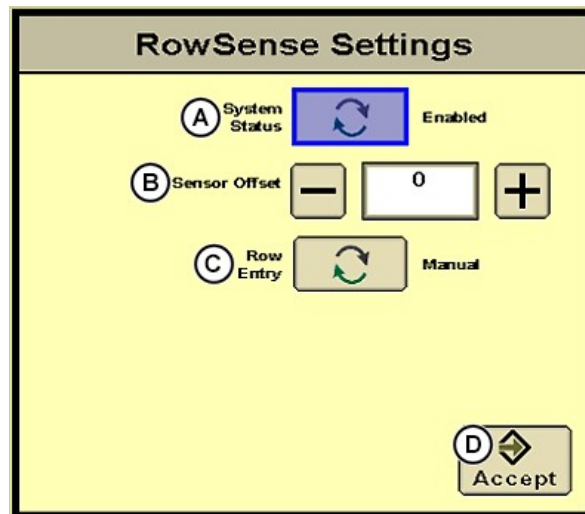
Змінити налаштування RowSense

Продовження на наступній сторінці

ZB48J1T,1690443942471-UK-17SEP23-5/13

6. Виберіть "Стан системи" (A), щоб увімкнути датчики навігації по рядках.
7. Переконайтеся в тому, що встановлено правильне значення зміщення сигналу датчика (B) (значення за стандартними налаштуваннями — 0).
8. Виберіть пункт "Входження в рядок" (C) для потрібного режиму.
9. Натисніть кнопку "Прийняти" (D), щоб закрити сторінку налаштувань RowSense.

A—Стан системи C—Входження в рядок
B—Зміщення сигналу датчика D—Прийняти



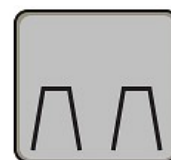
Сторінка налаштування RowSense™

ZB48J1T,1690443942471-UK-17SEP23-6/13

PC582140—UN—28JUL23

10. Піктограма AutoTrac RowSense відобразиться на сторінці запуску інтерфейсу користувача навігації AutoTrac.

PC582150—UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

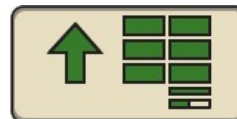
ZB48J1T,1690443942471-UK-17SEP23-7/13

За допомогою дисплея CommandCenter GreenStar 3

PC582158—UN—01AUG23

ПРИМІТКА: Окрім налаштування системи AutoTrac, перед використанням продукту треба виконати описані нижче дії.

1. Натисніть кнопку меню.



Меню

ZB48J1T,1690443942471-UK-17SEP23-8/13

2. Виберіть GreenStar (GS3).

PC582159—UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

ZB48J1T,1690443942471-UK-17SEP23-9/13

3. Натисніть "Налаштування".

PC582163—UN—01AUG23



Налаштування

ZB48J1T,1690443942471-UK-17SEP23-10/13

Продовження на наступній сторінці

4. Виберіть налаштування RowSense.

PC582164—UN—01AUG23



Параметри RowSense

ZB48J1T,1690443942471-UK-17SEP23-11/13

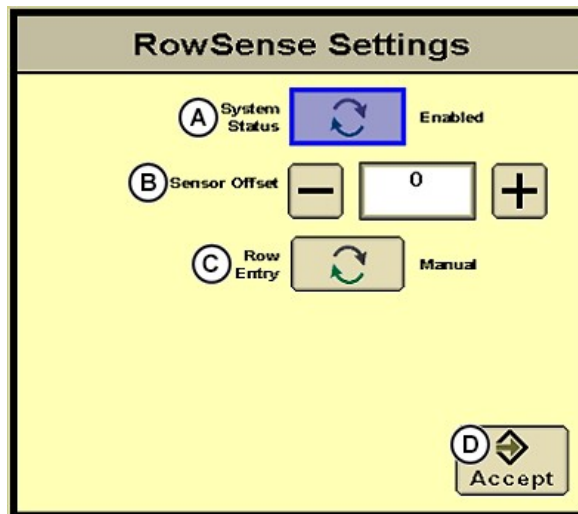
5. Виберіть "Стан системи" (A), щоб увімкнути датчики навігації по рядках.

6. Переконайтеся в тому, що встановлено правильне значення зміщення сигналу датчика (B) (значення за стандартними налаштуваннями — 0).

7. Виберіть пункт "Входження в рядок" (C) для потрібного режиму.

8. Натисніть кнопку "Прийняти" (D), щоб закрити сторінку налаштувань RowSense.

A—Стан системи C—Входження в рядок
B—Зміщення сигналу датчика D—Прийняти



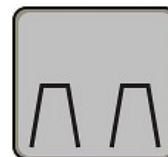
PC582140—UN—28JUL23

Сторінка налаштування RowSense™

ZB48J1T,1690443942471-UK-17SEP23-12/13

9. Піктограма AutoTrac RowSense відобразиться на сторінці запуску інтерфейсу користувача навігації AutoTrac.

PC582150—UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

ZB48J1T,1690443942471-UK-17SEP23-13/13

Налаштування AutoTrac RowSense за допомогою дисплея 4-го покоління

PC28961—UN—24APR23

ПРИМІТКА: Окрім налаштування системи AutoTrac, перед використанням продукту треба виконати описані нижче дії.

1. Натисніть кнопку меню.



Меню

BVVMST,1690446889571-UK-17SEP23-1/7

2. Виберіть "Програми".

PC582132—UN—27JUL23



Програми

Продовження на наступній сторінці

BVVMST,1690446889571-UK-17SEP23-2/7

3. Натисніть кнопку навігації AutoTrac.

PC28717—UN—25AUG22



Навігація AutoTrac

BVVMST,1690446889571-UK-17SEP23-3/7

4. Виберіть "Інформація".

PC582133—UN—27JUL23

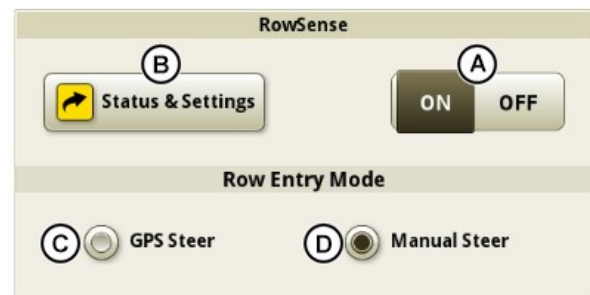


Інформація

BVVMST,1690446889571-UK-17SEP23-4/7

5. Натисніть кнопку УВІМК./ВИМК. (A), щоб увімкнути датчики системи автоматичного водіння по рядках.
6. Виберіть потрібний режим входження в рядок: GPS-управління (C) або ручне управління (D).
7. Виберіть "Стан і налаштування" (B), щоб отримати доступ до налаштування зміщення сигналу датчика.

A—Увімкнути або вимкнути C—GPS-управління
B—Стан і налаштування D—Ручне управління



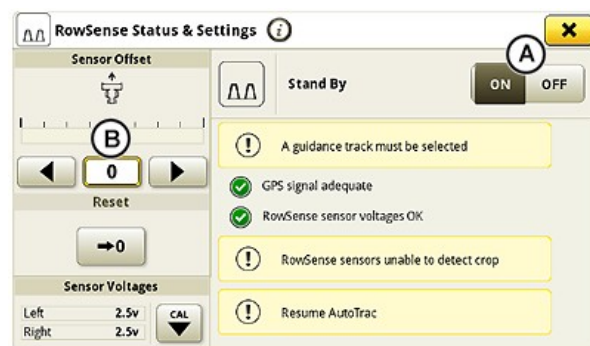
PC582136—UN—27JUL23

Сторінка інформації RowSense

BVVMST,1690446889571-UK-17SEP23-5/7

8. Переконайтеся в тому, що встановлено правильне значення зміщення сигналу датчика (B) (значення за стандартними налаштуваннями — 0).
9. Натисніть кнопку УВІМК./ВИМК. (A), щоб увімкнути датчики системи автоматичного водіння по рядках.
10. Натисніть X у верхньому правому куті, щоб вийти зі стану й налаштувань RowSense.

A—Увімкнути або вимкнути B—Зміщення сигналу датчика



PC582135—UN—27JUL23

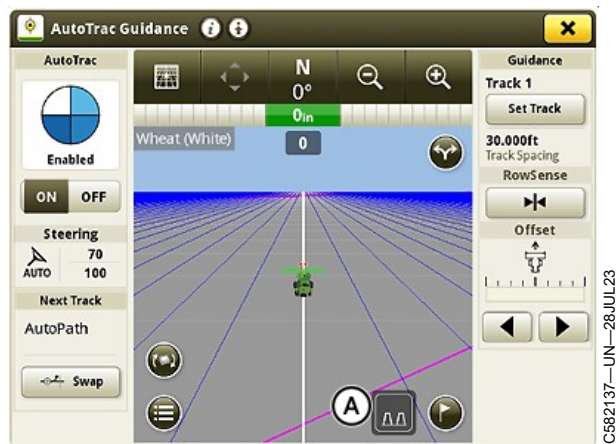
Сторінка "Стан і налаштування RowSense"

Продовження на наступній сторінці

BVVMST,1690446889571-UK-17SEP23-6/7

11. Значок AutoTrac RowSense (A) буде видно на сторінці програми навігації AutoTrac.

A—AutoTrac RowSense



Сторінка навігації AutoTrac з увімкненим RowSense

BVVM5IT,1690446889571-UK-17SEP23-7/7

Налаштування зміщення навігації між рядами

Для системи навігації між рядами можна налаштувати зміщення, щоб змінити вирівнювання стебел, які захоплюються кукурудзозбиральною приставкою.

Приклади, коли потрібно змінити вирівнювання:

- Висаджене стикове міжряддя знаходиться по центру кукурудзозбиральної приставки, і приставка завалює ряди. Шляхом зміщення можна "досягти компромісу", коли усі ряди нахилиються, але не так сильно, як без зміщення.
- Дільники зі встановленими датчиками рядів не вирівняно відносно ряду. Поки не з'явиться можливість проведення ремонту для вирівнювання датчиків, відхилення можна компенсувати за допомогою зміщення.

У разі введення значення зміщення менше 0 комбайн може рухатися трохи вліво, якщо введене значення зміщення перевищує 0, комбайн рухається трохи вправо. Стандартне налаштування для цього значення становить 0, діапазон: -50–50.

1. Щоб перейти до налаштувань RowSense:

Для дисплея GreenStar 3: Виберіть "Меню", "GreenStar" (GS3), "Навігація", "Налаштування навігації", а потім виберіть "Змінити налаштування RowSense". Для отримання додаткової інформації

див. п. "Налаштування системи AutoTrac RowSense за допомогою дисплея GreenStar" в цьому розділі.

2. **Для дисплея GreenStar 3 CommandCenter:**

Виберіть "Меню", "GreenStar" (GS3), "Налаштування", а потім — "Налаштування RowSense". Для отримання додаткової інформації див. п. "Налаштування системи AutoTrac RowSense за допомогою дисплея GreenStar" в цьому розділі.

Для дисплея 4-го покоління: Виберіть "Меню", "Програми", "Навігація AutoTrac", "Інформація", а потім виберіть "Стан і налаштування" в розділі RowSense. Для отримання додаткової інформації див. "Налаштування системи AutoTrac RowSense за допомогою дисплея 4 покоління" в цьому розділі.

3. Введіть значення зміщення датчика від -50 до 50. Значення за замовчуванням становить 0.

4. **Для дисплея GreenStar 3:** Натисніть кнопку Accept (Прийняти), щоб закрити сторінку налаштувань RowSense.

Для дисплея GreenStar 3 CommandCenter:

Натисніть кнопку Accept (Прийняти), щоб закрити сторінку налаштувань RowSense.

Для дисплея 4-го покоління: Натисніть X, щоб вийти зі стану й налаштувань RowSense.

BVVM5IT,1690530224859-UK-14SEP23-1/1

Налаштування входження в ряд

За допомогою дисплея GreenStar

Продовження на наступній сторінці

BVVM5IT,1690534615778-UK-17SEP23-1/3

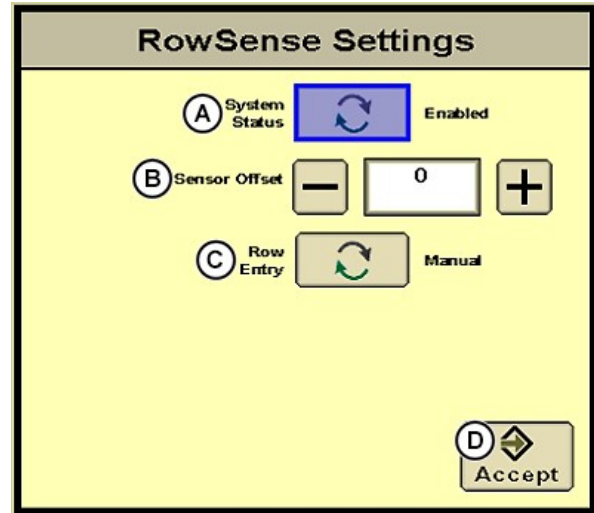
1. Щоб перейти до налаштувань RowSense.

Для дисплея GreenStar 3: Виберіть "Меню", "GreenStar" (GS3), "Навігація", "Налаштування навігації", а потім виберіть "Змінити налаштування RowSense". Для отримання додаткової інформації див. п. "Налаштування системи AutoTrac RowSense за допомогою дисплея GreenStar" в цьому розділі.

Для дисплея GreenStar 3 CommandCenter: Виберіть "Меню", "GreenStar" (GS3), "Налаштування", а потім — "Налаштування RowSense". Для отримання додаткової інформації див. п. "Налаштування системи AutoTrac RowSense за допомогою дисплея GreenStar" в цьому розділі.

2. Виберіть пункт "Входження в рядок" (C) для потрібного режиму.
3. Натисніть кнопку "Прийняти" (D), щоб закрити сторінку налаштувань RowSense.

За допомогою дисплея 4-го покоління



Сторінка налаштування RowSense™

A—Стан системи
B—Зміщення сигналу датчика

C—Входження в рядок
D—Прийняти

BVMSIT,1690534615778-UK-17SEP23-2/3

1. Щоб перейти до налаштувань RowSense.

Виберіть "Меню", "Програми", "Навігація AutoTrac", а потім виберіть "Інформація".

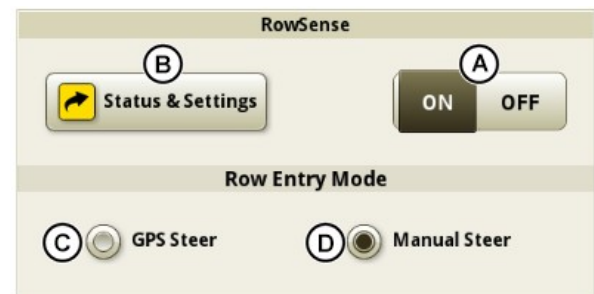
2. Натисніть кнопку УВІМК./ВИМК. (A), щоб увімкнути датчики системи автоматичного водіння по рядках.
3. Виберіть потрібний режим входження в рядок: GPS-управління (C) або ручне управління (D).
4. Натисніть X, щоб вийти зі стану й налаштувань RowSense.

Ручне:

1. Скеруйте машину на ряд.
2. Натисніть кнопку відновлення перший раз, щоб опустити жатку.
3. Удруге натисніть кнопку відновлення, щоб активувати систему навігації і датчики рядка.

