

Комбайн и памук с AutoTrac RowSense



РЪКОВОДСТВО ЗА ЕКСПЛОАТАЦИЯ
Комбайн и памук с AutoTrac RowSense
OMPFP24375 ИЗДАНИЕ K3 (BULGARIAN)

John Deere Ag Management Solutions
PRINTED IN U.S.A.



Увод

Предговор

БЛАГОДАРИМ ВИ, че закупихте продукт на John Deere.

ПРОЧЕТЕТЕ ТОВА РЪКОВОДСТВО внимателно, за да знаете как да използвате и обслужвате вашия продукт правилно. Ако не направите това, може да се стигне до нараняване или повреда на оборудването. Това ръководство и предупредителните знаци за безопасност по вашия продукт може да са налични и на други езици. (Посетете <https://techpubs.deere.com/>, за да поръчате.)

ТОВА РЪКОВОДСТВО ТРЯБВА ДА СЕ РАЗГЛЕЖДА като неизменна част от вашия продукт и трябва да остане с продукта, когато го продадете.

МЕРНИТЕ ЕДИНИЦИ в настоящото ръководство са посочени както в метрична система, така и в еквивалентните американски единици. Използвайте само подходящи резервни части и крепежни елементи. Метричните и цоловите крепежни елементи може да наложат използването на специални метрични или цолови гаечни ключове.

Посоките ДЯСНО И ЛЯВО се определят спрямо посоката на движение на машината или прикачното приспособление напред.

ЗАПИШЕТЕ ИДЕНТИФИКАЦИОННИТЕ НОМЕРА НА ПРОДУКТА (P.I.N.) в Ръководството за оператора. Внимателно запишете всички номера, за да помогнете за по-лесното откриване на продукта в случай на

кражба. Тези номера са необходими и на дилъра на John Deere, когато поръчвате резервни части. Запазете резервно копие на идентификационните номера на сигурно място извън машината или далеч от продукта.

Като част от програмата на John Deere за поддръжка на клиентите, които работят със своето оборудване и го поддържат, както е описано в това ръководство, се осигурява ГАРАНЦИЯ. Гаранцията е обяснена в гаранционната книжка, която трябва да сте получили от доставчика.

Тази гаранция се дава в уверение на това, че John Deere ще ремонтира продуктите, ако възникнат дефекти по време на гаранционния срок. В някои случаи John Deere доставя безплатно подобрени възли и части дори когато продуктът е извън гаранция. Ако оборудването се използва неправилно или се променят работните му показатели отвъд оригиналните заводски спецификации, гаранцията се прекратява и може да се откажат полеви подобрения.

Ако не сте първият собственик на продукта, свържете се с местния дилър на John Deere и го информирайте за серийния номер на продукта. Това ще помогне на John Deere да ви информира за евентуални проблеми или подобрения.

Сериен №:

zb48j1t,1692254533140 -11-17AUG23-1/1

Търговски марки

Търговски марки	
AMS™	Търговска марка на Deere and Company
Android™	Търговска марка на Google Inc.
Apple®	Търговска марка на Apple Inc.
AutoTrac™	Търговска марка на Deere and Company
Bluetooth®	Търговска марка на Bluetooth SIG
CommandCenter™	Търговска марка на Deere and Company
GreenStar™	Търговска марка на Deere and Company
iGrade™	Търговска марка на Deere and Company
iTEC™	Търговска марка на Deere and Company
JDLink™	Търговска марка на Deere and Company
John Deere Remote Display Access™	Търговска марка на Deere and Company
Microsoft®	Търговска марка на Microsoft Corporation в Съединените щати и други държави
RowSense™	Търговска марка на Deere and Company
Service ADVISOR™	Търговска марка на Deere and Company
StarFire™	Търговска марка на Deere and Company
StellarSupport™	Търговска марка на Deere and Company
Surface Water Pro™	Търговска марка на Deere and Company
Windows®	Търговска марка на Microsoft Corporation в Съединените щати и други държави

bvvmsit,1690521760389 -11-22AUG23-1/1

Съдържание

Стр.	Стр.
Безопасност	
Разпознаване на информацията за безопасност	5-1
Разчитане на предупрежденията	5-1
Спазвайте инструкциите за безопасност	5-2
Практикуване на безопасна поддръжка	5-2
Безопасна работа с електронните компоненти	5-3
Безопасна работа със системите за водене	5-3
Използвайте правилно предпазния колан	5-4
Стойте настрана от хедера	5-4
Информация за нормативната уредба и за съответствие	
Декларация за съответствие на ЕО	10-1
Бутон "Възобновяване"	
Настройки на бутона за възобновяване	15-1
AutoTrac RowSense	
Общ преглед	20-1
Система за калибриране и настройка на модели от 2012 г. и по нови	
Настройка на AutoTrac RowSense с помощта на дисплея на GreenStar	25-1
Настройка на AutoTrac RowSense чрез дисплей от 4-то поколение	25-4
Настройка на изместване за водене по редове	25-6
Настройка на влизане в ред	25-6
Процедура за калибриране на датчик за редове с помощта на дисплея на GreenStar	25-8
Процедура за калибриране на датчик за редове с помощта на дисплей от 4-то поколение	25-9
Система за калибриране и настройка на модели от 2011 г. и по стари	
Настройка на AutoTrac RowSense	30-1
Настройка на изместване за водене по редове	30-3
Процедура за калибриране на датчици за ред	30-4
Активиране на системата	
Дисплеи и индикатори	35-1
Включване на датчиците за ред	35-2
Дисплей GreenStar 3 – следа	
Права следа	40-1
Адаптивни криви	40-5
Криви АВ	40-8
Кръгова следа	40-10
Търсач на редове	40-11
Размяна на следи	40-12
Следа на канал	40-12
Следа на насип	40-12
GreenStar 3 CommandCenter – следа	
Права следа	45-1
Адаптивни криви	45-3
Криви АВ	45-8
Кръгова следа	45-10
Търсач на редове	45-12
Дисплей от 4-то поколение – следене	
Права следа	50-1
Следене на крива	50-2
Кръгова следа	50-4
Гранична следа	50-5
Диагностика	
Диагностични екрани за GreenStar 3	55-1
Диагностичен екран за Gen4	55-2
Почистване на датчиците за редове	
Почистване на датчика за ред	60-1

Оригинални инструкции. Всички информации, илюстрации и технически данни в това ръководство са валидни към датата на отпечатването. Промени могат да се правят по всяко време, без предварително огласяване.

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

Безопасност

Разпознаване на информацията за безопасност

Това е предупредителен символ за опасност. Когато видите този символ на вашата машина или в това ръководство, бъдете внимателни за възможно нараняване.

Следвайте препоръчаните предпазни мерки и безопасните работни практики.



DX,ALERT -11-03OCT22-1/1

T81388 —UN—28JUN13

Разчитане на предупрежденията

ОПАСНОСТ; Това указва опасна ситуация, която ако не се избегне, ще доведе до сериозно нараняване или смърт.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ; Това указва опасна ситуация, която ако не се избегне, може да доведе до сериозно нараняване или смърт.

ВНИМАНИЕ; Това указва опасна ситуация, която ако не се избегне, може да доведе до леко или средно нараняване. "ВНИМАНИЕ" може също да се използва за предупреждение за опасни дейности, които могат да доведат до нараняване.

Думите "ОПАСНОСТ", "ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ" или "ВНИМАНИЕ" се използват заедно с предупредителния символ за безопасност. С думата "DANGER" (опасност) се означават най-големите опасности. Стикерите с "DANGER" (опасност) или "WARNING" (предупреждение) се използват за конкретни опасности.

Общите предпазни мерки са изброени върху обозначенията за безопасност ВНИМАНИЕ. Също така "ВНИМАНИЕ" насочва към съобщенията за безопасност в това ръководство.



DX,SIGNAL -11-05OCT16-1/1

TS187 —11—08SEP03

Спазвайте инструкциите за безопасност

Прочетете внимателно всички съобщения за безопасност в това ръководство и върху знаците за безопасност на вашата машина. Поддържайте знаците за безопасност в добро състояние. Поставайте липсващите или сменяйте повредените знаци за безопасност. Погрижете се новите части на оборудването и ремонтираните части да включват текущите знаци за безопасност. Нови знаци за безопасност, за смяна можете да получите от вашия дилър на John Deere.

Върху получавани от доставчици части и компоненти може да има допълнителна информация за безопасност, която не е показана в това Ръководство за оператора.

Научете се как да работите с машината и как да използвате правилно органите за управление. Не допускайте неинструктирани лица да работят с машината.

Поддържайте машината си в добро работно състояние. Неразрешени модификации на машината



TS201 —UN—15APR13

могат да влошат работата и/или безопасността ѝ, и да повлияят върху срока на експлоатация на машината.

Ако не разбирате някоя част от това ръководство и ви е необходима помощ, свържете се с вашия дилър на John Deere.

DX,READ -11-01AUG22-1/1

Практикуване на безопасна поддръжка

Запознайте се с процедурите по обслужване преди да ги изпълните. Дръжте мястото чисто и сухо.

Никога не смазвайте, обслужвайте или настройвайте машината, докато се движи. Пазете ръцете, краката и дрехите далеч от обсега на задвижвани детайли. Освободете цялата мощност и използвайте контролните уреди, за да освободите налягането. Спуснете оборудването на земята. Спрете двигателя. Извадете ключа. Оставете машината да изстине.

Укрепете сигурно всички елементи на машината, които трябва да са вдигнати за извършване на обслужването.

Поддържайте всички части в добро състояние и правилно монтирани. Незабавно отстранявайте повредите. Сменяйте износените или повредени части. Отстранете натрупаните грес, масло или остатъци.

На самоходно оборудване, изключете заземителния кабел (-) на акумулатора, преди да правите настройки по електрическите системи или да заварявате по машината.

При теглени инвентари, разкачете кабелния сноп от трактора преди работа по електрическите компоненти на системата или заваряване по машината.

Падането при почистване или работа на високо може да причини сериозно нараняване. Използвайте стълба или платформа, за по-лесно достигане на всяко място. Използвайте здрава и сигурна опора за краката и дръжки за раъцете.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -11-28FEB17-1/1

Безопасна работа с електронните компоненти

Падането, докато монтирате или сваляте електронни компоненти, може да причини сериозни наранявания. Използвайте стълба или платформа, за да достигнете мястото на монтажа. Използвайте здрави и сигурни места за стъпване и хващане. Не монтирайте или сваляйте компонентите, ако повърхностите са мокри или заледени.

Ако монтирате или обслужвате базова RKT станция на високо място, използвайте добра стълба.

Ако монтирате или обслужвате мачта на антената на джи-пи-ес приемника, използвайте подходящо подемно устройство и носете подходящо предпазно оборудване. Мачтата е тежка и може да е трудна за боравене. Ако мястото за монтиране не е достъпно от



земята или подходяща платформа, са нужни двама души.

DX,WW,RECEIVER -11-24AUG10-1/1

TS249 —JUN—23AUG88

Безопасна работа със системите за водене

Не използвайте системата за водене при транспорт по пътищата. Винаги изключвайте (дезактивирайте) системата за водене, преди да излезете на пътя. Не включвайте (задействайте) системата за водене при транспорт по пътищата.