GPS:

1. Скеруйте машину на ряд.
2. Натисніть кнопку відновлення перший раз, щоб опустити жатку і активувати систему навігації.



Сторінка інформації RowSense

A—Увімкнути або вимкнути
B—Стан і налаштування

C—GPS-управління
D—Ручне управління

3. Удруге натисніть кнопку відновлення, щоб активувати датчики рядка.

ПРИМІТКА: Система AutoTrac вмикається, коли натиснуто кнопку відновлення. Датчики рядів вмикаються, коли культура торкається щупів.

BVMSIT,1690534615778-UK-17SEP23-3/3

Процедура калібрування датчика рядка за допомогою дисплея GreenStar

Процедуру виконують під час встановлення або після

ремонту системи. Датчики рядів треба встановити та розмістити на нерухомих фіксаторах.

Продовження на наступній сторінці

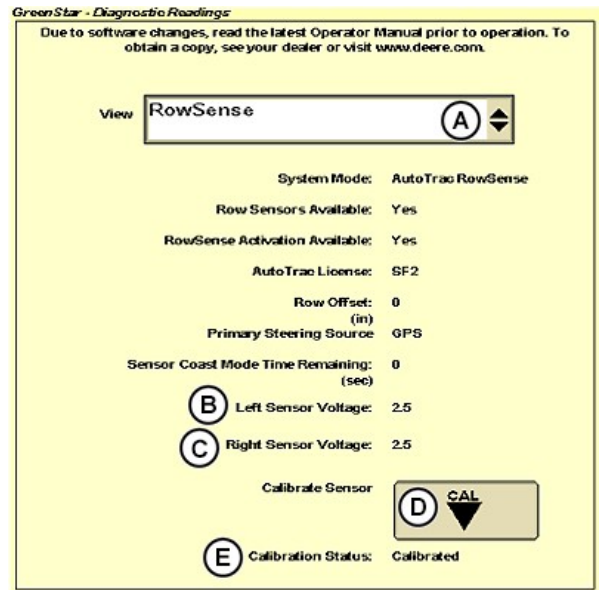
BVMSIT,1690544832169-UK-17SEP23-1/2

Переконайтеся в тому, що датчики рядка встановлено так, що пружини тримають їх у нерухомому положенні. Підніміть жатку для виключення контакту датчиків рядів з ґрунтом. Машина не повинна рухатися.

1. Щоб перейти на сторінку діагностичних показань GreenStar. Виберіть "Меню", "GreenStar" (GS3), а потім — "Діагностика".
2. Виберіть RowSense у розкритому меню "Подання" (A).
3. Увімкніть датчик RowSense перед початком калібрування. Для отримання додаткової інформації див. п. "Налаштування системи AutoTrac RowSense за допомогою дисплея GreenStar" в цьому розділі.
4. Переконайтеся, що датчики RowSense відкалібровано в режимі спокою.

ПРИМІТКА: В стані спокою напруга правого датчика має бути вище 2,5 В. Напруга лівого датчика в стані спокою має бути менше 2,5 В.

5. Виберіть CAL (D), щоб зберегти напругу датчика в стані спокою в пам'яті блока рульового управління (SSU).
6. Після успішного калібрування закрийте діагностичні показання GreenStar.



Калібрування датчика рядка

A—Подання
B—Напруга лівого датчика
C—Напруга правого датчика
D—CAL (калібрування)
E—Стан калібрування

BVMSIT,1690544832169-UK-17SEP23-2/2

Процедура калібрування датчика рядка за допомогою дисплея 4-го покоління

Процедуру виконують під час встановлення або після

ремонту системи. Датчики рядів треба встановити та розмістити на нерухомих фіксаторах.

BVMSIT,1690544848389-UK-19SEP23-1/3

Переконайтеся в тому, що датчики рядка встановлено так, що пружини тримають їх у нерухомому положенні. Підніміть жатку для виключення контакту датчиків рядів з ґрунтом. Машина не повинна рухатися.

1. Щоб перейти до налаштувань RowSense.

Виберіть "Меню", "Програми", "Навігація AutoTrac", "Інформація", а потім виберіть "Стан і налаштування" в розділі RowSense.

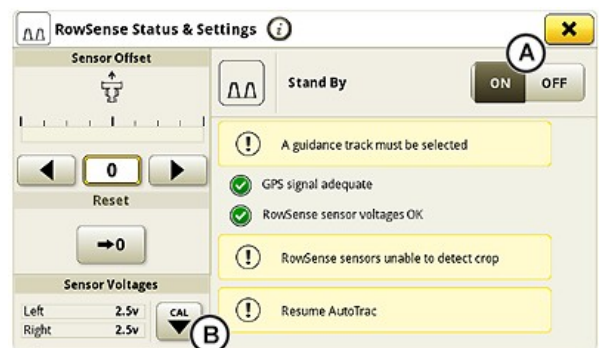
2. Увімкніть датчик RowSense перед початком калібрування. Див. "Налаштування системи AutoTrac RowSense за допомогою дисплея 4-го покоління" в цьому розділі.

3. Переконайтеся, що датчики RowSense відкалібровано в режимі спокою.

ПРИМІТКА: В стані спокою напруга правого датчика має бути вище 2,5 В. Напруга лівого датчика в стані спокою має бути менше 2,5 В.

4. Виберіть CAL (B), щоб зберегти напругу датчика в

Продовження на наступній сторінці



Сторінка "Стан і налаштування RowSense"

A—Увімкнути або вимкнути B—CAL (калібрування)

стані спокою в пам'яті блока рульового управління (SSU).

BVMSIT,1690544848389-UK-19SEP23-2/3

5. Прочитайте подробиці процесу калібрування й натисніть кнопку "Почати калібрування".
6. Уважно прочитайте передумови калібрування та натисніть "Далі".
7. Після успішного калібрування натисніть "ОК" і натисніть "X", щоб вийти зі стану та налаштувань RowSense.

PC582143—UN—30JUL23



Почати калібрування

BVVMSIT,1690544848389-UK-19SEP23-3/3

Налаштування системи AutoTrac RowSense

PC582144—UN—31JUL23

ПРИМІТКА: Окрім налаштування системи AutoTrac, перед використанням продукту треба виконати описані нижче дії.

1. Натисніть кнопку меню.



Меню

BVVMSIT,1690794031707-UK-17SEP23-1/5

2. Виберіть "Оригінальний монітор GreenStar".

PC582145—UN—31JUL23



Оригінальний монітор GreenStar

BVVMSIT,1690794031707-UK-17SEP23-2/5

3. Натисніть кнопку налаштування.

PC582146—UN—31JUL23



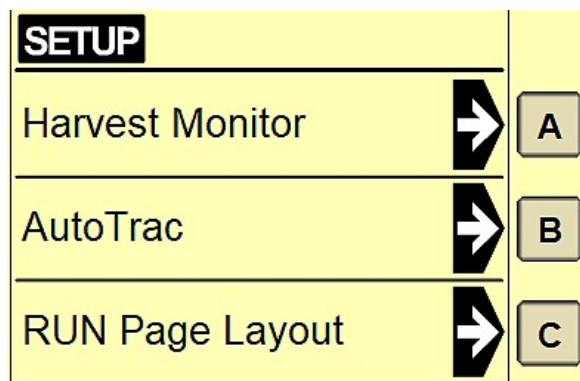
Налаштування

BVVMSIT,1690794031707-UK-17SEP23-3/5

4. Виберіть AutoTrac (B).

A—Harvest Monitor
B—AutoTrac

C—Макет сторінки запуску



PC582147—UN—31JUL23

Сторінка налаштування

Продовження на наступній сторінці

BVVMSIT,1690794031707-UK-17SEP23-4/5

5. Виберіть варіант "ТАК" для опції навігації по рядах (C) та увімкненої системи автоматичного водіння по рядках.

6. За потреби відкалібруйте датчики навігації по рядах.

7. Переконайтеся в тому, що встановлено правильне значення зміщення сигналу датчика (E) (значення за стандартним налаштуванням — 100).

A—Діапазон чутливості рульового управління (50–200)

B—Калібрування системи AutoTrac

C—Систему автоматичного водіння по рядках встановлено

D—Калібрування системи автоматичного водіння по рядках

E—Зміщення системи автоматичного водіння по рядках (50–150)

F—Не використовується

G—Налаштування

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				G
RUN		SETUP	Setup	

PC582148—UN—31JUL23

Сторінка налаштування AutoTrac

BVVMSIT,1690794031707-UK-17SEP23-5/5

Налаштування зміщення навігації між рядами

Для системи навігації між рядами можна налаштувати зміщення, щоб змінити вирівнювання стебел, які захоплюються кукурудзозбиральною приставкою.

Приклади, коли потрібно змінити вирівнювання:

- Висаджене стикове міжряддя знаходиться по центру кукурудзозбиральної приставки, і приставка завалює ряди. Шляхом зміщення можна "досягти компромісу", коли усі рядки зсуваються, але не так сильно, як без зміщення.

- Дільники зі встановленими датчиками рядів не вирівняно відносно ряду. Поки не з'явиться можливість проведення ремонту для фізичного вирівнювання датчиків, відхилення можна компенсувати за допомогою зміщення.

У разі введення значення зміщення менше 100 комбайн може рухатися трохи вліво, якщо введене значення зміщення перевищує 100, комбайн рухається трохи вправо. Значення за стандартним налаштуванням становить 100, діапазон: 50–150.

Продовження на наступній сторінці

BVVMSIT,1690794031816-UK-17SEP23-1/2

1. Щоб перейти до налаштування AutoTrac.

Виберіть "Меню", "Оригінальний монітор GreenStar", "НАЛАШТУВАННЯ", а потім — "AutoTrac".

2. Виберіть зміщення системи автоматичного водіння по рядках (50–150) (E).

3. Введіть значення зміщення системи автоматичного водіння по рядках (від 50 до 150). Стандартне налаштування — 100.

A—Діапазон чутливості рульового управління (50–200)

B—Калібрування системи AutoTrac

C—Систему автоматичного водіння по рядках встановлено

D—Калібрування системи автоматичного водіння по рядках

E—Зміщення системи автоматичного водіння по рядках (50–150)

F—Не використовується

G—Налаштування

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

PC582148—UN—31JUL23

Сторінка налаштування AutoTrac

BVMSIT,1690794031816-UK-17SEP23-2/2

Процедура калібрування датчика ряду

Процедуру виконують під час встановлення або після ремонту системи. Датчики рядів треба встановити та розмістити на нерухомих фіксаторах.

1. Щоб перейти до налаштування AutoTrac.

Виберіть "Меню", "Оригінальний монітор GreenStar", "НАЛАШТУВАННЯ", а потім — "AutoTrac".

BVMSIT,1690794031747-UK-19SEP23-1/3

2. Переконайтеся в тому, що датчики рядка встановлено так, що пружини тримають їх у нерухомому положенні. Підніміть жатку для виключення контакту датчиків рядка з ґрунтом. Машина не повинна рухатися.

3. Виберіть "Калібрування датчика системи автоматичного водіння по рядках" (D).

A—Діапазон чутливості рульового управління (50–200)

B—Калібрування системи AutoTrac

C—Систему автоматичного водіння по рядках встановлено

D—Калібрування системи автоматичного водіння по рядках

E—Зміщення системи автоматичного водіння по рядках (50–150)

F—Не використовується

G—Налаштування

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

PC582148—UN—31JUL23

Сторінка налаштування AutoTrac

Продовження на наступній сторінці

BVMSIT,1690794031747-UK-19SEP23-2/3

4. Відкалібруйте значення напруги датчика в стані спокою.
5. Виберіть "Калібрування системи автоматичного водіння по рядках" (E), щоб зберегти напругу датчика в стані спокою в пам'яті блока системи рульового управління (SSU).

ПРИМІТКА: В стані спокою напруга правого датчика має бути вище 2,5 В. Напруга лівого датчика в стані спокою має бути менше 2,5 В.

6. Після успішного калібрування вийдіть із режиму калібрування датчика рядка.

A—Не використовується	E—Калібрування системи
B—Не використовується	автоматичного водіння по
C—Калібр. лівого датчика (V)	рядках
1,17	F—Не використовується
D—Калібр. правого датчика	G—AutoTrac
(V) 3,83	

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

PC582149—UN—31JUL23

Калібрування датчика рядка

BVVMSIT,1690794031747-UK-19SEP23-3/3

Увімкнення системи

Дисплеї та індикатори

Під час використання системи AutoTrac RowSense на дисплеї можуть відображатися такі піктограми стану RowSense.

На дисплеї GreenStar 2: AutoTrac RowSense з'явиться на карті під вкладкою "Вид навігації", вказуючи на доступність датчиків рядка (якщо увімкнено опцію СТАН ДАТЧИКІВ).

На дисплеї GreenStar 3 2630: AutoTrac RowSense з'явиться на карті під вкладкою "Вид навігації", вказуючи на доступність датчиків рядка (якщо увімкнено опцію СТАН ДАТЧИКІВ).

На дисплеї GreenStar 3 CommandCenter: AutoTrac RowSense з'явиться на сторінці запуску.

На дисплеї 4-го покоління: Система AutoTrac RowSense з'явиться на сторінці програми навігації AutoTrac.

Кожна піктограма вказує на стан RowSense. Залежно від стану RowSense піктограма стану RowSense змінюється з сірої на кольорову.

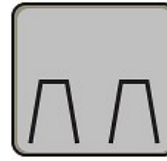
Gray—Систему RowSense встановлено.

Green—Система активна й використовує дані від датчиків рядка та GPS.

Yellow—Система активна, але використовує дані лише від датчиків рядка.

Red—Система активна, але використовує дані лише від GPS.

PC582150—UN—01AUG23



Систему встановлено

PC582151—UN—01AUG23



Система активна, працює як з датчиком рядків, так і з GPS

PC582152—UN—01AUG23



Втрачено GPS, працює лише з даними датчика рядків

PC582153—UN—01AUG23



Втрачений сигнал датчика ряду, працює лише з GPS

BVVM5IT,1690865482645-UK-17SEP23-1/1

Ввімкнення датчиків рядів

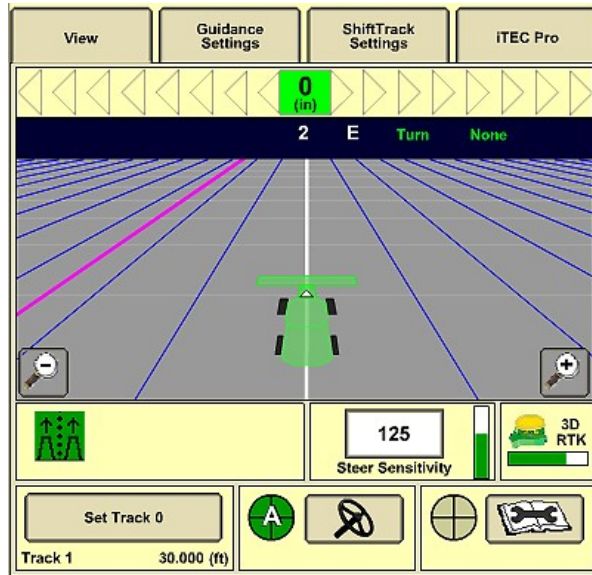
Датчики рядка керують машиною, коли можуть визначити положення рядка. Коли піктограма AutoTrac RowSense змінює свій колір на зелений і показує рух, це вказує оператору на те, що датчики рядка керують машиною.