Системите за водене са предназначени да помагат на оператора при извършването на полевите операции по-ефективно. Операторът е отговорен винаги за траекторията на машината. Системите за водене не засичат и не предотвратяват автоматично сблъсъци с предмети или други машини.

Системите за водене включват всяко приложение, което автоматизира кормилното управление на машината. Това включва, но може да не се ограничава до AutoTrac, iTEC, Автоматизация на завиването на AutoTrac, Водене на прикачно приспособление с AutoTrac (пасивно), AutoTrac Universal, AutoTrac Controller, AutoTrac и Machine Sync.

За да се предотврати нараняване на оператора и стоящите наблизо:

- Никога не се качвайте на и не слизайте от движеща се машина.

- Проверете дали машината, прикачното приспособление и системата за водене са настроени правилно.
 - Ако използвате iTEC™, Автоматизация на завиването на AutoTrac или Водене на прикачно приспособление с AutoTrac (пасивно), проверете дали са дефинирани точни граници.
 - Ако използвате Machine Sync, проверете дали началната точка на воденото превозно средство е калибрирана с достатъчно разстояние между машините.
- Останете нащрек и внимавайте за околната обстановка.
- Поемайте контрола върху волана, когато е необходимо да се избягват опасности на полето, близо стоящи хора, оборудване или други препятствия.
- Спирайте работа, ако условия на намалена видимост влошават вашата способност да работите с машината или да различавате хора и препятствия по пътя на машината.
- Когато избирате скоростта на машината, се съобразявайте с условията на полето, видимостта и конфигурацията на машината.

bvvmsit,1690521594604 -11-28JUL23-1/1

Използвайте правилно предпазния колан

Не допускайте нараняване или смърт при преобръщане.

Тази машина е оборудвана с предпазна рамка при преобръщане. ИЗПОЛЗВАЙТЕ предпазен колан, когато работите с предпазната рамка.

- Хванете ухото и издърпайте колана пред тялото си.
- Пъхнете ухото в закопчалката. Слушайте за щракване.
- Дръпнете колана, за да се уверите, че е закопчан правилно.
- Предпазният колан трябва да е плътно пристегнат през кръста.

Ако закопчалката, коланът или обтегачът са неизправни, заменете целия предпазен колан.

Проверявайте предпазния колан и закрепването му поне веднъж годишно. Следете за разхлабени



TS 1729 —UN—24MAY13

болтове или повреди, например разрези, разнищване, необичайно голямо износване, промени в цвета или протъркване. Използвайте само одобрени за тази машина резервни части. Потърсете дилъра на John Deere.

DX,ROPS1 -11-22AUG13-1/1

Стойте настрана от хедера

Ножовите, целошникът и мотовилото не могат да бъдат прикрити с предпазители поради естеството на работата им. По време на работа стойте настрана от тези движещи се елементи. Преди обслужване или почистване на машината от задръствания, винаги изключвайте главния съединител, спирайте двигателя и изваждайте контактния ключ.



ES 118 704

ES118704 —UN—21MAR95

FX,CUT -11-21DEC90-1/1

Декларация за съответствие на ЕО

Deere & Company
Молийн, Илиноис, САЩ

Долуподписаният декларира, че

Продуктът: AutoTrac™ RowSense™

съответстват на предписанията и съществените изисквания на следните директиви:

Директива	Брой	Сертификационен метод
Директива за електромагнитна съвместимост	2004/108/ЕС	Самосертифицирана съгласно Приложение II на Директивата

Име и адрес на представителя в Европейската общност, упълномощен да събира техническата конструктивна документация:

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

Място на декларацията: Kaiserslautern,
Германия

Име: Aaron Senneff

Дата на декларацията: 29 юли 2011 г.

Длъжност: Engineering Manager, John Deere Intelligent
Solutions Group

Производствено звено: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



zb48j1t,1695303948124 -11-21SEP23-1/1

Настройки на бутона за възобновяване

Когато машина, оборудвана с AutoTrac, е свързана към хедер за царевица, оборудван с RowSense, бутоните за активиране 2 и 3 на многофункционалния лост за управление ще бъдат автоматично активирани за използване като бутони за спускане на хедера и възобновяване на AutoTrac за тази система. При модели машини от 2012 г. и по-нови автоматичният бутон може да се използва за включване на AutoTrac и датчиците за ред ще се активират при контакт на културата с контактните датчици. (За повече информация вижте Конфигуриране на влизане в реда в раздел Активиране на системата.)



Бутон за възобновяване на машината (по-стар)



Бутон за възобновяване на машината (по-нов)

bvwmst,1690524195381 -11-05OCT23-1/1

PC582138 —UN—28JUL23

PC582139 —UN—28JUL23

AutoTrac RowSense

Общ преглед

Системата AutoTrac RowSense е съставена от следните компоненти

- Вградената система AutoTrac, инсталирана и активирана на машината с обновен софтуер AutoTrac RowSense, програмиран за активиране на модула на системата за кормилно управление (SSU), AutoTrac SF1 или SF2.
 - За комбайни от серия 50 и 60 трябва да инсталирате актуализация на софтуера за контролер/шлюз на мост.
 - Моделите комбайни от 2008 г. от серия S, W, T и моделите от 2009 г. от серия C трябва да имат монтирана LYNX шина за съвместимост с AutoTrac RowSense.
- Вградената система AutoTrac, инсталирана и активирана на машината с обновен софтуер AutoTrac RowSense, програмиран за активиране на модула на системата за кормилно управление (SSU), AutoTrac SF1 или SF2.
- Модели на машината от 2012 г. и по-нови изискват дисплей GreenStar 3 2630 или GreenStar 3 CommandCenter или по-нов дисплей.
- Модели на машината от 2011 г. и по-стари изискват дисплей GreenStar 2 2600 или GreenStar 3 2630.
- Бутон за активиране на AutoTrac RowSense
- GS2 AutoTrac RowSense SF1 с активация на по-стар GS2 AutoTrac SF1.
- GS2 AutoTrac RowSense SF2 с активация на по-стар GS2 AutoTrac SF2 или активация на GS2 AutoTrac.

- Активиране на AutoTrac RowSense за дисплей на Gen 4.
- Приемник StarFire с SF1, SF2, SF3 или RTK сигнал за коригиране.
- Една двойка датчици за ред, монтирани към одобрен хедер за царевица.

AutoTrac RowSense работи с всички съществуващи модели за проследяване. AutoTrac работи в следните режими: Адаптивни криви, криви АВ, кръгова следа и следене на права. AutoTrac RowSense е подобрение за интегрирания AutoTrac на съвместим дисплей за прецизно земеделие при жънене на царевица. Датчиците за редове, монтирани на одобрената глава за царевица, откриват царевичните стъбла, за да знаят къде се намира редът. Приложението за AutoTrac Guidance използва сигнала от датчика за редове в комбинация със съществуващите сигнали на AutoTrac, за да поддържа машината по пътя на водене. Когато няма сигнал, идващ от датчиците за ред (напр. преминаване през воден път), ще се прилага нормално GPS водене. Повечето други характеристики на AutoTrac остават непроменени. Датчиците за редове са просто друг вход за позиция при управлението на машината. Всички режими на проследяване се настройват така, все едно са с базиран на GPS AutoTrac.

zb48j1t,1688365471549 -11-28SEP23-1/1

Настройка на AutoTrac RowSense с помощта на дисплея на GreenStar

PC582158 —UN—01AUG23

Използване на дисплей GreenStar 3

ЗАБЕЛЕЖКА: Преди да използвате този продукт, трябва да извършите следните стъпки в допълнение към настройката на AutoTrac:



Меню

1. Изберете Меню.

zb48j1t,1690443942471 -11-17SEP23-1/13

2. Изберете GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

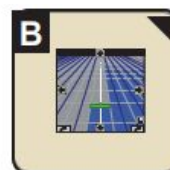


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1690443942471 -11-17SEP23-2/13

3. Настройка на воденето.

PC582160 —UN—01AUG23



Водене

zb48j1t,1690443942471 -11-17SEP23-3/13

4. Изберете Настройки на воденето.

PC582161 —UN—01AUG23



Настройки на воденето

zb48j1t,1690443942471 -11-17SEP23-4/13

5. Изберете Промяна на настройките на RowSense.

PC582162 —UN—01AUG23



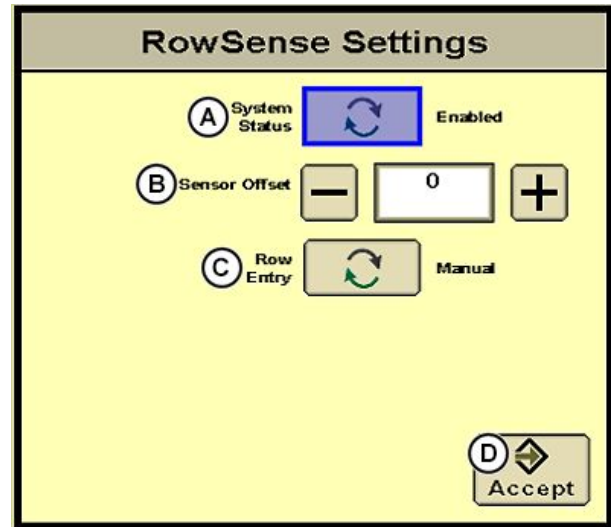
Промяна на настройките на RowSense.

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1690443942471 -11-17SEP23-5/13

6. Изберете Състояние на системата (A), за да активирате датчици за насочване на редовете.
7. Уверете се, че стойността на изместване на датчика (B) е правилна (0 е стойността по подразбиране).
8. Изберете Въвеждане на ред (C) за необходимия режим.
9. Изберете Приеми (D), за да излезете от настройките на RowSense.

A—Състояние на системата C—Влизане в ред
B—Отклонение на датчика D—Приемане



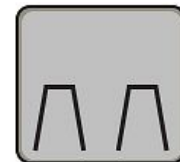
Страница с настройки на RowSense

zb48j1t,1690443942471 -11-17SEP23-6/13

PC582140 —UN—28JUL23

10. Иконата AutoTrac RowSense ще се вижда на страницата Изпълнение на потребителския интерфейс на AutoTrac Guidance.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -11-17SEP23-7/13

Чрез дисплей GreenStar 3 CommandCenter

PC582158 —UN—01AUG23

ЗАБЕЛЕЖКА: Преди да използвате този продукт, трябва да извършите следните стъпки в допълнение към настройката на AutoTrac:

1. Изберете Меню.



Меню

zb48j1t,1690443942471 -11-17SEP23-8/13

2. Изберете GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1690443942471 -11-17SEP23-9/13

3. Изберете Настройки.

PC582163 —UN—01AUG23



Настройки

zb48j1t,1690443942471 -11-17SEP23-10/13

4. Изберете Настройки на RowSense.