Після визначення початкового маршруту (лінія АВ

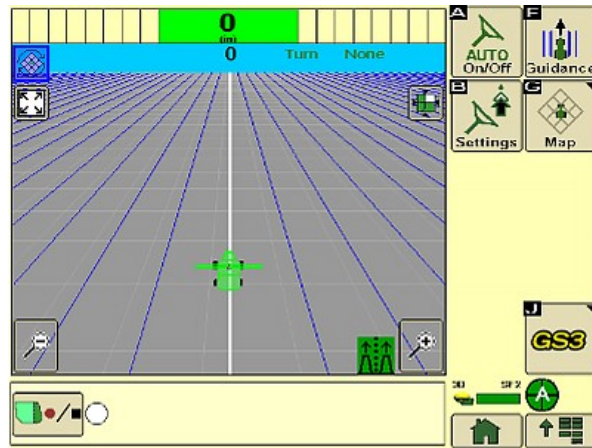
Продовження на наступній сторінці

або записаний маршрут за кривою), коли машина знаходиться на половині відстані між рядками та в межах припустимого кута до рядів, можна натиснути кнопку відновлення. Датчики рядка починають керувати машиною, як тільки на датчиках рядка відстежується активність.

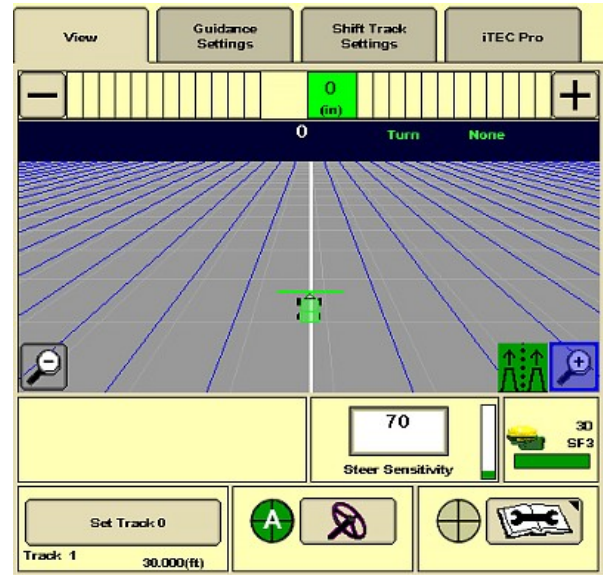
BVVM5IT,1690867627910-UK-27SEP23-1/2



Дисплей GreenStar 2



Дисплей GreenStar 3 CommandCenter



Дисплей GreenStar 3 2630



Дисплей 4-го покоління

Поворот на поворотній смузі: Рух поворотною смугою виконується так само, як і при використанні AutoTrac на базі GPS. Оператор дотримується маршруту, за яким він бажає рухатися. Натиснення кнопки відновлення змушує систему AutoTrac скеровувати машину на

навігаційний маршрут. Датчики рядів визначають положення ряду і дотримуються його. Функція подовження адаптивних кривих, кільцевого маршруту та кривих АБ може застосовуватися для подовження проєкцій суміжних рядків у поворотні смуги.

BVMSIT,1690867627910-UK-27SEP23-2/2

Дисплей GreenStar 3 — маршрут

Прямий маршрут

Прямий маршрут слід використовувати, коли рядки є прямими і не змінюються більше ніж приблизно на 1 м (3 1/4 фута). Прямий маршрут проектує всі лінії від першої колії.

Якщо поле відносно пряме й напрямок руху не змінюється, рекомендовано використовувати прямий маршрут, оскільки це дозволяє входити на рядки з сусідніх колій. Продуктивність при входженні на рядки покращується, коли поле засаджується за допомогою AutoTrac. Робота комбайна також стає кращою у разі випадання рядків під час перетину водогонів.

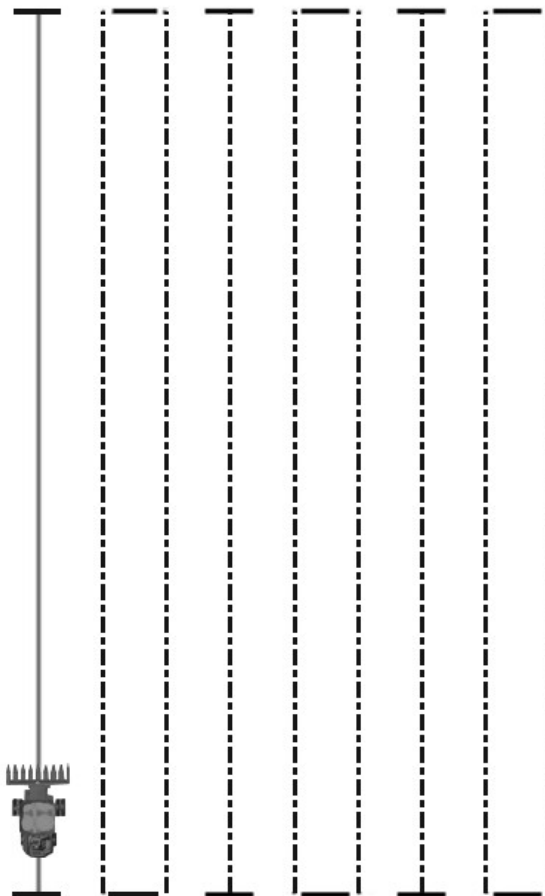
При використанні прямого маршруту лінія GPS рецентрується автоматично. Це гарантує, що колія GPS належним чином вирівняна відносно рядків.

ПРИМІТКА: Ця функція недоступна при використанні адаптивних кривих.

Існує кілька способів визначення маршруту 0:

- A + B — визначення маршруту 0 за рухом машини.
- Авто B — визначення маршруту 0 за рухом машини.
- A + напрямок — визначення маршруту 0 за рухом машини в точку A з подальшим введенням попередньо визначеного значення напрямку.
- Широта/довгота — визначення маршруту 0 за допомогою введення попередньо визначених значень координат широти і довготи для точок A і B.
- Широта, довгота й напрямок — визначення маршруту 0 за допомогою введення попередньо визначених значень координат широти та довготи для точки A і введення попередньо визначеного значення напрямку.

Щоб налаштувати прямий маршрут



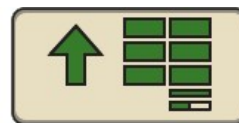
PC10390—UN—07 JAN08

Прямий маршрут

ZB48J1T,1691052171610-UK-17SEP23-1/9

1. Натисніть кнопку меню.

PC582158—UN—01AUG23



Меню

ZB48J1T,1691052171610-UK-17SEP23-2/9

2. Виберіть GreenStar (GS3).

PC582159—UN—01AUG23



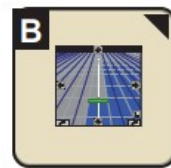
GreenStar (GS3)

ZB48J1T,1691052171610-UK-17SEP23-3/9

Продовження на наступній сторінці

3. Виберіть "Навігація".

PC582160—UN—01AUG23



Навігація

ZB48J1T,1691052171610-UK-17SEP23-4/9

4. Перейдіть до вкладки "Параметри навігації".

PC582161—UN—01AUG23



Параметри навігації

ZB48J1T,1691052171610-UK-17SEP23-5/9

5. Виберіть "Прямий маршрут" в розкритому меню "Режим маршруту".

PC589284—UN—17AUG23



Прямий маршрут в розкритому меню "Режим маршруту"

6. Натисніть "Подання".

ПРИМІТКА: Призупиняйте записування, коли не збираєте врожай.

ПРИМІТКА: Переконайтеся, що сигнал SF1, SF2, SF3 або RTK доступний, переглянувши приймач на сторінці запуску.

7. Перевірте правильність відстані між проходами. Якщо відстань між проходами неправильна, змініть відстань між проходами під вкладкою "Навігація".

ZB48J1T,1691052171610-UK-17SEP23-6/9

8. Натисніть "Налаштування маршруту 0".

PC590562—UN—17AUG23



Сторінка "Налаштування маршруту 0"

Продовження на наступній сторінці

ZB48J1T,1691052171610-UK-17SEP23-7/9

9. Виберіть назву маршруту з поточного маршруту 0 (A). Якщо назви не існує, створіть нову назву маршруту, натиснувши кнопку "Створити" (C).
10. Виберіть метод маршруту у розділі Метод (B).
11. Виберіть "Задати точку A" (F) і проїдьте на машині, щоб почати маршрут.
12. Виберіть "Задати точку B" (G) і проїдьте машиною щонайменше 10 м, щоб завершити запис маршруту.
Буде створено навігаційні лінії по всьому полю.
13. Натисніть кнопку "Прийняти", щоб запустити AutoTrac RowSense.
14. Для скасування налаштування в будь-який час і повернення на сторінку налаштування навігації натисніть кнопку "Скасувати" (H).

A—Поточний маршрут 0

B—Метод

C—Новий

D—Видалити

E—Відстань між проходами

F—Задати точку A

G—Задати точку B

H—Скасувати

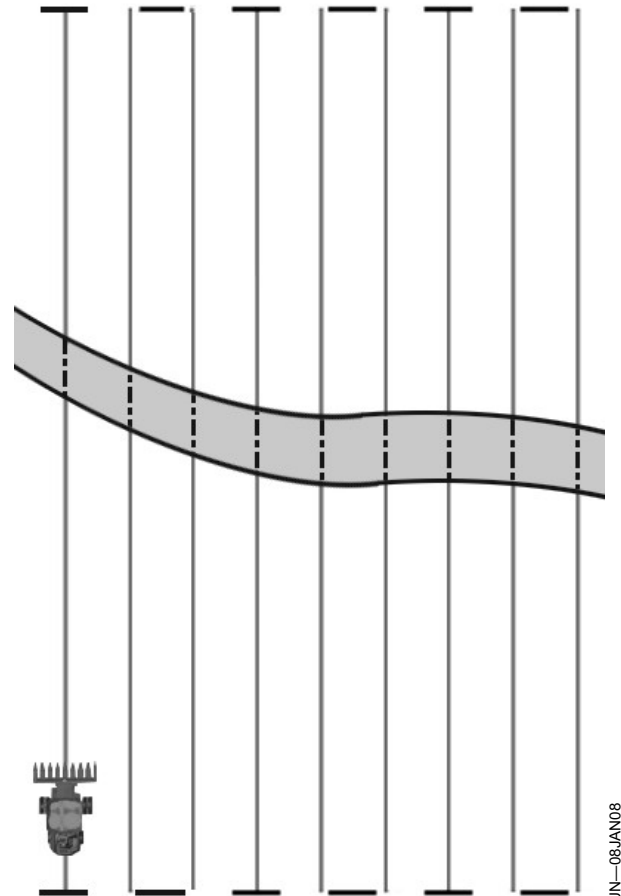
Задавання маршруту 0

Продовження на наступній сторінці

ZB48J1T,1691052171610-UK-17SEP23-8/9

Випадання рядку — Під час перетину водоводу рядок буде відсутній. Оскільки прямі маршрути та криві АВ рецентрують маршрут, існує більша ймовірність того, що машина знайде правильний рядок на іншому боці водоводу.

ПРИМІТКА: Якщо втрачено водночас сигнали GPS і датчика рядка, система не зможе активуватися, доки не відновиться сигнал GPS.

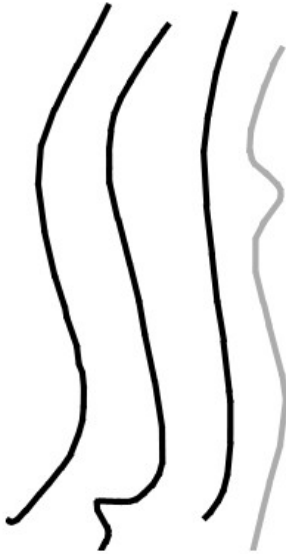


Водовод

PC10391—UN—08JAN08

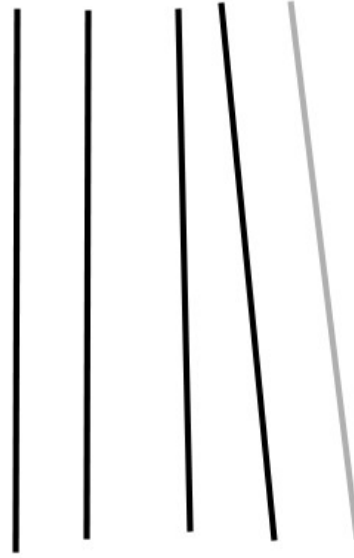
ZB48J1T,1691052171610-UK-17SEP23-9/9

Адаптивні криві



PC10399—UN—04FEB08

Маршрут змінюється під час руху полем



PC10400—UN—04FEB08

Напрямок змінюється в полі

Адаптивні криві можна використовувати на всіх полях. Але наполегливо рекомендовано використовувати їх, коли маршрут змінюється під час руху полем, напрямок змінюється або крива має U-подібну форму. Адаптивні криві мають додаткову функцію, яка дозволяє вибирати RowFinder за допомогою кнопки-перемикача. Датчики рядка можна використовувати для керування машинами, коли вони перебувають у рядку. Запис криволінійного маршруту повинен бути увімкнений. Це створить перший прохід і дозволить продовжити пряму лінію.

Адаптивні криві проектується лише на сусідній прохід, але мають перевагу обробки кривих різних форм, а потенційні помилки стикового міжряддя не накопичуються зі всього поля.

Якщо кілька машин знаходяться в полі, адаптивні криві не дозволяють пропустити прохід. Адаптивні криві в цьому сценарії можуть працювати, тільки якщо відстань між проходами інших машин додано самостійно. Наприклад, якщо 12-рядкова жатка рухається слідом за 8-рядковою жаткою на 30-дюймових рядках під час спільного збирання врожаю на одному полі, кожній з них потрібна відстань між проходами у 20 рядів (50 футів).

Використання адаптивних кривих рекомендується, коли траєкторія руху часто змінюється по полю. Адаптивні криві проектується лише наступну колію.



PC11000—UN—04FEB08

Криві U-подібної форми

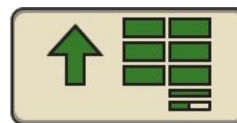
Щоб налаштувати адаптивні криві:

Продовження на наступній сторінці

ZB48J1T,1692099522625-UK-27SEP23-1/7

1. Натисніть кнопку меню.

PC582158—UN—01AUG23



Меню

ZB48J1T,1692099522625-UK-27SEP23-2/7

2. Виберіть GreenStar (GS3).

PC582159—UN—01AUG23

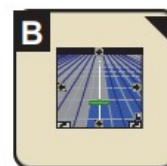


GreenStar (GS3)

ZB48J1T,1692099522625-UK-27SEP23-3/7

3. Виберіть "Навігація".

PC582160—UN—01AUG23

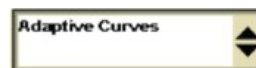


Навігація

ZB48J1T,1692099522625-UK-27SEP23-4/7

4. Виберіть "Адаптивні криві" в розкритому меню "Режим маршруту".

PC590561—UN—17AUG23



Адаптивні криві в розкритому меню "Режим маршруту"

5. Натисніть "Подання".

ПРИМІТКА: Призупиняйте записування, коли не збираєте врожай.

ПРИМІТКА: Переконайтеся, що сигнал SF1, SF2, SF3 або RTK доступний, переглянувши приймач на сторінці запуску.

правильна. Якщо відстань між проходами неправильна, змініть відстань між проходами під вкладкою "Навігація".

6. Переконайтеся, що відстань між проходами

Продовження на наступній сторінці

ZB48J1T,1692099522625-UK-27SEP23-5/7

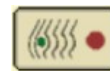
7. Натисніть "Запис", щоб почати запис шляху.
8. Проїдьте полем. Після проходження першого шляху буде створено проекцію лише наступного шляху.
9. Натисніть кнопку відновлення, щоб запустити AutoTrac RowSense.
10. Для скасування налаштування в будь-який час і повернення на сторінку налаштування навігації натисніть кнопку "Скасувати".

У режимі AutoTrac записування вимикається, коли кермо увімкнено. У режимі документування записування вимикається під час піднімання жатки.

Режим AutoTrac — Якщо оператору потрібне покращене входження в рядок тільки для суміжних проходів, прив'яжіть адаптивний запис до AutoTrac. Це рекомендовано застосовувати лише в тому разі, якщо поле відносно пряме, без екстремальних кривих, а функція AutoTrac рідко деактивується (через ручне управління або втрату сигналу GPS).

Режим документування — Прив'язка адаптивних кривих до режиму документування. Це дає змогу оператору тримати кермо під час роботи та

PC590563—UN—17AUG23



Записування

продовжувати записувати шлях, яким він рухається. Під час наступного проходу можна скористатися подовженням ліній, але вони не будуть дуже корисними під час входження в рядок, оскільки є затримка під час підняття жатки на кінцевих рядах. Продуктивність буде незначною за умови випадіння рядка.

Записування вручну — Оператор може прив'язати адаптивне записування до ручного записування. У цьому режимі подовження лінії буде заборонено, якщо тільки оператор не буде постійно натискати "стоп" на кінцевому рядку. Якщо оператор забуває вимкнути запис, це може призвести до таких проблем, як неправильна проекція кривизни. Приклад: Якщо оператор виїжджає з рядку для розвантаження і не натискає кнопку "Призупинити", шлях буде записано. Коли оператор проїжджає сусідньою колією, машина буде трохи відхилятися від рядку, оскільки проектована лінія вимкнена.

ZB48J1T,1692099522625-UK-27SEP23-6/7

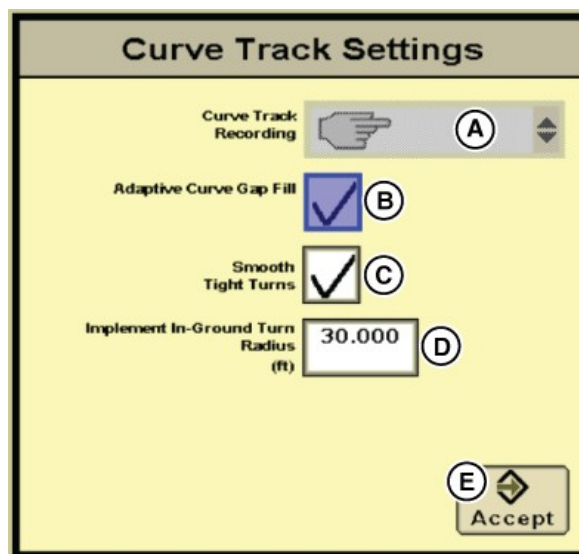
Виберіть "Меню", "GreenStar" (GS3), "Навігація", "Налаштування навігації", "Налаштування криволінійного маршруту", а потім виберіть "Записування непрямого маршруту" (A).

Перелічені режими адаптивної кривої можна змінити, вибравши потрібний режим.

- AutoTrac
- Документування
- Ручне

A—Записування непрямого маршруту
B—Заповнення розривів в адаптивних кривих
C—Згладжування крутих поворотів

D—Радіус розвороту знаряддя в землі (футів)
E—Прийняти



PC590563—UN—17AUG23

Параметри криволінійного маршруту

ZB48J1T,1692099522625-UK-27SEP23-7/7

Криві АВ

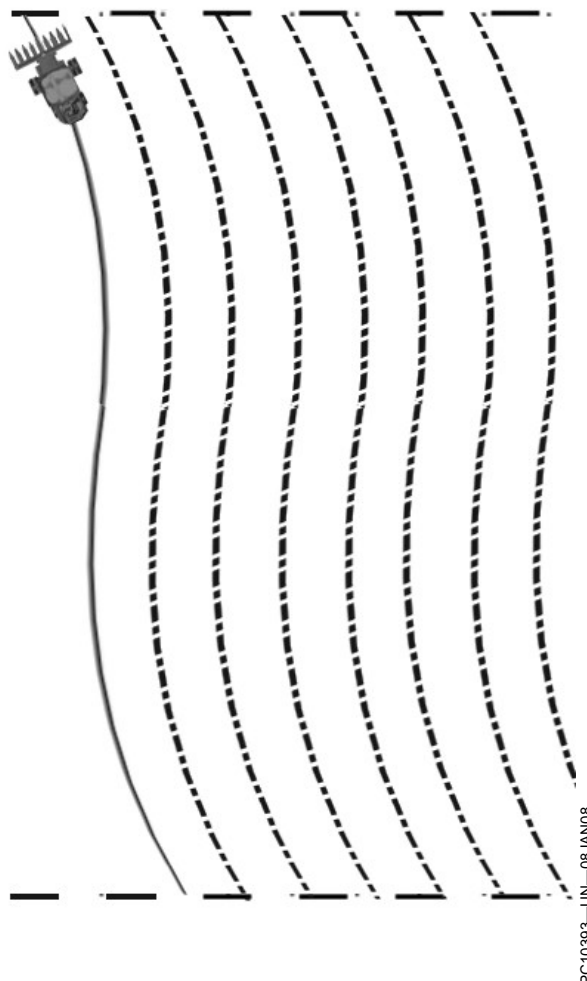
Криві АВ рекомендується використовувати тоді, коли є безперервна крива по всьому полю. Це дозволяє робити рядки на сусідніх коліях. Продуктивність покращується, коли поле засаджується за допомогою AutoTrac. Криві АВ також покращують продуктивність в періоди випадання рядків.

Криві АВ мають перевагу проектування закругленого маршруту через поле у вигляді паралельних ліній, але форма кривої однакова на кожному проході.

В режимі кривих АВ крива GPS рецентрується автоматично. Це гарантує, що колія GPS належним чином вирівняна відносно рядків.

ПРИМІТКА: Ця функція недоступна при використанні кривих АВ.

Щоб налаштувати криві АВ

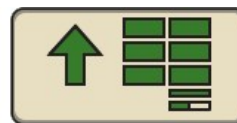


Криві АВ проєктують всі лінії за межами першого проходу

PC10393—UN—08JAN08
ZB48J1T,1692099671127-UK-19SEP23-1/7

1. Натисніть кнопку меню.

PC582158—UN—01AUG23



Меню

ZB48J1T,1692099671127-UK-19SEP23-2/7

2. Виберіть GreenStar (GS3).

PC582159—UN—01AUG23



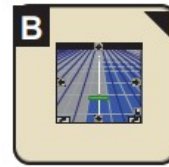
GreenStar (GS3)

Продовження на наступній сторінці

ZB48J1T,1692099671127-UK-19SEP23-3/7

3. Виберіть "Навігація".

PC582160—UN—01AUG23



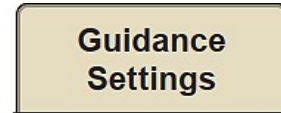
Навігація

ZB48J1T,1692099671127-UK-19SEP23-4/7

4. Перейдіть до вкладки "Параметри навігації".

PC582161—UN—01AUG23

ПРИМІТКА: Призупиняйте записування, коли не збираєте врожай.



Параметри навігації

ZB48J1T,1692099671127-UK-19SEP23-5/7

5. Виберіть "Криві АВ" з розкритого меню "Режим маршруту".

PC589285—UN—17AUG23



Криві АВ в розкритому меню "Режим маршруту"

6. Натисніть "Подання".

ПРИМІТКА: Переконайтеся, що сигнал SF1, SF2 або RTK присутній під час перегляду приймача на сторінці запуску.

7. Переконайтеся, що відстань між проходами правильна. Якщо відстань між проходами

неправильна, змініть відстань між проходами під вкладкою "Навігація".

8. Виберіть "Задати криву АВ".

ZB48J1T,1692099671127-UK-19SEP23-6/7

9. Виберіть назву кривої АВ з поточної кривої АВ (А). Якщо назви не існує, створіть нову, натиснувши кнопку Створити (В).

10. Натисніть "Записати/зупинити" (Е), щоб почати записування.

11. Натисніть кнопку "Перегляд" і керуйте машиною.

12. Щоб зупинити записування, знову натисніть клавішу "Записати/зупинити" (Е)

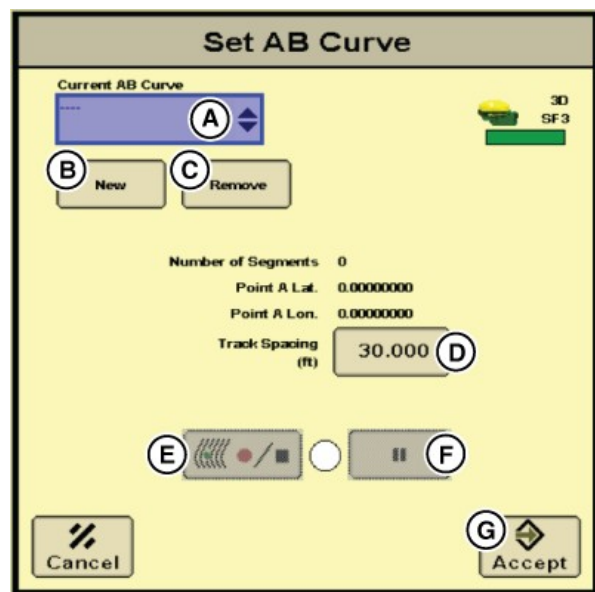
13. Криві будуть проектуватися по всьому полю.

14. Натисніть кнопку відновлення, щоб запустити AutoTrac RowSense.

15. Для скасування налаштування в будь-який час і повернення на сторінку налаштування навігації натисніть кнопку "Скасувати".

А—Поточна крива АВ
В—Новий
С—Видалити
D—Відстань між проходами (у футах)

Е—Записати/зупинити
F—Призупинити
G—Прийняти



PC590582—UN—17AUG23

Сторінка налаштування кривої АВ

ZB48J1T,1692099671127-UK-19SEP23-7/7

Круговий маршрут

Круговий маршрут рекомендується використовувати тоді, коли культуру посаджено в полі з віссю по центру.

Якщо рядки, на яких потрібно зібрати врожай, розташовані по колу, слід використовувати круговий маршрут. Це дозволяє використовувати дані кривизни за GPS у якості вхідних для датчиків рядку.

Налаштування кругового маршруту



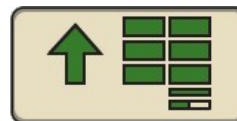
Круговий маршрут

ZB48J1T,1692099693191-UK-17SEP23-1/7

PC10853—UN—31JAN08

1. Натисніть кнопку меню.

PC582158—UN—01AUG23



Меню

ZB48J1T,1692099693191-UK-17SEP23-2/7

2. Виберіть GreenStar (GS3).

PC582159—UN—01AUG23

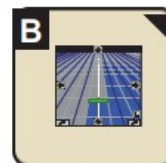


GreenStar (GS3)

ZB48J1T,1692099693191-UK-17SEP23-3/7

3. Виберіть "Навігація".

PC582160—UN—01AUG23



Навігація

ZB48J1T,1692099693191-UK-17SEP23-4/7

4. Перейдіть до вкладки "Параметри навігації".

PC582161—UN—01AUG23



Параметри навігації

ZB48J1T,1692099693191-UK-17SEP23-5/7

Продовження на наступній сторінці

5. Виберіть "Круговий маршрут" у розкритому меню "Режим маршруту".

PC590560—UN—17AUG23



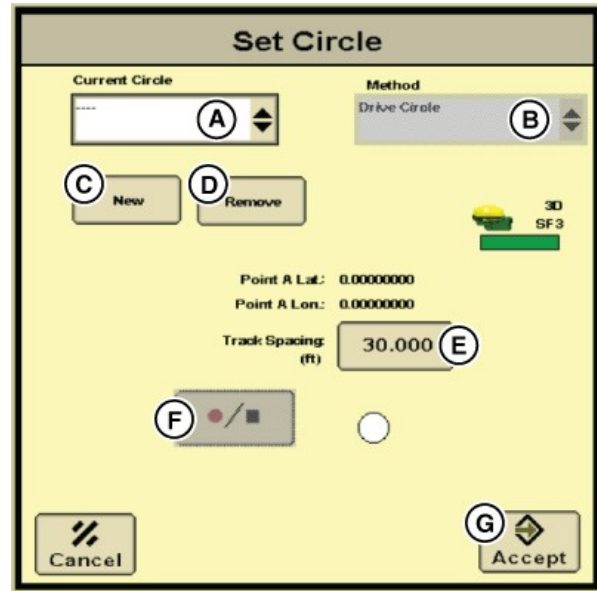
6. Натисніть "Подання".

ПРИМІТКА: Переконайтеся, що сигнал SF1, SF2 або RTK присутній, переглянувши приймач на сторінці запуску.

Круговий маршрут у розкритому меню "Режим маршруту"

ZB48J1T,1692099693191-UK-17SEP23-6/7

7. Натисніть кнопку "Налаштування кола".
8. Переконайтеся, що відстань між проходами правильна. Якщо відстань між проходами неправильна, змініть відстань між проходами під вкладкою "Навігація".
9. Виберіть назву кола в опції "Поточне коло" (A). Якщо назви не існує, створіть нову, натиснувши кнопку "Створити" (C).
10. Виберіть метод руху по колу на вкладці "Метод" (B).
11. Натисніть кнопку "Записати/зупинити" (F), щоб почати записування.
12. Натисніть кнопку приймання (G). На полі буде спроектовано коло.
13. Натисніть кнопку відновлення, щоб запустити AutoTrac RowSense.
14. Для скасування налаштування в будь-який час і повернення на сторінку налаштування навігації натисніть кнопку "Скасувати".



PC590563—UN—17AUG23

Сторінка налаштування кола

- A—Поточне коло
B—Метод
C—Новий
D—Видалити
E—Відстань між проходами (у футах)
F—Записати/зупинити
G—Прийняти

ZB48J1T,1692099693191-UK-17SEP23-7/7

Рядковий копір

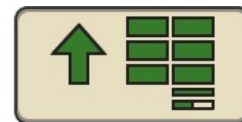
Режим Рядковий копір (лише в разі використання Parallel Tracking) призначений для використання на полях із просапною культурою, коли відстань між рядками не завжди рівномірна. Функція рядкового копіра

допомагає оператору знайти набір рядків для повернення на поле, орієнтуючись за опорною точкою, установленною під час виходу з попереднього набору рядків.

ZB48J1T,1692279379982-UK-21SEP23-1/6

1. Натисніть кнопку меню.

PC582158—UN—01AUG23



Меню

Продовження на наступній сторінці

ZB48J1T,1692279379982-UK-21SEP23-2/6

2. Виберіть GreenStar (GS3).

PC582159—UN—01AUG23

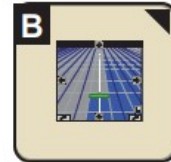


GreenStar (GS3)

ZB48J1T,1692279379982-UK-21SEP23-3/6

3. Виберіть "Навігація".

PC582160—UN—01AUG23

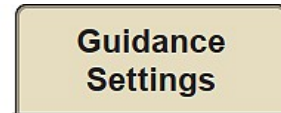


Навігація

ZB48J1T,1692279379982-UK-21SEP23-4/6

4. Перейдіть до вкладки "Параметри навігації".