PC582164 —UN—01AUG23



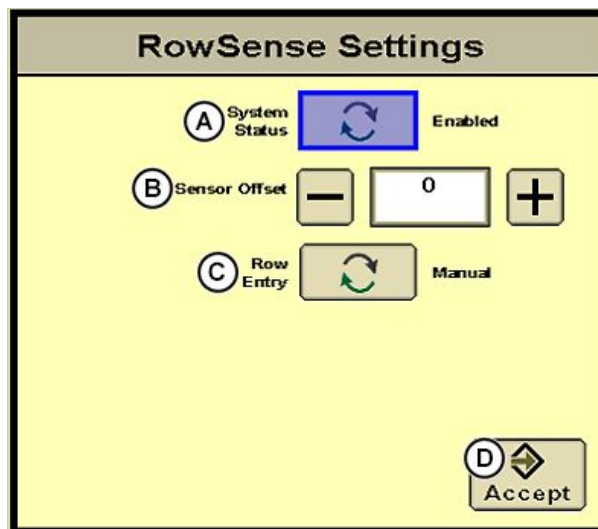
RowSense Настройки

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

5. Изберете Състояние на системата (A), за да активирате датчици за насочване на редовете.
6. Уверете се, че стойността на изместване на датчика (B) е правилна (0 е стойността по подразбиране).
7. Изберете Въвеждане на ред (C) за необходимия режим.
8. Изберете Приеми (D), за да излезете от настройките на RowSense.

A—Състояние на системата
B—Отклонение на датчика

C—Влизане в ред
D—Приемане



Страница с настройки на RowSense

zb48j1t,1690443942471 -11-17SEP23-12/13

9. Иконата AutoTrac RowSense ще се вижда на страницата Изпълнение на потребителския интерфейс на AutoTrac Guidance.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

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

Настройка на AutoTrac RowSense чрез дисплей от 4-по поколение

PC28961 —UN—24APR23

ЗАБЕЛЕЖКА: Преди да използвате този продукт, трябва да извършите следните стъпки в допълнение към настройката на AutoTrac:

1. Изберете Меню.



Меню

bvmsit,1690446889571 -11-17SEP23-1/7

2. Изберете "Приложения".

PC582132 —UN—27JUL23



Приложения

bvmsit,1690446889571 -11-17SEP23-2/7

3. Изберете "Водене с AutoTrac".

PC28717 —UN—25AUG22



Водене с AutoTrac

bvmsit,1690446889571 -11-17SEP23-3/7

4. Изберете информация.

PC582133 —UN—27JUL23



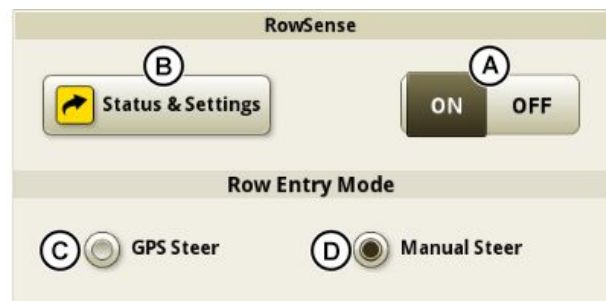
Информация

bvmsit,1690446889571 -11-17SEP23-4/7

5. Изберете ВКЛ./ИЗКЛ. (A), за да активирате датчиците за водене по редовете.
6. Изберете необходимия режим на въвеждане на влизане в ред – GPS управление (C) или ръчно управление (D).
7. Изберете Състояние и настройки (B), за да получите достъп до настройката за отместване на датчика.

A—ВКЛ/ИЗКЛ
B—Състояние и настройки

C—GPS управление
D—Ръчно кормилно управление



Информационна страница на RowSense

PC582136 —UN—27JUL23

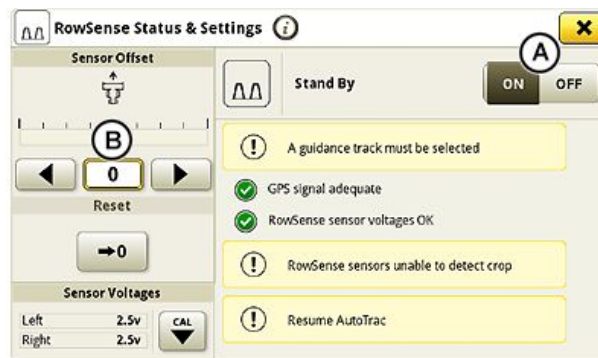
Продължава на следващата страница

bvmsit,1690446889571 -11-17SEP23-5/7

8. Уверете се, че стойността на изместване на датчика (B) е правилна (0 е стойността по подразбиране).
9. Изберете ВКЛ./ИЗКЛ. (A), за да активирате датчиците за водене по редовете.
10. Изберете X в горния десен ъгъл, за да излезете от Състояние и настройки на RowSense.

A—ВКЛ./ИЗКЛ

B—Отклонение на датчика



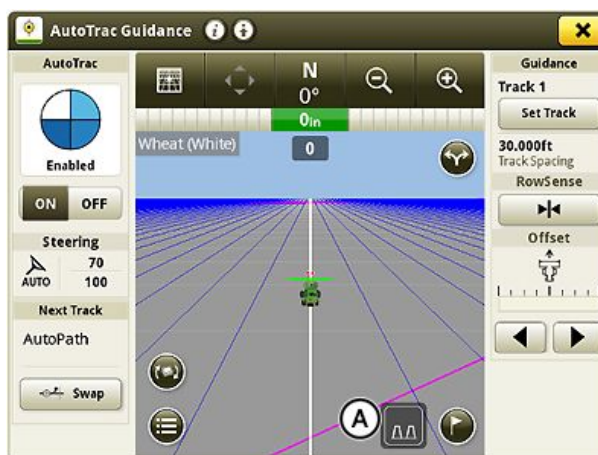
Страница за състояние и настройки за RowSense

bvmsit,1690446889571 -11-17SEP23-6/7

PC582135 —UN—27JUL23

11. Иконата AutoTrac RowSense (A) ще се вижда на страницата на приложението AutoTrac Guidance.

A—AutoTrac RowSense



Страница на AutoTrac Guidance с активуван RowSense

bvmsit,1690446889571 -11-17SEP23-7/7

PC582137 —UN—28JUL23

Настройка на изместване за водене по редове

Можете да добавите изместване към водене по редовете, за да промените подравняването на стеблата, които навлизат в хедера за царевица.

Примери, при които е необходима промяна в подравняването:

- Засетият предполагаем ред е в средата на хедера за царевица и редовете са били избутани върху хедера. Може да бъде приложено изместване за "разделяне на разликата", така че всички редове да се наклонят, но не толкова много, колкото без изместване.
- Разделителите на културата с монтирани датчици за редове не са подравнени с ред. Докато не бъде извършен ремонт за подравняване на датчиците, може да бъде приложено изместване, за да ви помогне да компенсирате разминаването.

Въвеждането на стойности на изместване, които са по-малки от 0, може да доведе до леко отклоняване на машината наляво, а стойностите, които са по-големи от 0, могат да доведат до леко отклоняване на машината надясно. Стойността по подразбиране е 0, с диапазон от -50–50.

1. За да преминете към Настройки на RowSense:

Дисплей GreenStar 3: Изберете Меню, GreenStar (GS3), Водене, Настройки за водене и след това

изберете Промяна на настройките на RowSense. За повече информация вижте Настройка на AutoTrac RowSense с помощта на дисплея GreenStar в този раздел.

2. **За дисплей GreenStar 3 CommandCenter:** Изберете Меню, GreenStar (GS3), Настройки, след което изберете Настройки на RowSense. За повече информация вижте Настройка на AutoTrac RowSense с помощта на дисплея GreenStar в този раздел.

За дисплей от 4-то поколение: Изберете Меню, Приложения, AutoTrac Guidance, Информация, след което изберете Състояние и настройки под RowSense. За повече информация вижте Настройка на AutoTrac RowSense с помощта на дисплея от 4-то поколение в този раздел.

3. Въведете стойност на отместването на датчика между -50-50. Стандартната стойност е 0.
4. **За дисплей GreenStar:** Изберете Приеми, за да излезете от настройките на RowSense.

За дисплей GreenStar 3 CommandCenter: Изберете Приеми, за да излезете от настройките на RowSense.

За дисплей от 4-то поколение: Изберете X, за да излезете от Състояние и настройки на RowSense.

bvwmst,1690530224859 -11-14SEP23-1/1

Настройка на влизане в ред

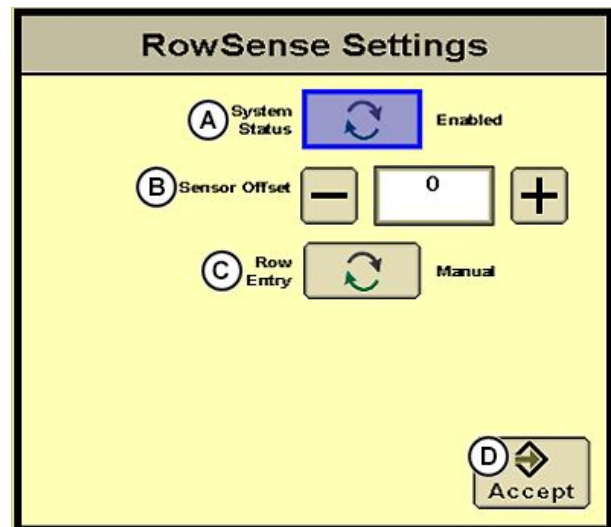
Използване на дисплей GreenStar

1. За да преминете към Настройки на RowSense.

Дисплей GreenStar 3: Изберете Меню, GreenStar (GS3), Водене, Настройки за водене и след това изберете Промяна на настройките на RowSense. За повече информация вижте Настройка на AutoTrac RowSense с помощта на дисплея GreenStar в този раздел.

За дисплей GreenStar 3 CommandCenter: Изберете Меню, GreenStar (GS3), Настройки, след което изберете Настройки на RowSense. За повече информация вижте Настройка на AutoTrac RowSense с помощта на дисплея GreenStar в този раздел.

2. Изберете Въвеждане на ред (C) за необходимия режим.
3. Изберете Приеми (D), за да излезете от настройките на RowSense.



Страница с настройки на RowSense

A—Състояние на системата
B—Отклонение на датчика

C—Влизане в ред
D—Приемане

Продължава на следващата страница

bvwmst,1690534615778 -11-17SEP23-1/2

PC582140—UN—28JUL23

Използване на дисплей от 4-то поколение

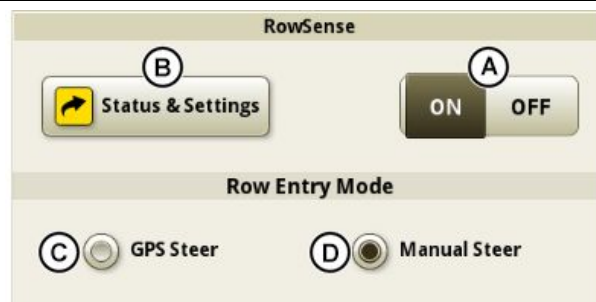
1. За да преминете към Настройки на RowSense.
Изберете Меню, Приложения, AutoTrac Guidance, след което изберете Информация.
2. Изберете ВКЛ./ИЗКЛ. (A), за да активирате датчиците за водене по редовете.
3. Изберете необходимия режим на въвеждане на влизане в ред – GPS управление (C) или ръчно управление (D).
4. Изберете X, за да излезете от Състояние и настройки на RowSense.