PC582161—UN—01AUG23



Параметри навігації

ZB48J1T,1692279379982-UK-21SEP23-5/6

5. Виберіть "Рядковий копій" у розкритому меню "Режим маршруту".

PC590595—UN—17AUG23



Рядковий копій у розкритому меню "Режим маршруту"

ZB48J1T,1692279379982-UK-21SEP23-6/6

Зміна маршруту

Див. розділ "Навігація" в посібнику з експлуатації дисплея GreenStar 3 2630.

ZB48J1T,1692279221665-UK-22AUG23-1/1

Маршрут з канавами

Для створення маршруту дамби спільно використовуються програми Surface Water Pro і AutoTrac.

Див. розділ "Канава" в посібнику з експлуатації SurfaceWater Pro (OMPC21751).

ZB48J1T,1692279337562-UK-22AUG23-1/1

Маршрут дамби

Для створення маршруту дамби спільно використовуються програми Surface Water Pro і AutoTrac.

Див. розділ "Дамба" в посібнику з експлуатації SurfaceWater Pro (OMPC21751).

ZB48J1T,1692279350350-UK-22AUG23-1/1

GreenStar 3 CommandCenter — маршрут

Прямий маршрут

Принцип роботи

Режим прямого маршруту допомагає оператору здійснювати прямі паралельні проходи. Спочатку налаштуйте маршрут 0 (опорний шлях) за допомогою методів визначення маршруту 0. Після визначення маршруту 0 генеруються всі проходи для поля. Такі проходи можна використовувати для виконання ручної навігації або роботи системи AutoTrac. Кожен новий прохід створюється на основі початкового проходу, щоб помилки рульового управління не поширювалися на все поле.

Нові проходи є точними копіями початкового проходу.

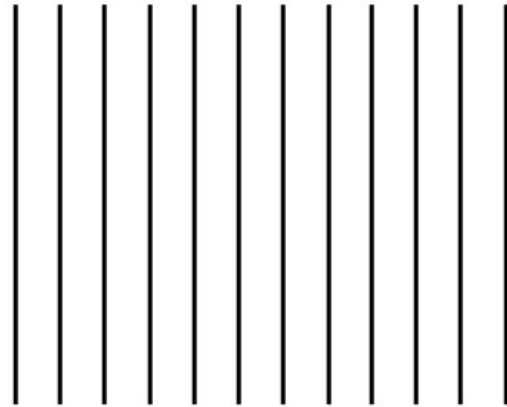
ПРИМІТКА: Терміни «навігаційний маршрут» і «лінія АБ» є взаємозамінними. Маршрут 0 — це маршрут, визначений оператором, і опорна точка, від якої будуть прокладені всі наступні паралельні проходи в полі.

Відстань між паралельними проходами — це відстань між проходами, введена в майстрі налаштувань.

Створення нового прямого маршруту

Існує кілька способів визначення маршруту 0:

- А + В — визначення маршруту 0 за рухом машини.
- А + Авто В — визначення маршруту 0 за рухом машини.
- А + напрямок — визначення маршруту 0 за рухом машини в точку А з подальшим введенням попередньо визначеного значення напрямку.
- Широта/довгота — визначення маршруту 0 за



Прямий маршрут

PC9508—UN—24OCT06

допомогою введення попередньо визначених значень координат широти і довготи для точок А і Б.

- Широта, довгота й напрямок — визначення маршруту 0 за допомогою введення попередньо визначених значень координат широти та довготи для точки А і введення попередньо визначеного значення напрямку.

ПРИМІТКА: Маршрут 0 можна визначити під час роботи (наприклад, при сівбі), однак під час його створення деякі функції можуть бути недоступні.

ПРИМІТКА: Рекомендується створювати маршрути довжиною 3 м (10 футів) для ручних і 15 м (45 футів) для автоматичних.

ZB48J1T,1692099757967-UK-17SEP23-1/9

Прямий маршрут

1. Натисніть кнопку меню.

PC582158—UN—01AUG23



Меню

ZB48J1T,1692099757967-UK-17SEP23-2/9

2. Виберіть GreenStar (GS3).

PC582159—UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Продовження на наступній сторінці

ZB48J1T,1692099757967-UK-17SEP23-3/9

3. Виберіть "Навігація".

PC590571—UN—17AUG23

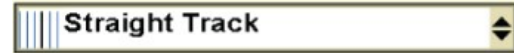


Навігація

ZB48J1T,1692099757967-UK-17SEP23-4/9

4. Виберіть "Прямий маршрут" в розкритому меню "Режим маршруту".

PC590564—UN—17AUG23



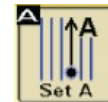
Прямий маршрут в розкритому меню "Режим маршруту"

5. Виберіть назву прямого маршруту з назви маршруту. Якщо назви не існує, створіть нову, вибравши новий маршрут.

ZB48J1T,1692099757967-UK-17SEP23-5/9

6. Натисніть "Задати точку A".

PC590568—UN—17AUG23

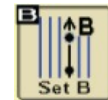


Задати точку A

ZB48J1T,1692099757967-UK-17SEP23-6/9

7. Визначте точку B за допомогою одного з трьох наступних методів:

PC590569—UN—17AUG23



Задати точку B

- а. Для установки точки B вручну підведіть машину до необхідного положення на полі та натисніть функціональну клавішу «Задати B». Мінімальна відстань становить 3 м (10 футів). Рекомендується задавати точку B в дальньому кінці поля для визначення необхідного напрямку.

ZB48J1T,1692099757967-UK-17SEP23-7/9

- б. Для автоматичної установки точки B можна в будь-який час натиснути клавішу «Автоматично установити B». Точка B буде встановлена автоматично, коли машина проїде 15 м (45 футів) від точки A.

PC590570—UN—17AUG23



Автоматично установити B

Цей метод передбачає розрахування точки B за останніми п'ятьма точками даних, отриманими під час проходження відстані 15 м (45 футів). Після

цього через точки проводиться лінія максимальної відповідності, що визначає напрямок.

ZB48J1T,1692099757967-UK-17SEP23-8/9

- с. Для встановлення точки B за допомогою введення напрямку натисніть "Задати напрямок".

PC590572—UN—17AUG23



Напрямок руху

Введіть потрібний напрямок лінії з допомогою цифрової клавіатури і збережіть значення, натиснувши кнопку «Прийняти».

0,000 позначає північ, 90,000 — схід, 180,000 — південь і 270,000 — захід.

8. Для скасування налаштування в будь-який час і повернення на сторінку налаштування навігації натисніть кнопку "Скасувати".

Маршрут 0 визначено, а паралельні маршрути створюються автоматично.

ZB48J1T,1692099757967-UK-17SEP23-9/9

Адаптивні криві

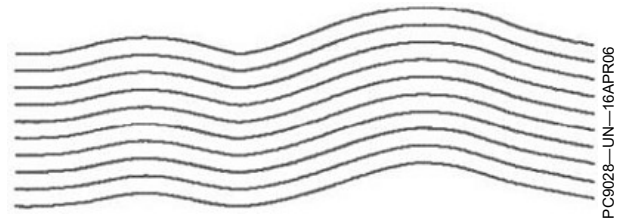
Принцип роботи

Функція "Адаптивна крива" дозволяє оператору записати криволінійний маршрут, пройдений у режимі ручного керування. Коли записування першого криволінійного проходу буде завершено, а машину розвернуто, оператор може перейти на роботу в режимі паралельного маршруту або активувати систему AutoTrac, як тільки прокладений маршрут з'явиться на екрані. Під час наступних проходів керування машиною здійснюватиметься на основі попереднього записаного проходу. Кожен новий прохід створюється на основі початкового проходу, щоб помилки рульового управління не поширювалися на все поле. Нові проходи не є точними копіями початкового проходу. Кривизна проходів змінюється для збереження однакової похибки між проходами. За потреби оператор може змінити непрямої маршрут у будь-якій точці поля, просто з'їхавши з прокладеного маршруту.

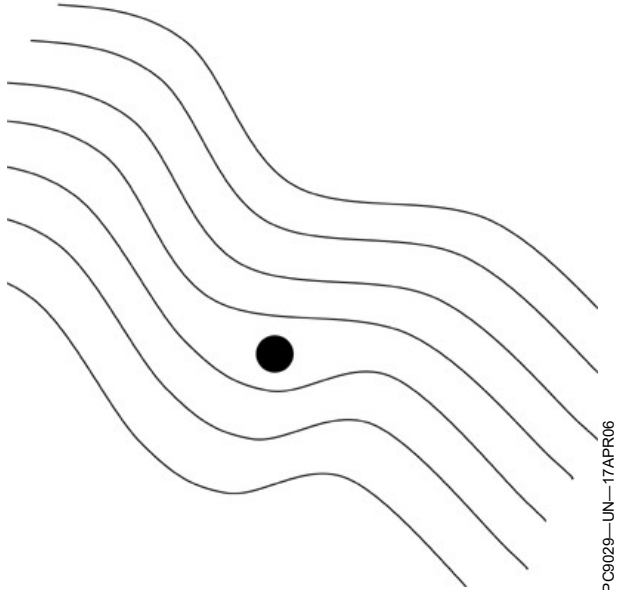
ПРИМІТКА: У режимі адаптивних кривих функція пропуску проходів недоступна.

Кривизна проходу змінюється в міру того, як збільшується опуклість або увігнутість наступних проходів.

У режимі маршруту "Адаптивна крива" оператор може здійснювати рух на основі різних польових шаблонів.



Режим адаптивних кривих



Режим адаптивних кривих

ZB48J1T,1692100048683-UK-19SEP23-1/8

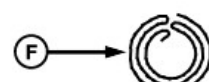
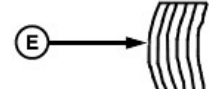
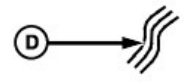
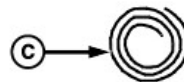
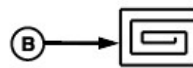
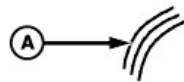
Шаблони навігації

Нижче наведено різноманітні шаблони для роботи в полі:

- Проста крива
- S-подібна крива
- Коробочка
- Трек
- Спіраль
- Коло

Використання зміщення маршруту

При використанні непрямого маршруту застосовувати функцію зміщення маршруту не рекомендується. Функція зміщення маршруту не забезпечує компенсацію похибки, притаманної GPS-системам, під час роботи в режимі непрямого маршруту.



Шляхи

A—Проста крива
B—Коробочка
C—Спіраль

D—S-подібна крива
E—Трек
F—Коло

Продовження на наступній сторінці

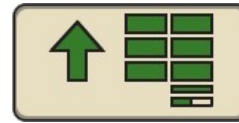
ZB48J1T,1692100048683-UK-19SEP23-2/8

Створення нового адаптивного маршруту

PC582158—UN—01AUG23

ПРИМІТКА: Для роботи в режимі маршруту "Адаптивна крива" налаштовувати клієнта, ферму й поле не потрібно, однак можна зберегти тільки один глобальний маршрут адаптивної кривої.

1. Натисніть кнопку меню.



Меню

ZB48J1T,1692100048683-UK-19SEP23-3/8

2. Виберіть GreenStar (GS3)

PC582159—UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

ZB48J1T,1692100048683-UK-19SEP23-4/8

3. Виберіть "Навігація".

PC590571—UN—17AUG23



Навігація

ZB48J1T,1692100048683-UK-19SEP23-5/8

4. Виберіть "Адаптивні криві" в розкритому меню "Режим маршруту".
5. Виберіть назву адаптивних кривих з назви маршруту. Якщо назви не існує, створіть нову, вибравши новий маршрут.

PC590566—UN—17AUG23



Адаптивні криві в розкритому меню "Режим маршруту"

6. Підведіть машину до необхідного місця полі, щоб почати маршрут.

За стандартними налаштуваннями режим повторення вимкнений.

7. Почніть записування. Натисніть кнопку "Запис".

ПРИМІТКА: Записування адаптивної кривої неактивне, коли увімкнений режим повторення. При записуванні нових маршрутів (наприклад, для сівки), режим повторення повинен бути вимкнений. При навігації по існуючих маршрутах (наприклад, для обприскування або збирання врожаю) режим повторення повинен бути увімкнений.

8. Після вибору запису його буде замінено на наведене нижче:

- а. Призупинити

Продовження на наступній сторінці

ZB48J1T,1692100048683-UK-19SEP23-6/8

b. Зупинити

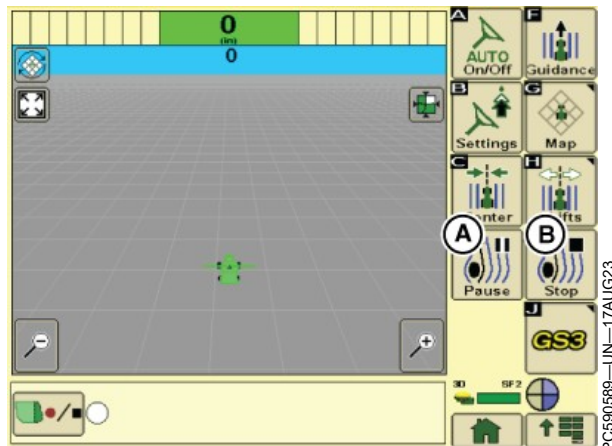
ПРИМІТКА: Записування потрібно вимикати тільки в тому випадку, якщо машина виводиться за межі нормального польового шаблону (наприклад, для заправки обприскувача, сівалки) або якщо не потрібно записувати повороти в кінці поля.

9. Пройдіть перший прохід. На карті відобразиться блакитний навігаційний маршрут.

ПРИМІТКА: Під час руху вперед записаний маршрут, можливо, не буде відображатися на дисплеї позаду машини. Маршрут відобразиться після повороту машини.

Біла навігаційна лінія НЕ з'явиться до тих пір, поки не буде досягнутий кінець проходу, і машина не розвернеться. Після розвороту машини система визначить маршрут для навігації. Система визначає паралельний лінійний сегмент, який розташований на 1/2–1-1/2 відстані між проходами. З'явиться прогнозований прохід, по якому оператор зможе орієнтуватися. Ведіть машину по необхідному маршруту.

10. Поверніть машину в кінці першого проходу, після чого з'явиться біла навігаційна лінія для наступного проходу. Виведення на екран навігаційної лінії може зайняти кілька секунд.
11. Коли нарешті з'явиться біла навігаційна лінія для проходу натисніть кнопку відновлення (тільки для системи AutoTrac) на машині і вона автоматично поверне на цей прохід. Щоб здійснювати навігацію вручну, направте машину на білу навігаційну лінію.
12. Натисніть "Зупинити записування" (B), коли поле закінчиться.



Сторінка "Налаштування адаптивних кривих"

A—Призупинити

B—Зупинити

ВАЖЛИВО: Зупиніть записування, перш ніж в'їжджати на наступне поле. В протилежному випадку це може призвести до видалення даних адаптивної кривої з останнього поля перш ніж почне записування даних адаптивної кривої на наступному полі.

ПРИМІТКА: Збережені дані маршруту адаптивної кривої призначаються заданому імені клієнта, ферми і поля. Вони будуть зберігатися у внутрішній пам'яті дисплея до видалення користувачем. Крім того, їх можна переміщати з одного дисплея на інший.

Продовження на наступній сторінці

ZB48J1T,1692100048683-UK-19SEP23-7/8

Запис прямого маршруту або об'їзд перешкод

1. Почніть записування.
2. Натисніть "Пауза записування", щоб призупинити записування маршруту машини.
3. Натисніть "Записування", щоб відновити запис адаптивної кривої.