Ръчно:

1. Вкарайте машината в реда.
2. Натиснете бутона за възобновяване първи път, за да спуснете хедера.
3. Натиснете бутона за възобновяване втори път, за да включите датчиците за водене и ред.

GPS:

1. Вкарайте машината в реда.
2. Натиснете бутона за възобновяване първи път, за да спуснете хедера и да включите воденето.



Информационна страница на RowSense

A—ВКЛ./ИЗКЛ
B—Състояние и настройки
C—GPS управление
D—Ръчно кормилно управление

3. Натиснете бутона за възобновяване втори път, за да включите датчиците за ред.

ЗАБЕЛЕЖКА: AutoTrac се задейства при натискане на възобновяване. Датчиците за ред се включват при контакт на културата с контактните датчици.

bvmsit,1690534615778 -11-17SEP23-2/2

PC582136 —UN—27JUL23

Процедура за калибриране на датчик за редове с помощта на дисплея на GreenStar

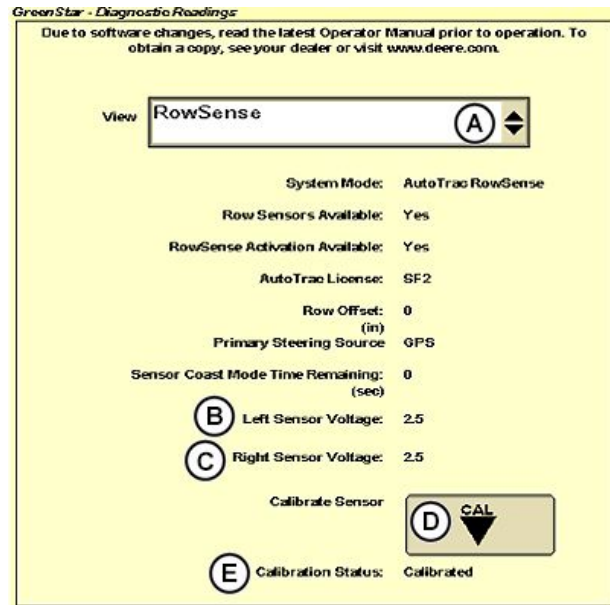
Тази процедура се извършва, когато системата се инсталира или след ремонт на системата. Датчиците за ред трябва да се инсталират и позиционират срещу спиранията за опирание.

Уверете се, че датчиците за редове са монтирани с пружини, които ги придържат в положение на покой. Повдигнете хедера, за да се уверите, че датчиците за ред влизат в контакт със земята. Машината не трябва да се движи.

1. За да преминете към страницата Показания на диагностика на GreenStar. Изберете Меню, GreenStar (GS3), след което изберете Диагностика.
2. Изберете RowSense от падащото меню Изглед (A).
3. Активиране на датчика RowSense преди началото на калибрирането. За повече информация вижте Настройка на AutoTrac RowSense с помощта на дисплея GreenStar в този раздел.
4. Уверете се, че датчиците RowSense са калибрирани при напрежения в покой.

ЗАБЕЛЕЖКА: Напрежението на десния датчик в покой трябва да бъде по-голямо от 2,5 волта. Напрежението на левия датчик в покой трябва да е по-малко от 2,5 волта.

5. Изберете CAL (D), за да запаметите напреженията на датчиците в покой в паметта на контролера на кормилната система (SSU).



Калибриране на датчика за ред

A—Преглед
B—Напрежение на левия датчик
C—Напрежение на десния датчик

D—CAL
E—Състояние на калибриране

6. След успешно калибриране излезте от Показания за диагностика на GreenStar.

bvmsit,1690544832169 -11-17SEP23-1/1

PC562141 —UN—28JUL23

Процедура за калибриране на датчик за редове с помощта на дисплей от 4-то поколение

Тази процедура се извършва, когато системата се инсталира или след ремонт на системата. Датчиците за ред трябва да се инсталират и позиционират срещу спиранията за опирание.

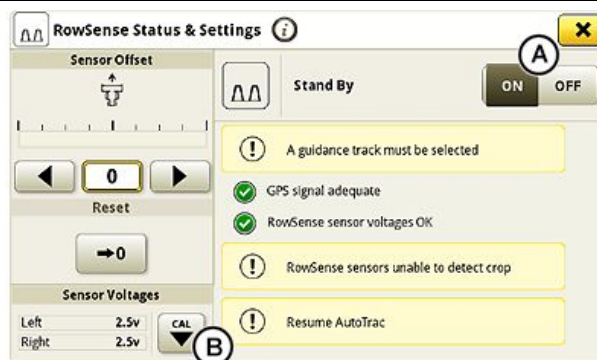
Уверете се, че датчиците за редове са монтирани с пружини, които ги придържат в положение на покой. Повдигнете хедера, за да се уверите, че датчиците за ред влизат в контакт със земята. Машината не трябва да се движи.

1. За да преминете към Настройки на RowSense.

Изберете Меню, Приложения, AutoTrac Guidance, Информация, след което изберете Състояние и настройки под RowSense.

2. Активиране на датчика RowSense преди началото на калибрирането. Вижте Настройка на AutoTrac RowSense с помощта на дисплея от 4-то поколение в този раздел.
3. Уверете се, че датчиците RowSense са калибрирани при напрежения в покой.

ЗАБЕЛЕЖКА: Напрежението на десния датчик в покой трябва да бъде по-голямо от 2,5



Страница за състояние и настройки за RowSense

A—ВКЛ/ИЗКЛ

B—CAL

волта. Напрежението на левия датчик в покой трябва да е по-малко от 2,5 волта.

4. Изберете CAL (B), за да запаметите напреженията на датчиците в покой в паметта на контролера на кормилната система (SSU).

bvmsit,1690544848389 -11-19SEP23-1/2

5. Прочетете подробностите за процеса на калибриране и изберете Начало на калибриране.
6. Прочетете внимателно предварителните условия за калибриране и изберете Напред.
7. След успешното калибриране изберете ОК и изберете X, за да излезете от Състояние и настройки на RowSense.

PC582143 —UN—30JUL23



Начало на калибриране

bvmsit,1690544848389 -11-19SEP23-2/2

Настройка на AutoTrac RowSense

PC582144 —UN—31JUL23

ЗАБЕЛЕЖКА: Преди да използвате този продукт, трябва да извършите следните стъпки в допълнение към настройката на AutoTrac:



Меню

bvvnmsit,1690794031707 -11-17SEP23-1/5

1. Изберете Меню.

2. Изберете Оригинален монитор GreenStar.

PC582145 —UN—31JUL23



Оригинален монитор GreenStar

bvvnmsit,1690794031707 -11-17SEP23-2/5

3. Изберете Настройка.

PC582146 —UN—31JUL23

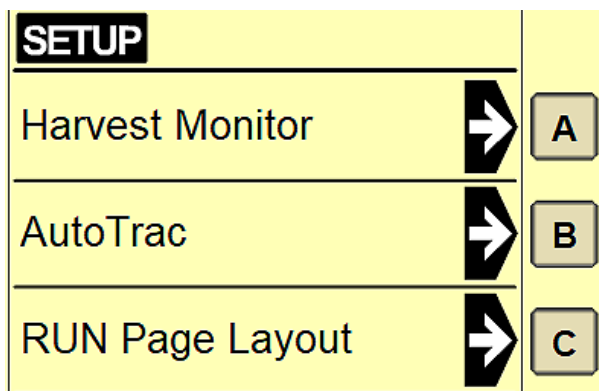


Настройване

bvvnmsit,1690794031707 -11-17SEP23-3/5

4. Изберете AutoTrac (B).

A—Система за мониторинг за добив C—Оформление на работната страница
B—AutoTrac



Страница за настройка

Продължава на следващата страница

bvvnmsit,1690794031707 -11-17SEP23-4/5

PC582147 —UN—31JUL23

5. Изберете ДА при инсталирана опция за водене по редовете (С) и активирана опция за водене по редовете.
6. Ако е необходимо калибрирайте датчиците за водене по редовете.
7. Уверете се, че стойността на изместване на датчика (Е) е правилна (100 е стойността по подразбиране).

A—Чувствителност на кормилното управление (50–200)

B—Калибриране на AutoTrac

C—Инсталирана опция за водене по редовете

D—Калибриране на датчика за водене по редовете

E—Изместване за водене по редове (50–150)

F—Не се използва

G—Настройване

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

Страница за настройка на AutoTrac

PC582148 —UN—31JUL23

bvmsit,1690794031707 -11-17SEP23-5/5

Настройка на изместване за водене по редове

Можете да добавите изместване към водене по редовете, за да промените подравняването на стелбата, които навлизат в хедера за царевича.

Примери, при които е необходима промяна в подравняването:

- Засетият предполагаем ред е в средата на хедера за царевича и редовете са били избутани върху хедера. Може да бъде приложено изместване за разделяне на разликата, така че всички редове да се наклонят, но не толкова много, колкото без изместване.
- Разделителите на културата с монтирани датчици за редове не са подравнени с ред. Докато не бъде извършен ремонт за физическо подравняване на датчиците, може да бъде приложено изместване, за да ви помогне да компенсирате разминаването.

Въвеждането на стойности на изместване, които са по-малки от 100, може да доведе до леко отклоняване на машината наляво, а стойностите, които са по-големи от 100, могат да доведат до леко отклоняване на машината надясно. Стойността по подразбиране е 100, с диапазон от 50–150.

1. За преминаване към настройките на AutoTrac.

Изберете Меню -> оригинален GreenStar монитор
-> Настройка -> AutoTrac.

2. Изберете изместване за водене по редове (50–150) (E).

3. Въведете стойността на изместване за водене поредове да е между 50-150. Стойността по подразбиране е 100.

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

Страница за настройка на AutoTrac

A—Чувствителност на кормилното управление (50–200)

B—Калибриране на AutoTrac

C—Инсталирана опция за водене по редовете

D—Калибриране на датчика за водене по редовете

E—Изместване за водене по редове (50–150)

F—Не се използва

G—Настройване

PC562148 —UN—31 JUL 23

bvwmst,1690794031816 -11-17SEP23-1/1

Процедура за калибриране на датчици за ред

Тази процедура се извършва, когато системата се инсталира или след ремонт на системата. Датчиците за ред трябва да се инсталират и позиционират срещу спиранията за опирание.

1. За преминаване към настройките на AutoTrac.

Изберете Меню -> оригинален GreenStar монитор -> Настройка -> AutoTrac.

2. Уверете се, че датчиците за редове са монтирани с пружини, които ги придържат в положение на покой. Повдигнете хедера, за да се уверите, че датчиците за ред влизат в контакт със земята. Машината не трябва да се движи.
3. Изберете Калибриране на датчика за водене по редовете (D).

A—Чувствителност на кормилното управление (50–200)
B—Калибриране на AutoTrac
C—Инсталирана опция за водене по редовете
D—Калибриране на датчика за водене по редовете

E—Изместване за водене по редове (50–150)
F—Не се използва
G—Настройване

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		SETUP	Setup	G
RUN				

Страница за настройка на AutoTrac

PC582148 —UN—31JUL23

bvmsit,1690794031747 -11-19SEP23-1/2

4. Калибрирайте датчика с напрежения на отпускане.
5. Изберете Калибриране на датчик за водене по редовете (E), за да запаметите напреженията на датчиците в покой в паметта на контролера на кормилната система (SSU).

ЗАБЕЛЕЖКА: Напрежението на десния датчик в покой трябва да бъде по-голямо от 2,5 волта. Напрежението на левия датчик в покой трябва да е по-малко от 2,5 волта.

6. След успешното калибриране излезте от режима на калибриране на датчика за редове.

A—Не се използва
B—Не се използва
C—Калибриране на ляв датчик (V) 1,17
D—Калибриране на десен датчик (V) 3,83

E—Калибриране на датчик за водене по редовете
F—Не се използва
G—AutoTrac

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

Калибриране на датчика за ред

PC582149 —UN—31JUL23

bvmsit,1690794031747 -11-19SEP23-2/2

Дисплеи и индикатори

Когато използвате AutoTrac RowSense, на дисплея могат да се показват следните икони за състоянието на RowSense.

На дисплей Greenstar 2: AutoTrac RowSense ще се появи върху картата в Изглед на водене, което показва, че са налични датчици за ред (когато бутонът СЪСТОЯНИЕ НА ДАТЧИКА е активиран).

На дисплея GreenStar 3 2630: AutoTrac RowSense ще се появи върху картата в Изглед на водене, което показва, че са налични датчици за ред (когато бутонът СЪСТОЯНИЕ НА ДАТЧИКА е активиран).

На дисплея GreenStar 3 CommandCenter: AutoTrac RowSense ще се появи на Работната страница.

На Дисплей от 4-то поколение: AutoTrac RowSense ще се появи на страницата на приложението AutoTrac Guidance.

Всяка икона показва състоянието на RowSense. Иконата за състоянието на RowSense се променя от сива на цветна в зависимост от състоянието на RowSense.

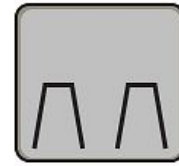
Gray — Инсталирана система RowSense.

Green — Функцията RowSense е активна и работи с GPS и датчици за редове.

Yellow — Функцията RowSense е активна, но работи само с входове на датчици за редове.

Red — Функцията RowSense е активна, но работи само с GPS.

PC582150 —UN—01AUG23



Системата е инсталирана

PC582151 —UN—01AUG23



Системата е активна и работи с двата датчика за редове и GPS

PC582152 —UN—01AUG23



GPS сигналът е изгубен, работи само с данни от датчиците на редове

PC582153 —UN—01AUG23



Сигналът от датчика на редове е изгубен, работи само с GPS

bvvmsit,1690865482645 -11-17SEP23-1/1

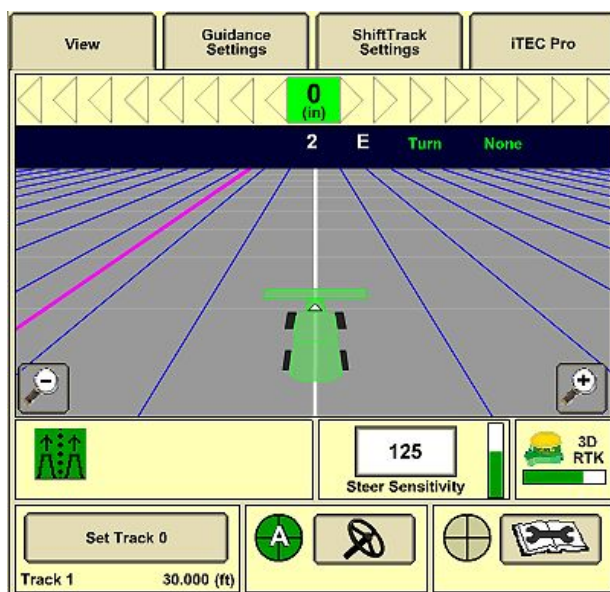
Включване на датчиците за ред

Датчиците за ред насочват машината, когато могат да установят позиция на ред. Операторът ще разбере, че датчиците за ред насочват машината, когато цветът на AutoTrac RowSense се промени на зелен и показва движение.

След като началният път е настроен (AB линия или първоначално записано проследяване на крива линия), можете да натиснете бутон за възобновяване, когато машината е в рамките на половината на дистанцията на следене и под приемлив ъгъл към редовете. Датчиците за

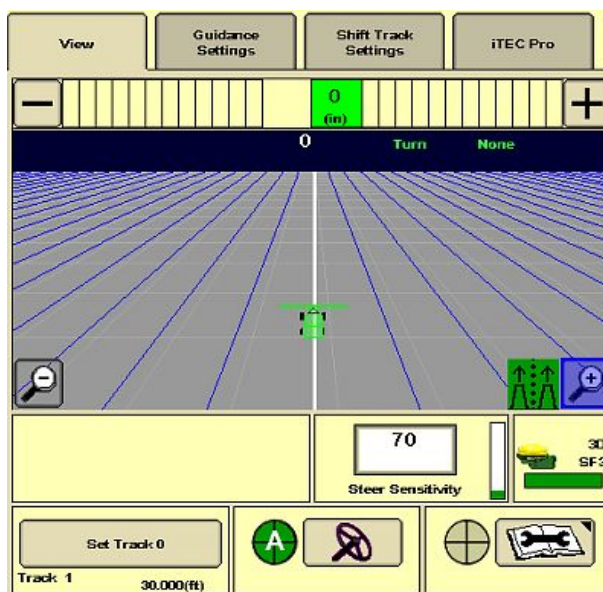
редове насочват машината докато има дейност по датчиците за редовете.

Завиване по синора: Завоите по синора се извършват по същия начин както и с AutoTrac, базиран на GPS. Операторът се съобразява с пътя, който желае да следва. Натискането на бутона за възобновяване ще накара AutoTrac да се движи по траекторията на водене. След това датчиците за ред откриват позиция на даден ред и го следват. Функцията за удължаване на линията на адаптивните криви, кръговата следа и AB кривите може да се използват за удължаване на проекцията на съседни траектории в синора.



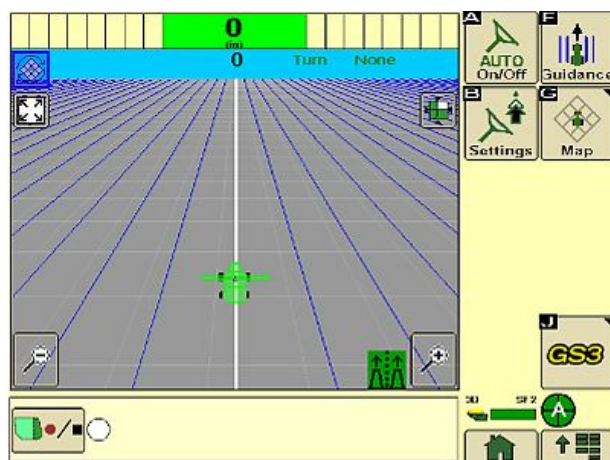
Дисплей GreenStar 2

PC582154—UN—01AUG23



Дисплей GreenStar 3 2630

PC582155—UN—01AUG23



Дисплей GreenStar 3 CommandCenter

PC582156—UN—01AUG23



Дисплей от 4-то поколение

PC582157—UN—01AUG23

bvmsit,1690867627910 -11-27SEP23-1/1

Права следа

Следене на права трябва да се използва, когато редовете са прави и не се променят с повече от приблизително 1 m (3–1/4 ft). Права следа проектира всички линии от първата пътека.

Ако полето е относително право и курсът не се променя, използването на следене на права се препоръчва, тъй като това позволява влизане в реда при съседни пътища. Представянето с влизане в реда се подобрява, когато полето е обработвано с AutoTrac. Техническите характеристики също се подобряват по време на периоди на изпускане на редове в канали.

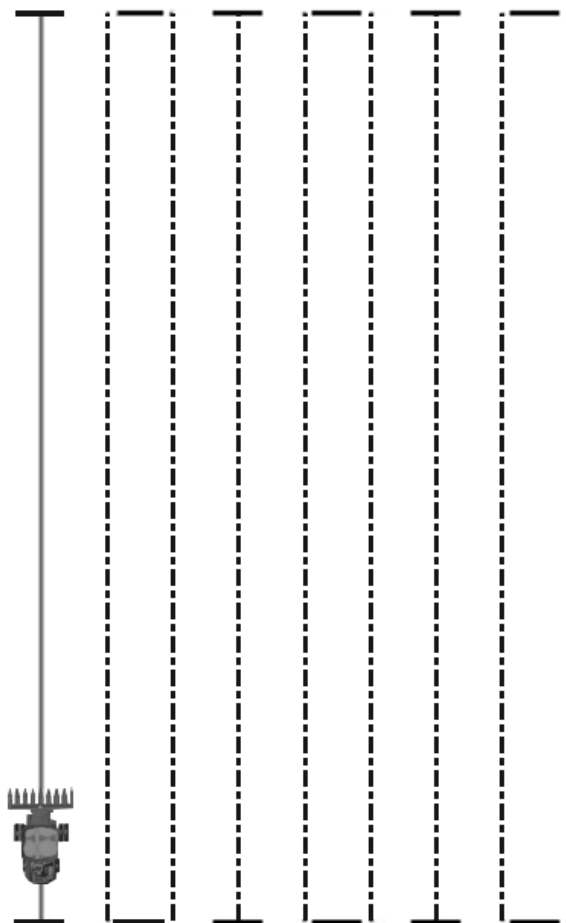
Когато сте в режим на права следа GPS линията автоматично се центрира отново. Това гарантира, че GPS пътят е правилно подравнен с редовете.

ЗАБЕЛЕЖКА: Функцията не е налична в адаптивни криви.

Съществуват няколко метода за дефиниране на Следа 0:

- А + В – Дефиниране на Следа 0 чрез изминаването й с машината.
- Автом. В – Дефиниране на Следа 0 чрез изминаването й с машината.
- А + Курс – Дефиниране на Следа 0 чрез каране на машината до точка А и въвеждане на предварително определена стойност на курса.
- Геогр. шир./дълж. – Дефиниране на Следа 0 чрез въвеждане на предварително определени стойности на координатите за геогр. ширина и дължина за точките А и В.
- Геогр. шир./дълж. + Курс – Дефиниране на Следа 0 чрез въвеждане на предварително определена стойност на координатите за географска ширина и дължина за точка А и предварително определена стойност на курса.

За настройка на права следа



Права следа

zb48j1t,1691052171610 -11-17SEP23-1/9

PC10390 —UN—07JAN08

1. Изберете Меню.

PC582158 —UN—01AUG23



Меню

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1691052171610 -11-17SEP23-2/9

2. Изберете GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1691052171610 -11-17SEP23-3/9

3. Настройка на воденето.