Точки ПАУЗИ й ВІДНОВЛЕННЯ записування будуть з'єднані прямою лінією. Такий порядок роботи корисний в тому випадку, коли прохід має довгу прямолінійну ділянку або при об'їзді перешкод.

ПРИМІТКА: Максимальна довжина з'єднувального сегмента (лінійний сегмент, створений між точкою ПАУЗИ і ВІДНОВЛЕННЯ записування) становить 0,8 км (0,5 милі) (2,640 футів). Якщо відстань перевищить це значення, лінійний сегмент не буде з'єднано, що призведе до розриву в маршруті.

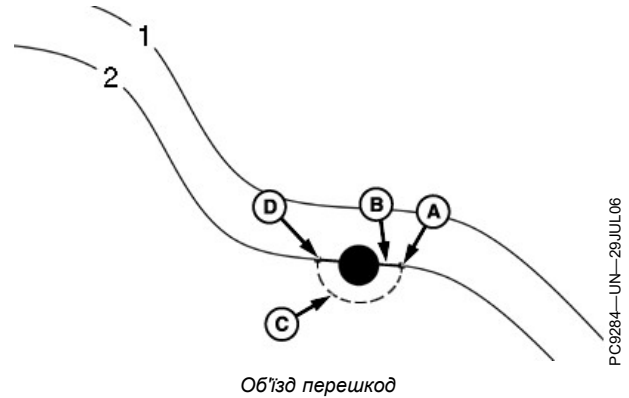
A—Запис поставлено на ПАУЗУ

B—Для з'єднання двох точок створюється лінійний сегмент

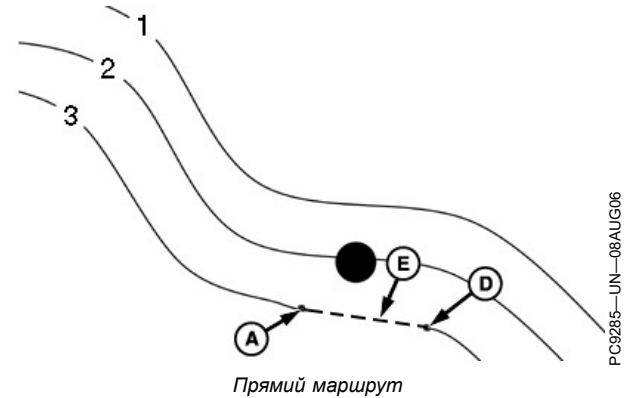
C—Під час паузи маршрут трактора не записується

D—Запис ВІДНОВЛЕНО

E—Маршрут, записаний як пряма лінія між точками A і D



PC9284—UN—29JUL06



PC9285—UN—08AUG06

ZB48J1T;1692100048683-UK-19SEP23-8/8

Криві АБ

Принцип роботи

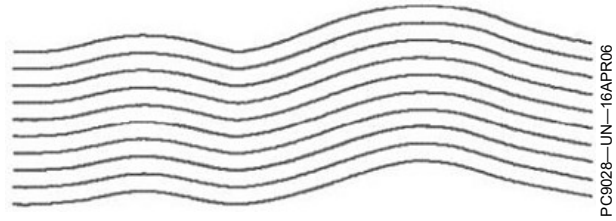
У режимі кривих АБ оператор може провести вигнуті паралельні проходи з кінцевими точками на кожному кінці поля. Навігаційні маршрути паралельні маршруту в кожному напрямку і генеруються на підставі вихідного маршруту, щоб помилки рульового управління не поширювалися на все поле.

Маршрут 0 — це контрольний маршрут, від якого прокладаються наступні криволінійні проходи в полі. Після створення першої кривої АБ (маршрут 0) будуть створені 4 маршрути. Система продовжуватиме створювати додаткові проходи після проходження машиною останнього проходу, показаного на екрані.

ПРИМІТКА: У режимі "Криві АБ" доступний пропуск проходів.

Створення даних про маршрут за кривою АБ: у міру створення системою початкових проходів після запису маршруту 0 або при генеруванні додаткових проходів на екрані виду в перспективі відобразиться напис «Створення кривої АБ». В цей час відстежувати маршрут не вдасться.

Граничні значення створення кривих АБ: довжина кривої АБ, записаної першою, має становити не менше 10 футів, щоб її можна було використовувати для навігації. Машина повинна розташовуватися на відстані не більше 400 м (0,25 милі) від того місця, де маршрут 0



Режим кривих АБ

PC9028—UN—16APR06

був записаний, щоб система могла почати створювати непрямі маршрути. Якщо машина перебуває на максимально допустимій відстані, то для створення маршруту і виведення його на екран може знадобитися кілька хвилин. В цей час на екрані відображається напис «Створення кривої АБ».

Кілька кривих АБ в полі: поле може містити кілька маршрутів на основі кривої АБ. Кожна крива АБ, записана для поля, повинна мати унікальну назву.

Нумерація маршрутів: нумерація маршрутів дозволяє виконувати пропуск проходів і полегшує їх пошук. Мітка напрямку (N (північ), S (південь), E (схід) або W (захід)) призначається за напрямком, визначеним між початковою і кінцевою точками кривої.

Кривизна проходу змінюється в міру того, як збільшується опуклість або увігнутість наступних проходів.

ZB48J1T,1692100403680-UK-17SEP23-1/7

Створення нового непрямого маршруту АБ

Виконайте наступну процедуру, щоб налаштувати першу криву АБ (маршрут 0), від якої будуть прокладатися наступні криволінійні проходи в поле.

ПРИМІТКА: Для поля можна записати кілька кривих АБ. Їм необхідно дати унікальні імена і записати окремо.

1. Натисніть кнопку меню.

PC582158—UN—01AUG23



Меню

ZB48J1T,1692100403680-UK-17SEP23-2/7

2. Виберіть GreenStar (GS3).

PC582159—UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

ZB48J1T,1692100403680-UK-17SEP23-3/7

3. Виберіть "Навігація".

PC590571—UN—17AUG23



Навігація

Продовження на наступній сторінці

ZB48J1T,1692100403680-UK-17SEP23-4/7

- Виберіть "Криві АВ" з розкривного меню "Режим маршруту".
- Виберіть назву кривих АВ з назви маршруту. Якщо назви не існує, створіть нову, вибравши новий маршрут.
- Підведіть машину до необхідного місця полі, щоб почати маршрут.
- Почніть записування. Натисніть кнопку "Запис".

PC590565—UN—17AUG23



Криві АВ в розкривному меню "Режим маршруту"

- Після вибору запису його буде замінено на наведене нижче:
 - Призупинити

ZB48J1T,1692100403680-UK-17SEP23-5/7

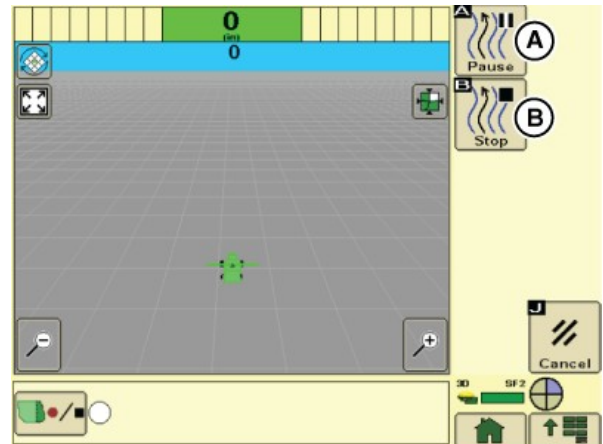
b. Зупинити

- Пройдіть перший прохід. На карті відобразиться блакитний навігаційний маршрут.

ПРИМІТКА: Під час руху вперед записаний маршрут, можливо, не буде відображатися на дисплеї позаду машини. Маршрут відобразиться після повороту машини.

- Натисніть "Зупинка записування" (B) в кінці проходу і маршрут буде збережений в пам'яті.

ПРИМІТКА: При втраті сигналу GPS під час записування записування буде зупинено, і крива АВ, записана до цього моменту, буде збережена. Якщо крива АВ відрізняється від тієї, яка необхідна оператору, її можна видалити за допомогою кнопки "Видалити маршрут" на сторінці "Налаштування навігаційного маршруту".



Сторінка налаштування кривої АВ

A—Призупинити

B—Зупинити

ZB48J1T,1692100403680-UK-17SEP23-6/7

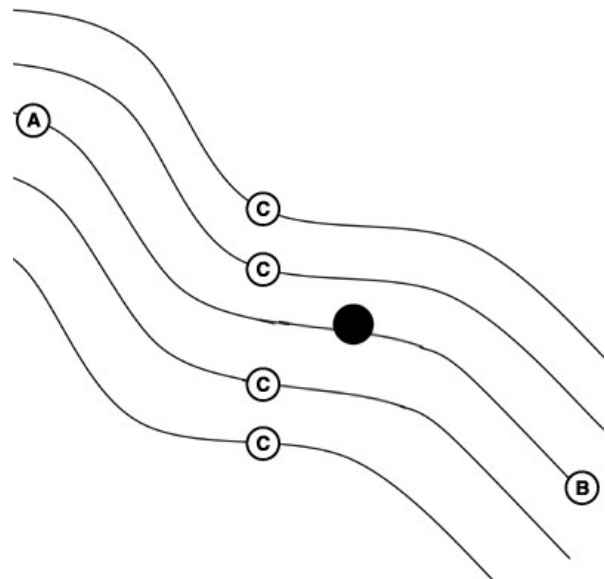
Запис прямого маршруту або об'їзду перешкод

- Почніть записування кривих АВ.
- Натисніть "Пауза записування", щоб призупинити записування маршруту машини.
- Натисніть "Записування кривих АВ", щоб відновити запис кривої АВ.

Точки ПАУЗИ й ВІДНОВЛЕННЯ записування будуть з'єднані прямою лінією. Такий порядок роботи корисний в тому випадку, коли прохід має довгу прямолінійну ділянку або при об'їзді перешкод.

ПРИМІТКА: Максимальна довжина з'єднувального сегмента (лінійний сегмент, створений між точкою ПАУЗИ й ВІДНОВЛЕННЯ записування) становить 0,8 км (0,5 милі) (2640 футів). Якщо відстань перевищить це значення, лінійний сегмент не буде з'єднано, що призведе до розриву в маршруті.

A—Пауза перед перешкодою C—Проходи, створені на основі маршруту 0
B—Відновлення після перешкоди



Об'їзд перешкод

PC9030C—UN—27OCT06

ZB48J1T,1692100403680-UK-17SEP23-7/7

Круговий маршрут

Принцип роботи

Режим кругового маршруту призначений для руху по концентричних кругах на полі з системами кругового зрошення. Існує декілька способів створення початкового круга. Після визначення початкового круга створюються всі подальші круги на полі.

У режимі кругового маршруту можна використати ручну навігацію; проте для використання системи AutoTrac в

режимі кругового маршруту необхідно активувати AutoTrac і Pivot Pro. Активація Pivot Pro доступна тільки в країнах Північної Америки.

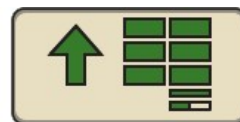
Координати широти і довготи центру круга збережені і пов'язані з ім'ям поля. Якщо при визначенні центру круга поле не вибрано, глобальні центри круга будуть збережені. Центри кругів можна викликати для подальшого використання.

ZB48J1T,1692100524545-UK-17SEP23-1/7

Створення нового кругового маршруту

PC582158—UN—01AUG23

1. Натисніть кнопку меню.



Меню

ZB48J1T,1692100524545-UK-17SEP23-2/7

2. Виберіть GreenStar (GS3).

PC582159—UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

ZB48J1T,1692100524545-UK-17SEP23-3/7

3. Виберіть "Навігація".

PC590571—UN—17AUG23



Навігація

ZB48J1T,1692100524545-UK-17SEP23-4/7

4. Виберіть "Круговий маршрут" у розкритому меню "Режим маршруту".

PC590567—UN—17AUG23

5. Виберіть назву кругового маршруту з назви маршруту. Якщо назви не існує, створіть нову, вибравши новий маршрут.



Круговий маршрут у розкритому меню "Режим маршруту"

6. Підведіть машину до необхідного місця полі, щоб почати маршрут.

пріїзду не менше 10 відсотків необхідного круга. Для оптимального розрахунку центру і отримання точнішого маршруту рекомендується проїхати круг повністю.

Метод «Рух по кругу»

Рух по кругу — круговий маршрут створюється після

1. Підведіть машину до потрібного місця в полі, щоб виконати круговий прохід.

Продовження на наступній сторінці

ZB48J1T,1692100524545-UK-17SEP23-5/7

2. Виберіть запис (A) для руху круговим маршрутом.
3. Натисніть "Зупинити записування круга". Кругові маршрути створюються автоматично при визначенні відстані між проходами під час налаштування.

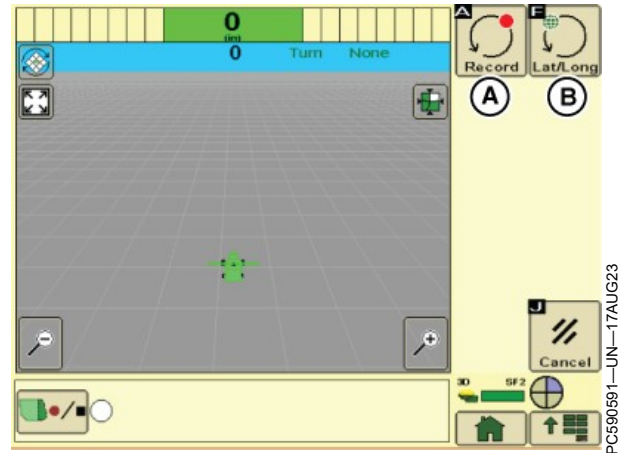
ПРИМІТКА: Кнопка "Зупинити записування круга" відобразиться після проходження відстані, достатньої для розрахунку центральної точки.

Метод "Широта/довгота"

1. Виберіть маршрут "Широта/довгота" (B).

A—Записування

B—Широта і довгота



Сторінка налаштування кругового маршруту

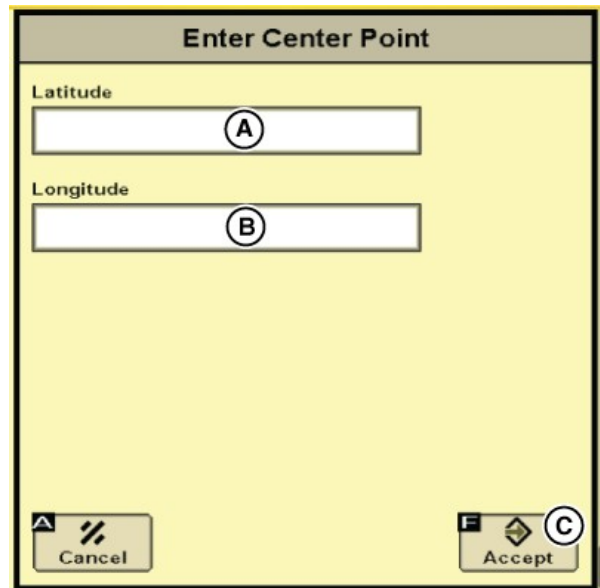
ZB48J1T,1692100524545-UK-17SEP23-6/7

2. Введіть необхідні значення широти і довготи в десяткових градусах. Попередні значення широти і довготи, пов'язані з полем, з'являться при першому відображенні екрану введення.
3. Збережіть значення, натиснувши кнопку "Прийняти" (C). Кругові маршрути створюються автоматично при визначенні відстані між проходами під час налаштування.