PC582160 —UN—01AUG23



Водене

zb48j1t,1691052171610 -11-17SEP23-4/9

4. Изберете Настройки на воденето.

PC582161 —UN—01AUG23

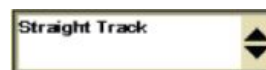


Настройки на воденето

zb48j1t,1691052171610 -11-17SEP23-5/9

5. Изберете Права след от режим.

PC589284 —UN—17AUG23



Права след от режим на следене

6. Избор на изглед.

ЗАБЕЛЕЖКА: Поставете записването на пауза, когато не прибирате реколта.

ЗАБЕЛЕЖКА: Уверете се, че има наличен SF1, SF2, SF3 или RTK сигнал, като прегледате приемника на работната страница.

7. Уверете се, че дистанцията на следене е правилна. Ако дистанцията на следене не е правилна, променете я от раздел Водене.

zb48j1t,1691052171610 -11-17SEP23-6/9

8. Изберете Настройка на следа 0.

PC590562 —UN—17AUG23



Страница за настройка на следа 0

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1691052171610 -11-17SEP23-7/9

9. Изберете име на следата от Текуща следа 0 (A).
Ако не съществува име, създайте ново име на следа, като изберете Нов (C).
10. Изберете метод на следене от Метод (B).
11. Изберете Настройка A (F) и задвижете машината до началото на следата.
12. Изберете Настройка B (G) и задвижете машината до минимум 10 m, за да приключите записването на следата.

Ще бъдат създадени направляващи линии през полето.
13. Изберете Приемам, за да стартирате AutoTrac RowSense.
14. За да анулирате настройката по всяко време и да се върнете към страницата Настройка на воденето, изберете Отмяна (H).

A—Текуща следа 0
B—Метод
C—Нов
D—Демонтаж

E—Дистанция на следене
F—Задаване на A
G—Задаване на B
H—Отказ

Задаване на Следа 0

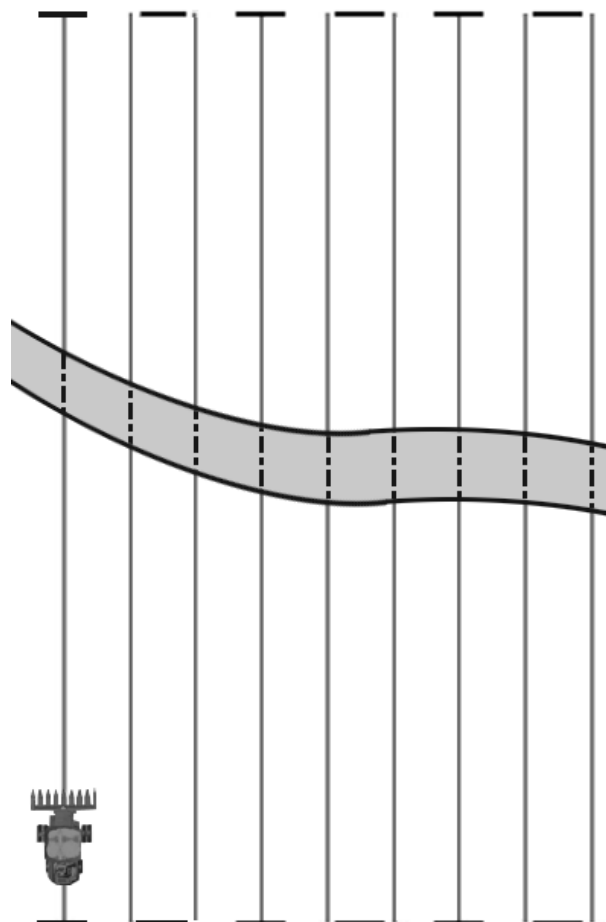
PC590573 —UN—17AUG23

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1691052171610 -11-17SEP23-8/9

Изпускане на ред – Във водния път няма да има ред. Тъй като правата следа и кривите АВ центрират повторно следата, има голяма вероятност да бъде открит правилен ред от другата страна на водния път.

ЗАБЕЛЕЖКА: Ако сигналите от данни на датчик за ред и GPS са изгубени, системата няма да се включи, докато GPS сигналът не бъде възстановен.



Воден път

zb48j1t,1691052171610 -11-17SEP23-9/9

PC10391 —UN—08JAN08

Адаптивни криви



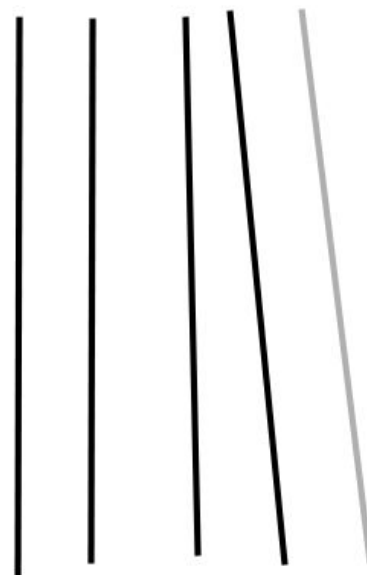
Пътят се променя при преминаване през полето

Адаптивните криви могат да се използват във всички полета. Но е силно препоръчително да се използва, когато пътят се променя по време на преминаване през полето, промени на курса или кривата е U-образна. Адаптивните криви разполагат с допълнителна функция, която позволява избирането на RowFinder с бутон за превключване. Датчиците за ред могат да се използват за управление на машините, когато бъдат активирани на ред. Записът на следене на крива трябва да е ВКЛ. Това ще установи първо преминаване и ще позволи възникването на удължения на права линия.

Адаптивните криви се проектират само към съседно преминаване, но имат предимството на боравене с различни форми на криви и потенциалните грешки в редовете не се натрупват в нивата.

Ако в нивата има няколко машини, адаптивните криви не позволяват пропускане на преминаване. Адаптивните криви в този сценарий могат да работят само ако дистанцията на следене на друга(и) машина(и) е самостоятелно добавена. Например, ако 12-редов хедер следва 8-редов хедер върху 30-инчови редове, докато обработва реколта в същата нива, всеки ще има нужда от дистанция на следене от 20 реда (50 фута).

Използването на адаптивни криви се препоръчва, когато пътят често се променя през нивата.



Курсът се променя през полето



Кривите са U-образни

Адаптивните криви проектират само следващата пътека.

За настройка на адаптивни криви

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1692099522625 -11-27SEP23-1/7

1. Изберете Меню.

PC582158 —UN—01AUG23



Меню

zb48j1t,1692099522625 -11-27SEP23-2/7

2. Изберете GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

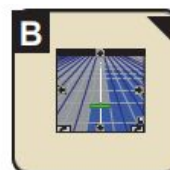


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099522625 -11-27SEP23-3/7

3. Настройка на воденето.

PC582160 —UN—01AUG23



Водене

zb48j1t,1692099522625 -11-27SEP23-4/7

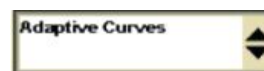
4. Изберете Адаптивни криви от Режим на следене.

PC590561 —UN—17AUG23

5. Избор на изглед.

ЗАБЕЛЕЖКА: Поставете записването на пауза, когато не прибирате реколта.

ЗАБЕЛЕЖКА: Уверете се, че има наличен SF1, SF2, SF3 или RTK сигнал, като прегледате приемника на работната страница.



Адаптивни криви от Режим на следене

6. Уверете се, че дистанцията на следете е правилна. Ако дистанцията на следене не е правилна, променете я от раздел Водене.

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1692099522625 -11-27SEP23-5/7

7. Изберете запис, за да започнете да записвате пътя.
8. Каране по път през нива. След преминаване през първия път ще бъде създадена само проекция на следващия път.
9. Изберете Възобновяване, за да стартирате AutoTrac RowSense.
10. За да анулирате настройката по всяко време и да се върнете към страницата Настройка на воденето, изберете Отмяна.

Когато сте в режим AutoTrac, записването спира при завъртане на волана. Когато сте в режим на документиране, записването спира при повдигане на хедера.

Режим AutoTrac – Ако операторът иска подобро влизане в ред само за съседно преминаване, свържете адаптивното записване към AutoTrac. Това е препоръчително само ако нивата е относително права без прекомерни завои и AutoTrac рядко се изключва (поради ръчно управление или загуба на GPS).

Режим на документиране – Свързване на адаптивни криви към режим на документиране. Това позволява на оператора да хване волана по време на работа

PC590563 —UN—17AUG23



Запис

и да продължи да записва пътя, върху който се намира. Удълженията на линия са налични при следващо преминаване, но няма да бъдат много полезни при влизане в ред, тъй като има забавяне при прибиране на хедера на крайни редове. Техническите характеристики ще бъдат преходни по време на периоди на изпускане на редове.

Ръчно записване – Операторът може да свърже адаптивното записване към ръчно записване. Този режим няма да позволи удължения на линия, освен ако операторът не натиска непрекъснато бутона за спиране на краен ред. Ако операторът забрави да изключи записването, това може да доведе до проблеми като грешно проектиране на кривина. Пример: Ако операторът издърпа реда, за да разтовари, и не натисне пауза, пътят ще бъде записан. Когато операторът се движи надолу по съседен път, машината ще бъде леко издърпана извън реда, тъй като проектираната линия е изключена.

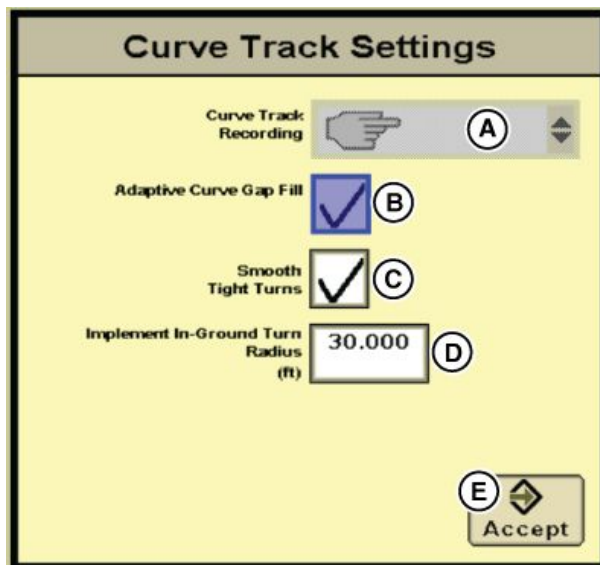
zb48j1t,1692099522625 -11-27SEP23-6/7

Изберете Меню, GreenStar (GS3), Водене, Настройки за водене, Настройки за следене на крива и след това изберете Запис на следене на крива (A).

Изброените режими на адаптивната крива могат да се променят, като се избере желаният режим.