ПРИМІТКА: Може знадобитися вирівняти машину на маршруті центрального поворотного шарніра тягача або відцентрувати зміщення маршруту, щоб вирівняти маршрути відносно машини.

A—Широта
B—Довгота

C—Прийняти



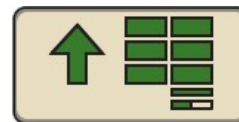
Центральна точка

ZB48J1T,1692100524545-UK-17SEP23-7/7

Рядковий копій

PC582158—UN—01AUG23

1. Натисніть кнопку меню.



Меню

Продовження на наступній сторінці

ZB48J1T,1692279954088-UK-17SEP23-1/3

2. Виберіть GreenStar (GS3).

PC582159—UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

ZB48J1T,1692279954088-UK-17SEP23-2/3

3. Виберіть "Навігація".

PC590571—UN—17AUG23



Навігація

4. Виберіть "Рядковий копії" у розкритому меню "Режим маршруту".

5. Перейдіть до розділу "Вигляд".

6. Виберіть "Задати рядок".

ZB48J1T,1692279954088-UK-17SEP23-3/3

Дисплей 4-го покоління — маршрут

Прямий маршрут

PC28961—UN—24APR23

1. Натисніть кнопку меню.



Меню

ZB48J1T,1692106465016-UK-17SEP23-1/9

2. Натисніть кнопку навігації AutoTrac.

PC28717—UN—25AUG22



Навігація AutoTrac

ZB48J1T,1692106465016-UK-17SEP23-2/9

3. Натисніть "Налаштування маршруту".

PC590575—UN—17AUG23



Налаштування маршруту

ZB48J1T,1692106465016-UK-17SEP23-3/9

4. Натисніть "Новий маршрут", якщо наявний маршрут недоступний.

PC590576—UN—17AUG23



Новий маршрут

ZB48J1T,1692106465016-UK-17SEP23-4/9

5. Виберіть "Прямий маршрут" (A). Виберіть будь-який метод із доступних варіантів.

A—Прямий маршрут

B—Метод "A + B"

C—Метод "A + напрямок руху"

D—Метод "Авто B"

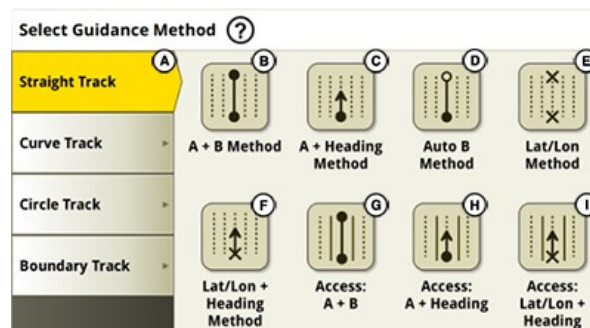
E—Метод "Широта/довгота"

F—Метод "Широта/довгота + напрямок руху"

G—Доступ: A + B

H—Доступ: A + напрямок руху

I—Доступ: Широта/довгота + напрямок руху

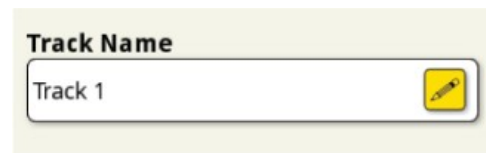


Параметри прямого маршруту

ZB48J1T,1692106465016-UK-17SEP23-5/9

6. Виберіть назву маршруту.

PC590577—UN—17AUG23



Назва маршруту

Продовження на наступній сторінці

ZB48J1T,1692106465016-UK-17SEP23-6/9

7. Виберіть поле.

PC590578—UN—17AUG23

8. Натисніть кнопку ОК. Спрямуйте машину до потрібного місця на полі.



Поле

ZB48J1T,1692106465016-UK-17SEP23-7/9

9. Натисніть "Задати точку А".

PC590579—UN—17AUG23



Задати точку А

ZB48J1T,1692106465016-UK-17SEP23-8/9

10. Натисніть "Задати точку В".

PC590580—UN—17AUG23



Задати точку В

ZB48J1T,1692106465016-UK-17SEP23-9/9

Непрямий маршрут

PC28961—UN—24APR23

1. Натисніть кнопку меню.



Меню

ZB48J1T,1692108125002-UK-17SEP23-1/6

2. Натисніть кнопку навігації AutoTrac.

PC28717—UN—25AUG22



Навігація AutoTrac

ZB48J1T,1692108125002-UK-17SEP23-2/6

3. Натисніть "Налаштування маршруту".

PC590575—UN—17AUG23



Налаштування маршруту

ZB48J1T,1692108125002-UK-17SEP23-3/6

4. Натисніть "Новий маршрут", якщо наявний маршрут недоступний.

PC590576—UN—17AUG23



Новий маршрут

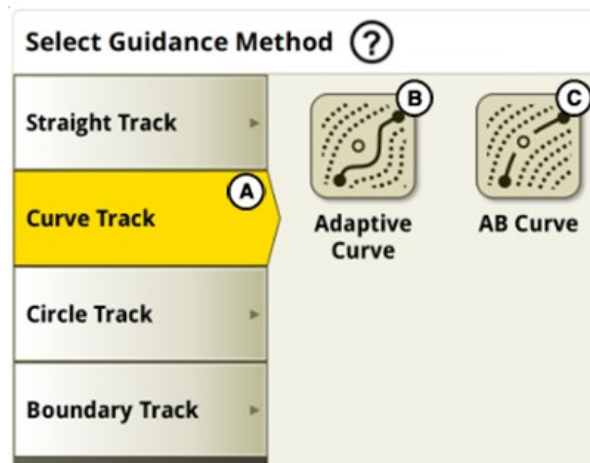
ZB48J1T,1692108125002-UK-17SEP23-4/6

Продовження на наступній сторінці

5. Виберіть "Непрямий маршрут" (А). Виберіть будь-який метод із доступних варіантів.
6. Спрямуйте машину до потрібного місця на полі.

А—Непрямий маршрут
В—Адаптивна крива

С—Крива АБ



PC28846—UN—22AUG23

Параметри непрямого маршруту

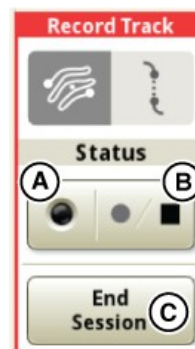
ZB48J1T,1692108125002-UK-17SEP23-5/6

7. Натисніть кнопку "Записати" (А), щоб почати записування.
8. Натисніть "Завершити сеанс" (С), щоб завершити запис.
9. Натисніть "ОК", щоб зберегти сеанс, або "Скасувати", щоб повернутися до сеансу запису кривої.

ПРИМІТКА: Після завершення додаткові сегменти кривої можна внести до сеансу шляхом редагування маршруту.

А—Записування
В—Призупинити/Зупинити

С—Завершення сеансу



PC590588—UN—17AUG23

Записати маршрут

ZB48J1T,1692108125002-UK-17SEP23-6/6

Круговий маршрут

PC28961—UN—24APR23

1. Натисніть кнопку меню.



Меню

ZB48J1T,1692108138989-UK-17SEP23-1/7

2. Натисніть кнопку навігації AutoTrac.

PC28717—UN—25AUG22



Навігація AutoTrac

ZB48J1T,1692108138989-UK-17SEP23-2/7

Продовження на наступній сторінці

3. Натисніть "Налаштування маршруту".

PC590575—UN—17AUG23



Налаштування маршруту

ZB48J1T,1692108138989-UK-17SEP23-3/7

4. Натисніть "Новий маршрут", якщо наявний маршрут недоступний.

PC590576—UN—17AUG23



Новий маршрут

ZB48J1T,1692108138989-UK-17SEP23-4/7

5. Виберіть "Круговий маршрут" (A). Виберіть будь-який метод із доступних варіантів.

A—Круговий маршрут
B—Рух по колу

C—Коло за широтою/довготою



PC28847—UN—22AUG23

Параметри кругового маршруту

ZB48J1T,1692108138989-UK-17SEP23-5/7

Рух по колу

1. Підведіть машину до потрібного місця в полі, щоб виконати круговий прохід.

2. Натисніть кнопку "Запуск" (A), щоб записати новий маршрут.

3. Виконайте прохід по потрібному колу.

4. Натисніть "Готово" (B), щоб зупинити записування.

ПРИМІТКА: Кнопка "Готово" відобразиться після проходження відстані, достатньої для розрахунку центральної точки.

A—Запуск
B—Готово

C—Скасувати



PC590587—UN—17AUG23

Рух круговим маршрутом

Продовження на наступній сторінці

ZB48J1T,1692108138989-UK-17SEP23-6/7

Коло за широтою/довготою

1. Підведіть машину до потрібного місця в полі, щоб виконати круговий прохід.
2. Натисніть "Використовувати поточний рівень" (A), якщо поточна широта й довгота правильні.
3. Виберіть широту (B) і довготу (C).
4. Натисніть "Зберегти" (D).

A—Використовувати поточні дані
B—Широта
C—Довгота
D—Зберегти

Круговий маршрут "Широта/довгота"

ZB48J1T,1692108138989-UK-17SEP23-7/7

Межовий маршрут

PC28961—UN—24APR23

1. Натисніть кнопку меню.



Меню

ZB48J1T,1692108148895-UK-17SEP23-1/5

2. Натисніть кнопку навігації AutoTrac.

PC28717—UN—25AUG22



Навігація AutoTrac

ZB48J1T,1692108148895-UK-17SEP23-2/5

3. Натисніть "Налаштування маршруту".

PC590575—UN—17AUG23



Налаштування маршруту

ZB48J1T,1692108148895-UK-17SEP23-3/5

4. Натисніть "Новий маршрут", якщо наявний маршрут недоступний.

PC590576—UN—17AUG23



Новий маршрут

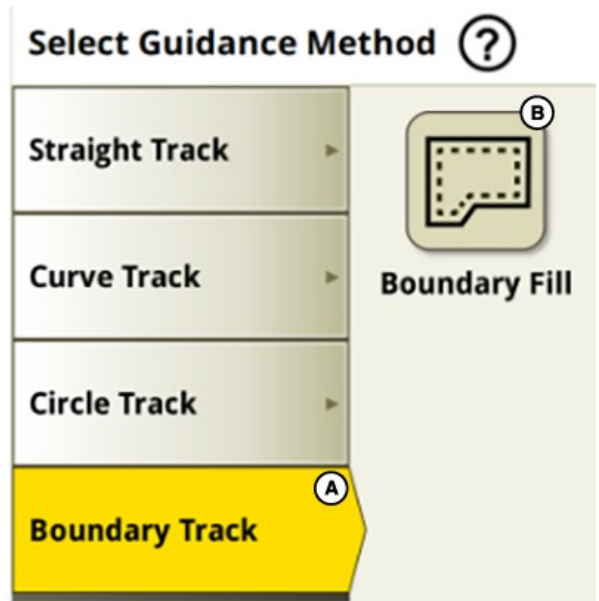
ZB48J1T,1692108148895-UK-17SEP23-4/5

Продовження на наступній сторінці

5. Натисніть "Розташування границі" (A). Виберіть "Заповнення межі" (B).
6. Виберіть поле й межу, щоб створити маршрут заповнення межі.
7. Натисніть кнопку "Далі", щоб налаштувати заповнення межі.

A—Межовий маршрут

B—Заповнення межі



Параметри розташування границі

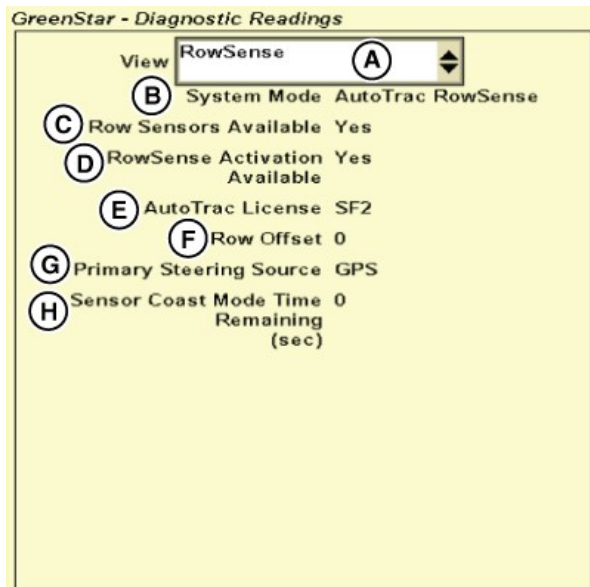
ZB48J1T,1692108148895-UK-17SEP23-5/5

Діагностика

Екрани діагностики для GreenStar 3

ПРИМІТКА: Можливі діагностичні відповіді із коротким поясненням.

ZB48J1T,1692098536255-UK-12SEP23-1/2



PC590585—UN—17AUG23

Діагностичні показання для GreenStar 3 CommandCenter

A—Подання
B—Системний режим
C—Доступні датчики рядка
D—Доступна активація RowSense

E—Ліцензія AutoTrac
F—Зміщення рядка
G—Первинне джерело керування

Доступні датчики рядів:

- A — Так
- B — Ні

Доступна активація системи навігації між рядками:

- A — Так (за наявності активації AutoTrac RowSense GS3)
- C — Ні (у разі відсутності активації AutoTrac RowSense GS3)

Ліцензія AutoTrac:

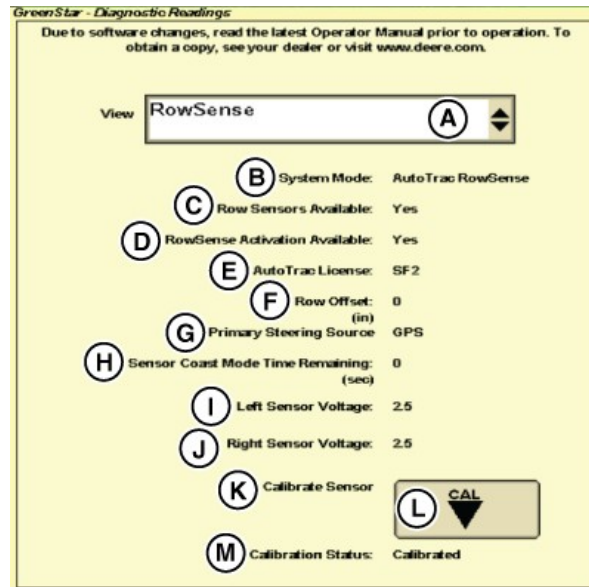
- A — Так (SF1)
- B — Так (SF2)
- C — Ні

Зміщення ряду:

- Поточне значення зміщення ряду, відстань в (дюймах) або (мм).

Первинне джерело рульового керування:

- A — Немає
- B — GPS



PC590586—UN—17AUG23

Діагностичні показання для дисплея GreenStar 3

H—Час роботи в режимі керування від датчика
I—Напруга лівого датчика
J—Напруга правого датчика
K—Калібрування датчика

L—CAL (калібрування)
M—Стан калібрування

- C — Датчики рядів

Час роботи в режимі керування від датчика, що залишився:

- Зворотний відлік часу після втрати сигналу GPS, в секундах.

Напруга лівого датчика

- Напруга датчика в стані спокою має бути менше 2,5 В.

Напруга правого датчика

- Напруга датчика в стані спокою має перевищувати 2,5 В.