- AutoTrac
- Документация
- Ръчно

- | | |
|---|--|
| A—Запис на "Следене на крива" | D—Радиус на завои при навлязло в земята (прикачно приспособление (ft)) |
| B—Запълване на междините на адаптивна крива | E—Приемане |
| C—Изправяне на остри завои | |



Настройки на "Следене на крива"

zb48j1t,1692099522625 -11-27SEP23-7/7

PC590581 —UN—17AUG23

Криви АВ

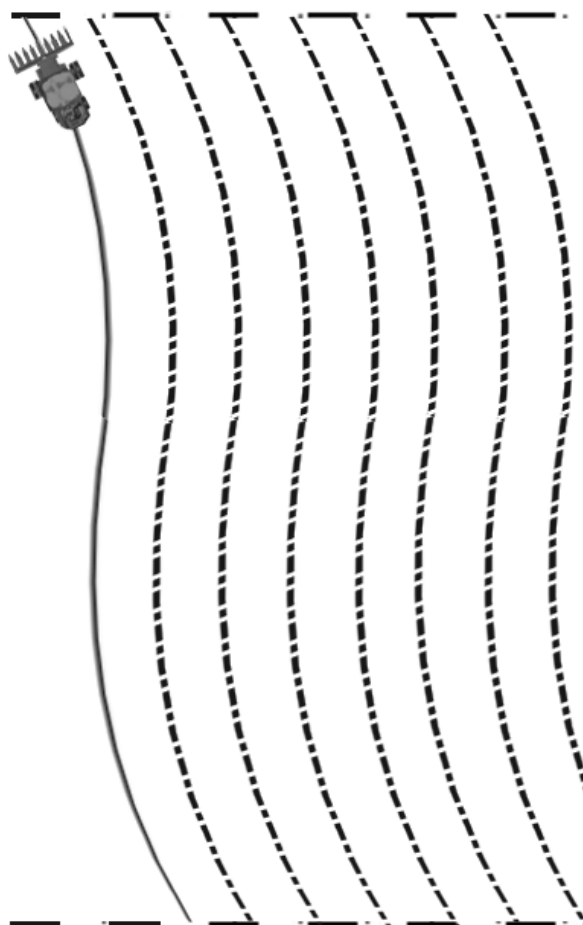
Използване на криви АВ се препоръчва, когато е налице непрекъсната крива през полето. Това позволява влизане в реда при съседни пътеки. Представянето се подобрява, ако нивата е обработвана с AutoTrac. Кривите АВ също имат подобро представяне през периоди на спадане на редовете.

Кривите АВ имат предимството на проектиране на извита следа през полето като паралелни линии, но формата на кривата е същата при всяко минаване.

При криви АВ, GPS кривата автоматично се центрира повторно. Това гарантира, че GPS пътят е правилно подравнен с редовете.

ЗАБЕЛЕЖКА: Тази функция не е налична в АВ криви.

За настройка на АВ криви



PC10393 —UN—08JAN08

АВ кривите проектират всички линии от първото преминаване

zb48j1t,1692099671127 -11-19SEP23-1/7

1. Изберете Меню.

PC582158 —UN—01AUG23



Меню

zb48j1t,1692099671127 -11-19SEP23-2/7

2. Изберете GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



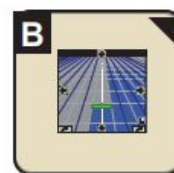
GreenStar (GS3)

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1692099671127 -11-19SEP23-3/7

3. Настройка на воденето.

PC582160 —UN—01AUG23



Водене

zb48j1t,1692099671127 -11-19SEP23-4/7

4. Изберете Настройки на воденето.

PC582161 —UN—01AUG23

ЗАБЕЛЕЖКА: Моля, поставете записването на пауза, когато не прибирате реколта.



Настройки на воденето

zb48j1t,1692099671127 -11-19SEP23-5/7

5. Изберете АВ криви от Режим на следене.

PC589285 —UN—17AUG23

6. Избор на изглед.

ЗАБЕЛЕЖКА: Уверете се, че има наличен SF1, SF2 или RTK сигнал, като прегледате приемника на работната страница.



АВ криви от режим на следене

7. Уверете се, че дистанцията на следете е правилна. Ако дистанцията на следене не е правилна, променете я от раздел Водене.

8. Изберете Задаване на АВ крива.

zb48j1t,1692099671127 -11-19SEP23-6/7

9. От Текуща АВ крива изберете име на АВ крива (A). Ако не съществува име, създайте ново, като изберете бутона Нов (B).

10. Изберете Запис/стоп (E), за да започнете да записвате.

11. Изберете Преглед и управлявайте машината.

12. Изберете запит/стоп (E), за да спрете записването.

13. Кривите ще бъдат проектирани по протежение на нивата.

14. Натиснете бутона за възобновяване, за да стартирате AutoTrac RowSense.

15. За да анулирате настройката по всяко време и да се върнете към страницата Настройка на воденето, изберете Отмяна.

A—Текуща крива АВ

B—Нов

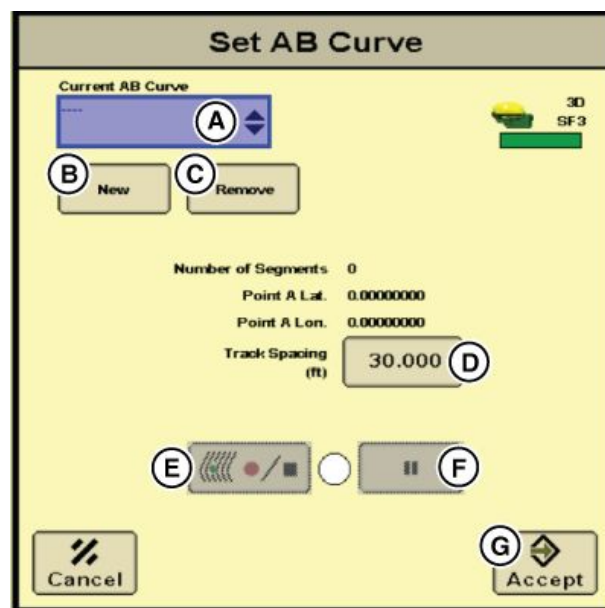
C—Демонтаж

D—Дистанция на следене (ft)

E—Запис/стоп

F—Пауза

G—Приемане



Задаване на страница с крива АВ

zb48j1t,1692099671127 -11-19SEP23-7/7

PC590582 —UN—17AUG23

Кръгова следа

Използване на "Кръгова следа" се препоръчва, когато се засажда култура в поле с център на въртене.

Ако редовете за жънене са в кръгове, трябва да се използва кръговата следа. Това позволява въвеждане от GPS кривата да се приложи към датчиците за редове.

За настройка на Кръгова следа следа



Кръгова следа

zb48j1t,1692099693191 -11-17SEP23-1/7

PC10853 —UN—31JAN08

1. Изберете Меню.

PC582158 —UN—01AUG23



Меню

zb48j1t,1692099693191 -11-17SEP23-2/7

2. Изберете GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

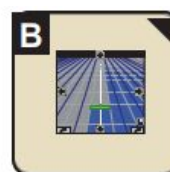


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099693191 -11-17SEP23-3/7

3. Настройка на воденето.

PC582160 —UN—01AUG23



Водене

zb48j1t,1692099693191 -11-17SEP23-4/7

4. Изберете Настройки на воденето.

PC582161 —UN—01AUG23



Настройки на воденето

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1692099693191 -11-17SEP23-5/7

5. Изберете кръгова следа от Режим на следене.

PC590560 —UN—17AUG23

6. Избор на изглед.



Кръгова следа от Режим на следене

ЗАБЕЛЕЖКА: Уверете се, че има наличен SF1, SF2 или RTK сигнал, като прегледате приемника на работната страница.

zb48j1t,1692099693191 -11-17SEP23-6/7

7. Изберете Задаване на кръг.

8. Уверете се, че дистанцията на следете е правилна. Ако дистанцията на следене не е правилна, променете я от раздел Водене.

9. Изберете име на кръга от Текущ кръг (A). Ако не съществува име, създайте ново, като изберете бутона Нов (C).

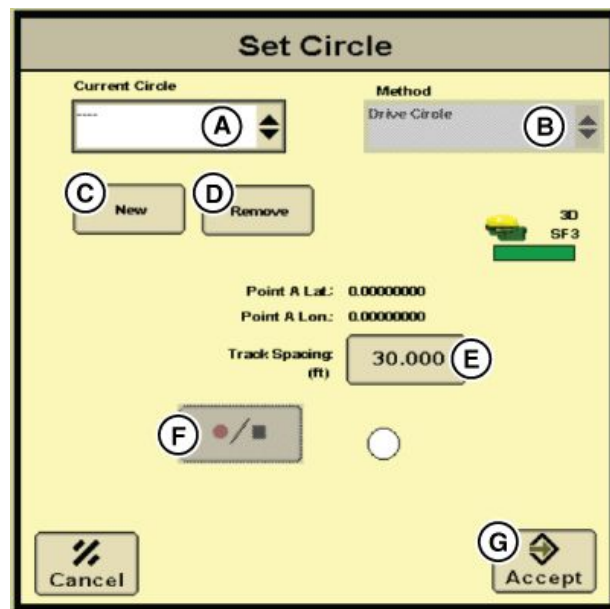
10. Изберете метод на режим на движение от Метод (B).

11. Изберете Запис/стоп (F), за да започнете да записвате.

12. Изберете Приемане (G). В нивата ще бъде проектиран кръг.

13. Натиснете бутона за възобновяване, за да стартирате AutoTrac RowSense.

14. За да анулирате настройката по всяко време и да се върнете към страницата Настройка на воденето, изберете Отмяна.



Страница за настройка на кръг

A—Текущ кръг
B—Метод
C—Нов
D—Демонтаж

E—Дистанция на следене (ft)
F—Запис/стоп
G—Приемане

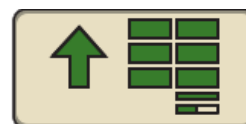
PC590563 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692099693191 -11-17SEP23-7/7

Търсач на редове

PC582158 —UN—01AUG23

Търсачът на редове (Само за паралелно следене) е предназначен за работа в приложения с редови култури, при които редовете не винаги са на равни разстояния. Търсачът на редове помага на оператора да намери в коя група редове да влезе обратно в полето след задаване на референтна точка при излизане от предишната група редове.



Меню

1. Изберете Меню.

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1692279379982 -11-21SEP23-1/5

2. Изберете GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

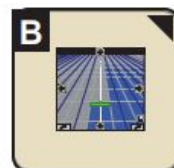


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692279379982 -11-21SEP23-2/5

3. Настройка на воденето.

PC582160 —UN—01AUG23



Водене

zb48j1t,1692279379982 -11-21SEP23-3/5

4. Изберете Настройки на воденето.

PC582161 —UN—01AUG23



Настройки на воденето

zb48j1t,1692279379982 -11-21SEP23-4/5

5. Изберете Търсач на редове от Режим на следене.

PC590595 —UN—17AUG23

6. Отидете на Преглед. Изберете Задаване на ред.



Търсач на редове от Режим на следене

zb48j1t,1692279379982 -11-21SEP23-5/5

Размяна на следи

Направете справка с раздела Водене в ръководството за оператора на дисплея GreenStar 3 2630.

zb48j1t,1692279221665 -11-22AUG23-1/1

Следа на канал

Surface Water Pro и AutoTrac се използват заедно за създаване на следа на насип.