Калібрування датчика

Стан калібрування

- Відкалібровано
- Не відкалібровано

ZB48J1T,1692098536255-UK-12SEP23-2/2

Діагностичний екран для Gen4

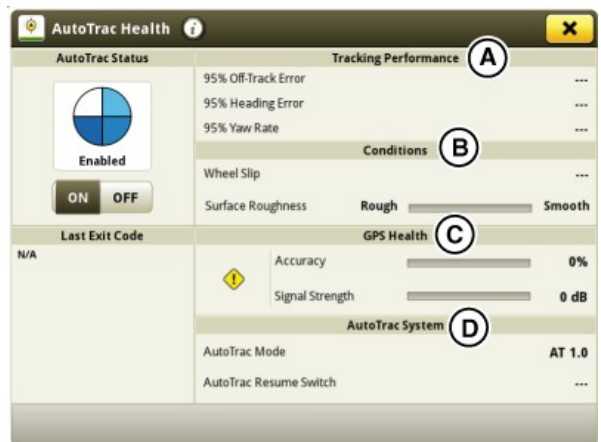
Стан системи AutoTrac: Сторінка стану системи AutoTrac відображає діаграму AutoTrac і Перемикач увімкнення/вимкнення системи AutoTrac.

ПРИМІТКА: Характеристики відстежування та значення умов безперервно розраховуються, коли система AutoTrac активована (4/4 діаграми стану) і відстежується на лінії. Значення не оновлюються, коли стан системи AutoTrac™ знижується до 3/4 або 2/4 діаграми стану, і змінюються на "---" у 1/4 діаграмі стану.

Характеристики відстежування (A)

ПРИМІТКА: Кожне з наведених нижче значень відображається у вигляді 95-го відсоткового значення, тобто 95% часу, продуктивність буде рівна або більша, ніж відображене значення.

Бічне відхилення 95% — відстань від найближчої копії до машини. Помилка збільшується, доки машина не досягне половини між двома маршрутами, а потім зменшується, коли машина наближається до



Діагностичний екран для Gen4

A—Характеристики відстежування
B—Умови

C—Стан GPS
D—Система AutoTrac

наступного маршруту. У хороших умовах ці значення мають бути однаковими або меншими за:

	4,8–12,9 км/год (3–8 миль/год)	12,9–19,3 км/год (8–12 миль/год)	19,3–24,1 км/год (12–15 миль/год)
Помилка відхилення від маршруту (усі типи гусениць)	4 см (1.6 дюйма)	8 см (3.2 дюйма)	12 см (4.7 дюйма)

Курсова помилка 95% — різниця між напрямком руху машини та напрямком поточного маршруту. У хороших

умовах ці значення мають бути однаковими або меншими за:

	4,8–12,9 км/год (3–8 миль/год)	12,9–19,3 км/год (8–12 миль/год)	19,3–24,1 км/год (12–15 миль/год)
Прямий маршрут	0,8°	1°	1,2°
Криволінійний/круговий маршрут (це значення залежить від вигину кривої. Більш вигнуті криві мають вищі значення.)	1,6°	3,0°	3,6°

Ступінь повороту навколо вертикальної осі 95% — швидкість повороту машини, яка впливає на

характеристики відстежування. У хороших умовах ці значення мають бути однаковими або меншими за:

	4,8–12,9 км/год (3–8 миль/год)	12,9–19,3 км/год (8–12 миль/год)	19,3–24,1 км/год (12–15 миль/год)
Прямий маршрут	1°	1,5°	1,8°
Криволінійний/круговий маршрут (це значення залежить від вигину кривої. Більш вигнуті криві мають вищі значення.)	2°	4,5°	5,4°

Умови (B)

ПРИМІТКА: Жовтий індикатор стану світлодіода відображає значення поза оптимальним діапазоном. Зелений індикатор стану світлодіода відображає значення в оптимальному діапазоні.

Нерівності поверхні — вимірювання поверхні, на якій працює машина. Значення розраховується з використанням подовжнього нахилу, бічного нахилу, вхідних даних швидкості від приймача StarFire. Індикатор шорсткості поверхні є жовтим, коли

знаходиться за межі оптимального діапазону і зеленого кольору, коли в межах оптимального діапазону.

Пробуксовування коліс — відсоток пробуксовування коліс вимірюється через порівняння показань частоти обертання колеса машини до швидкості GPS. Значення більше за 6 % вказує на те, що пробуксовування коліс може негативно впливати на продуктивність системи AutoTrac.

Стан GPS (C)

Точність — точність положення приймача, що відображається у відсотках. Для забезпечення заявленої точності та стабільності потрібна 100 % точність.

Потужність сигналу — якість сигналу корекції StarFire, що приймається приймачем.

Система AutoTrac (D)

Режим роботи AutoTrac — вказує тип блока управління AutoTrac, встановленого на машині.

Блок управління	Режим роботи AutoTrac
AT2 (7R S.N. 110101—, 8R S.N. 160001—, 8RT S.N. 923001—, 8RX S.N. 801001—)	AT 2,0
AT1 (вбудований або заводський блок управління системи AutoTrac)	AT 1.0
AutoTrac Controller 300	ATC 300
AutoTrac Controller Raven	ATC Raven
AutoTrac Controller Reichhardt	ATC Reichhardt
AutoTrac Controller Deere	ATC Deere
AutoTrac Universal 300	ATC 300
AutoTrac Universal 200	ATC 200
AutoTrac Universal 100	ATC 100

Кнопка відновлення AutoTrac має значення "Увімк.", коли кнопку відновлення AutoTrac натиснуто, та значення "Вимк.", коли її відпущено.

ZB48J1T,1692676792441-UK-23AUG23-2/2

Очищення датчиків рядків

Очищення датчиків рядків

⚠ ПОПЕРЕДЖЕННЯ: Вимкніть двигун, поставте машину на стоянкове гальмо та вийміть ключ із замка запалювання.

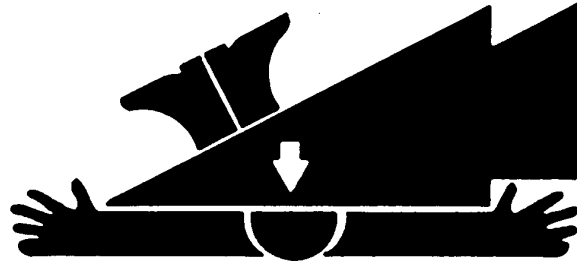
KR43067,00000B3-UK-11NOV08-1/2

Підніміть жатку та опустіть запобіжний фіксатор (А) на шток гідравлічного циліндру.

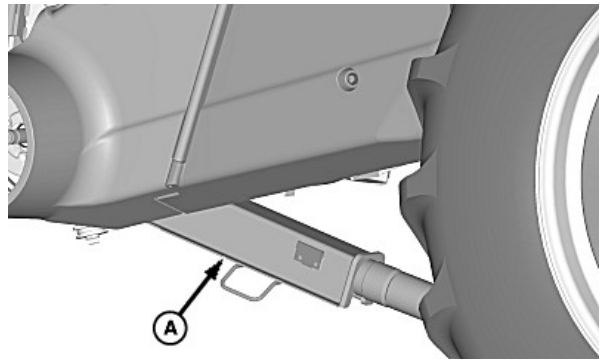
Датчики рядків необхідно перевіряти щоденно для визначення необхідності їх очищення. Якщо на датчиках накопичуються сторонні речовини, це може спричинити вільний рух та негативно вплинути на їхню ефективність. Для очищення датчиків рядків усуньте сторонні речовини з датчиків та прилеглих ділянок. Перевірте, чи можуть датчики рухатися вільно.

Щорічно перевіряйте наявність ознак надмірного зносу втулок та осей датчиків. Замініть за потреби.

А—Запобіжний фіксатор



TS696—UN—21SEP89



H90891—UN—26FEB08

KR43067,00000B3-UK-11NOV08-2/2

Індекс

	Сторінка		Сторінка
G		Заходи безпеки	
GPS		Заходи безпеки при виконанні технічного обслуговування.....	5-2
Датчик рядка.....	35-1	Зміщення	
		Система автоматичного водіння по рядках ...	25-5, 30-2
S		Значення зміщення	20-1
SSU	15-1	Значок	
		Датчик рядка.....	35-1
A		К	
Адаптивні криві		Калібрування	
Запис вручну.....	40-7	Датчики рядків.....	25-6, 30-3
Режим AutoTrac.....	40-7	Діагностика	55-1
Режим документування	40-7	Кнопка 2	
Активація	20-1	Кнопка відновлення.....	15-1
		Кнопка 3	
Б		Кнопка відновлення.....	15-1
Багатофункціональний важіль	15-1	Кнопка відновлення	
		Кнопка 2	15-1
В		Кнопка 3	15-1
Ввімкнення системи	15-1	Налаштування.....	15-1
Вимоги	20-1	Режим автоматичного водіння по рядках.....	15-1
Вирівнювання		Режим входження в рядок.....	15-1
Система автоматичного водіння по рядках ...	25-5, 30-2	Н	
Вирівнювання стебла		Налаштування	
Датчики рядків.....	25-5, 30-2	Кнопка відновлення.....	15-1
		Напруга	
Д		Датчики рядків.....	25-6, 30-3
Датчик рядка		О	
Значок.....	35-1	Очищення	
Кнопка стану.....	15-1	Датчики рядків.....	60-1
Робота з GPS	35-1	П	
Сигнал втрачено	35-1	Поворот на поворотній смузі.....	35-1
Установлено	35-1	Попереджувальні слова, значення.....	5-1
Датчики рядків		Пошук та усунення несправностей	
Вирівнювання стебла.....	25-5, 30-2	Вікно діагностики.....	55-1
Калібрування.....	25-6, 30-3	Р	
Напруга	25-6, 30-3	Режим AutoTrac	
Очищення	60-1	Адаптивні криві	40-7
Час затримки.....	15-1	Режим автоматичного водіння по рядках	
Діагностика	55-1	Кнопка відновлення.....	15-1
Дільники.....	25-5, 30-2		
З			
Запис вручну			
Адаптивні криві	40-7		

Продовження на наступній сторінці

	Сторінка		Сторінка
Режим входження в рядок		Т	
Кнопка відновлення.....	15-1		
Режим документування		Технічне обслуговування	
Адаптивні криві.....	40-7	Очищення датчиків рядків.....	60-1
С		У	
Сигнал втрачено		Установлено	
Датчик рядка.....	35-1	Датчик рядка.....	35-1
Система автоматичного водіння по рядках			
Вирівнювання.....	25-5, 30-2	Ч	
Діагностика.....	55-1		
Налаштування зміщення.....	25-5, 30-2	Час затримки.....	15-1
Стан датчика: ввімкнено/вимкнено.....	15-1		
Стикове міжряддя.....	25-5, 30-2		
Сумісність.....	20-1		

Наявна література із сервісного обслуговування машин John Deere

Технічна інформація

Технічну інформацію можна придбати в компанії John Deere. Публікації доступні в друкованій формі або на компакт-диску.

Для замовлень:

- Магазин технічної інформації John Deere: **www.JohnDeere.com/TechInfoStore**
- Тел. 1-800-522-7448
- Зверніться до вашого дилера John Deere

Доступна інформація включає:

DX,SERVLIT-UK-07DEC16-1/5

В КАТАЛОГАХ ЗАПЧАСТИН перелічені запчастини, доступні для вашої машини, з ілюстраціями в розібраному вигляді, що допоможе вам з визначенням правильних деталей. Це також допоможе при збиранні та розбиранні.



TS189-UN-17JAN89

DX,SERVLIT-UK-07DEC16-2/5

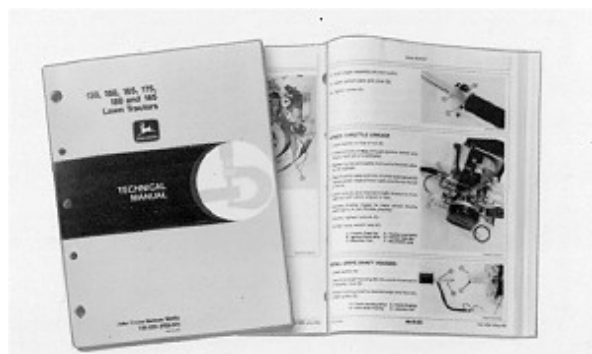
ІНСТРУКЦІЇ З ЕКСПЛУАТАЦІЇ містять інформацію, яка стосується правил техніки безпеки, експлуатації та технічного обслуговування.



TS191-UN-02DEC88

DX,SERVLIT-UK-07DEC16-3/5

ТЕХНІЧНІ ІНСТРУКЦІЇ містять інформацію щодо технічного обслуговування вашої машини. Тут містяться специфікації, ілюстровані процедури збирання та розбирання, схеми гідравлічних магістралей та електричних з'єднань. Деякі продукти мають окремі інструкції з ремонту та діагностики. Деякі компоненти, наприклад, двигуни, розглядаються в окремій технічній інструкції.



TS224-UN-17JAN89

Продовження на наступній сторінці

DX,SERVLIT-UK-07DEC16-4/5

НАВЧАЛЬНА ПРОГРАМА включає п'ять серій книжок з базовою інформацією, незалежно від виробника:

- Серія Agricultural Primer (Сільське господарство для початківців) охоплює технології ведення фермерського господарства та скотарства.
- Серія Farm Business Management (Менеджмент фермерського господарства) розглядає реальні проблеми та пропонує практичні рішення в сфері маркетингу, фінансів, вибору обладнання та дотримання нормативних вимог.
- Інструкції серії Fundamentals of Service (Основні принципи технічного обслуговування) містять інструкції з ремонту та технічного обслуговування позашляхової техніки.
- Інструкції серії Fundamentals of Machine Operation (Основні принципи експлуатації машин) містять опис функцій машин, процедури регулювання, методи покращення ефективності машин, а також оптимізації польових робіт.
- Інструкції серії Fundamentals of Compact Equipment



Service (Основні принципи технічного обслуговування компактного обладнання) містять інструкції з технічного обслуговування обладнання з механізмом відбору потужності до 40 кінських сил.

TS1663—UN—100CT97

DX,SERVLIT-UK-07DEC16-5/5

Компанія John Deere до ваших послуг

ЗАДОВОЛЕННЯ КЛІЄНТІВ має велике значення для компанії John Deere.

Наші дилери надають вам оперативне та ефективне обслуговування і послуги з поставки запчастин:

–Технічне обслуговування та запчастини для підтримки вашого обладнання.

–Кваліфіковані спеціалісти з технічного обслуговування, а також діагностичні і ремонтні інструменти, необхідні для обслуговування вашого обладнання.

ПРОЦЕС ВИРІШЕННЯ ПРОБЛЕМ КЛІЄНТІВ

Ваш дилер John Deere завжди готовий надати вам необхідну технічну підтримку та допомогти у вирішенні проблем, які можуть виникнути у вас.

1. При зверненні до вашого дилера підготуйте наступну інформацію:

–Модель машини та її артикул

–Дата покупки

–Характер проблеми

2. Обговоріть проблему з сервіс-менеджером дилера.

3. Якщо він не може вирішити проблему, поясніть її керівнику менеджера та зверніться за допомогою.

4. Якщо у вас постійно виникає проблема, яку дилер не в змозі вирішити, попросіть вашого дилера звернутися до компанії John Deere за допомогою. Або зверніться до Центру допомоги клієнтам Ag за номером 1-866-99DEERE (866-993-3373) або по електронній пошті, вказаній на сторінці www.deere.com/en_US/ag/contactus/



TS201—UN—15APR13

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