Направете справка с раздела за канал в ръководството за оператора на SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279337562 -11-22AUG23-1/1

Следа на насип

Surface Water Pro и AutoTrac се използват заедно за създаване на следа на насип.

Направете справка с раздела за насип в ръководството за оператора на SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279350350 -11-22AUG23-1/1

Права следа

Принцип на действие

Режимът Права следа помага на оператора да кара по прави паралелни траектории. Първо задайте Следа 0 (референтен път), като използвате методите за дефиниране на Следа 0. Всички минавания ще бъдат генерирани, след като бъде дефинирана Следа 0. Генерираните минавания могат да бъдат използвани за работа с Ръчно водене или с AutoTrac. Всяко преминаване се генерира от оригиналното, за да се гарантира, че грешките при кормилното управление не се разпространяват в цялото поле.

Минаванията са идентични копия на първоначалното минаване.

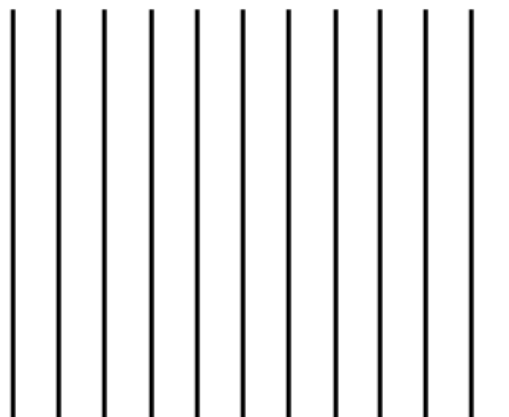
ЗАБЕЛЕЖКА: Термините "Следене на права" и "АВ линия" са взаимозаменяеми. Следа 0 е следата, дефинирана от оператора, и референтната точка, на която се базират всички паралелни преминавания в полето.

Дистанцията между паралелните минавания е Дистанцията на следене, въведена в Съветника за настройка.

Създаване на ново следене на права

Съществуват няколко метода за дефиниране на Следа 0:

- А + В – Дефиниране на Следа 0 чрез изминаването ѝ с машината.
- А + Автом. В – Дефиниране на Следа 0 чрез изминаването ѝ с машината.
- А + Курс – Дефиниране на Следа 0 чрез каране на машината до точка А и въвеждане на предварително определена стойност на курса.
- Геогр. шир./дълж. – Дефиниране на Следа 0 чрез въвеждане на предварително определени стойности



Права следа

на координатите за геогр. ширина и дължина за точките А и В.

- Геогр. шир./дълж. + Курс – Дефиниране на Следа 0 чрез въвеждане на предварително определена стойност на координатите за географска ширина и дължина за точка А и предварително определена стойност на курса.

ЗАБЕЛЕЖКА: Следа 0 може да бъде дефинирана и по време на операция (т.е. засаждане), но някои функции не са налични, докато тя се създава.

ЗАБЕЛЕЖКА: Препоръчително е следата да е с дължина от 3 m (10 ft) за ръчно управление и 15 m (45 ft) за автоматично управление.

zb48j1t,1692099757967 -11-17SEP23-1/9

Права следа

1. Изберете Меню.

PC582158 —UN—01AUG23



Меню

zb48j1t,1692099757967 -11-17SEP23-2/9

2. Изберете GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1692099757967 -11-17SEP23-3/9

3. Настройка на воденето.

PC590571 —UN—17AUG23



Водене

zb48j1t,1692099757967 -11-17SEP23-4/9

4. Изберете Права след от режим.

PC590564 —UN—17AUG23



Права след от режим на следене

5. Изберете име на права следа от Име на следа. Ако не съществува име, създайте ново, като изберете нова следа.

zb48j1t,1692099757967 -11-17SEP23-5/9

6. Изберете Настройка A.

PC590568 —UN—17AUG23

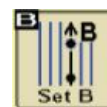


Задаване на A

zb48j1t,1692099757967 -11-17SEP23-6/9

7. Дефинирайте Настройка B чрез една от трите опции:

PC590569 —UN—17AUG23



Задаване на B

- a. За ръчно задаване на точка B карайте до желаното място за създаване на точка B в полето и изберете "Задаване на B". Минималното разстояние е 3 m (10 фута). Препоръчва се точка B да се зададе в далечния край на полето, за да се дефинира желаният курс.

zb48j1t,1692099757967 -11-17SEP23-7/9

- b. За автоматично задаване на точка B всеки път избирайте "Автоматично задаване на B". Точка B ще бъде зададена автоматично, когато превозното средство измине 15 m (45 ft) от точката A. Този метод изчислява точка B от последните пет данни за точки от изминатите 15 m (45 ft) и прекарва през точките най-добрата линия за определяне на посоката.

PC590570 —UN—17AUG23



Автоматично задаване на B

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1692099757967 -11-17SEP23-8/9

- с. За задаване на точка В чрез въвеждане на посоката на курса изберете Задаване на курс. Чрез цифровата клавиатура въведете желанния курс на линията и запаметете стойността чрез избор на "Приемане".
0.000 означава север, 90.000 – изток, 180.000 – юг и 270.000 – запад.

PC590572 —UN—17AUG23



Курс

8. За да анулирате настройката по всяко време и да се върнете към страницата Настройка на воденето, изберете Отмяна.

Сега Следа 0 е дефинирана и паралелните следи се създават автоматично.

zb48j1t,1692099757967 -11-17SEP23-9/9

Адаптивни криви

Принцип на действие

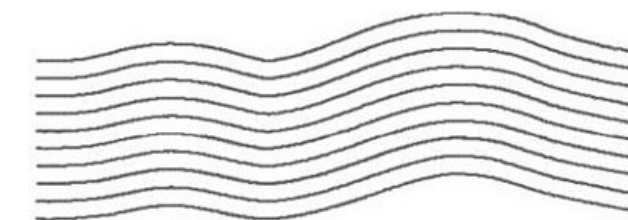
Адаптивна крива дава възможност на оператора да записва ръчно изминат път с извита траектория. След записа на първото минаване по крива и обръщане на машината операторът може да осъществи "Паралелно следене" или да активира AutoTrac, след като се появи създадената траектория. При следващите минавания машината ще се води на базата на по-рано записано минаване. Всяко минаване се генерира по отношение на първоначалното минаване, за да се гарантира, че грешките на кормилното управление не се разпространяват по цялото поле. Минаванията не са идентични копия на оригиналното минаване. Кривината на минаването се променя, за да се предотвратява грешка от минаване до минаване. Когато е необходимо, операторът може да промени пътя с кривина на произволно място в полето просто чрез поемане на волана на машината и отклоняване от разпространения път.

ЗАБЕЛЕЖКА: Прескачане на преминаване не е налично в режим "Адаптивни криви".

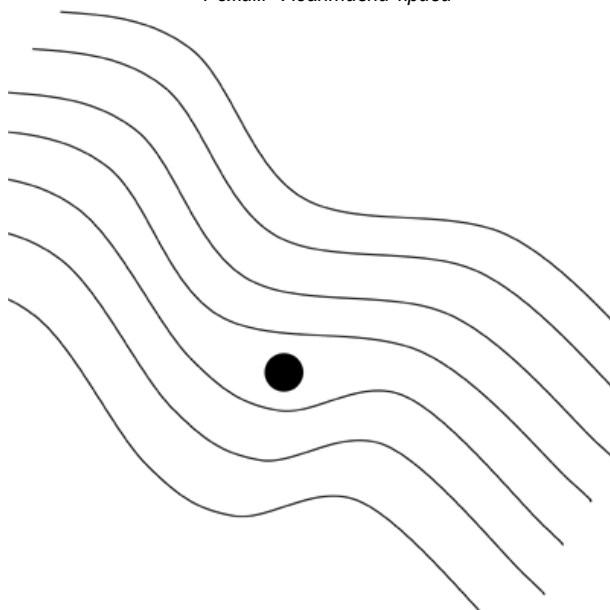
Кривината на траекторията се променя, когато следващите линии стават по-изпъкнали или по-вдлъбнати.

Режимът "Следене на Адаптивна крива" дава възможност на оператора да се движи и да бъде воден по различни образци на полето.

PC9028 —UN—16APR06



Режим "Адаптивни криви"



Режим "Адаптивни криви"

PC9029 —UN—17APR06

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1692100048683 -11-19SEP23-1/8

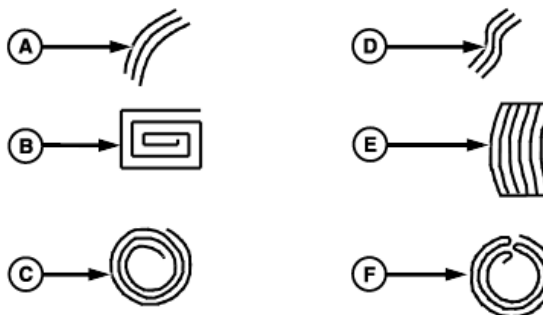
Контури на водене

Следват различни модели на полета:

- Обикновена крива
- S-образна крива
- Правоъгълник
- Трасе
- Спирала
- Кръг

Работа с "Изместване на следенето"

При работа със "Следене на крива", не се препоръчва използване на "Изместване на следенето". В режим "Следене на крива" изместването на следенето няма да компенсира присъщия GPS дрейф.



Траектории

A—Обикновена крива
B—Правоъгълник
C—Спирала

D—S-образна крива
E—Трасе
F—Кръг

zb48j1t,1692100048683 -11-19SEP23-2/8

PC9032 —UN—17APR06

Създаване на нова Следа – Адаптивна крива

PC582158 —UN—01AUG23

ЗАБЕЛЕЖКА: За работа със "Следа – Адаптивна крива" не се изисква задаване на Клиент, Стопанство и Поле, но може да се записва само Глобална следа – Адаптивна крива.



Меню

1. Изберете Меню.

zb48j1t,1692100048683 -11-19SEP23-3/8

2. Изберете GreenStar (GS3)

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100048683 -11-19SEP23-4/8

3. Настройка на воденето.

PC590571 —UN—17AUG23



Водене

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1692100048683 -11-19SEP23-5/8

4. Изберете Адаптивни криви от Режим на следене.

PC590566 —UN—17AUG23

5. Изберете име на адаптивни криви от Име на следа. Ако не съществува име, създайте ново, като изберете нова следа.



Адаптивни криви от Режим на следене

6. Карайте до желаното място в полето за стартиране на следата.

(т.е. пръскане, прибиране на реколта), режимът на повторение трябва да бъде отменен (Включен).

7. Стартиране на запис. Изберете запис.

Състоянието по подразбиране на режим "Повторение" е ИЗКЛЮЧЕН.

ЗАБЕЛЕЖКА: Екранният клавиш "Запис на адаптивна крива" е забранен при **ВКЛЮЧЕН** режим на повторение. Когато се записват нови траектории (т.е. засаждане), трябва да бъде премахната отметката на режим "Повторение" (Изкл.). Когато се извършва водене по съществуващи траектории

8. Записът се заменя със следното, след като бъде избран:

а. Пауза

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1692100048683 -11-19SEP23-6/8

b. Спиране

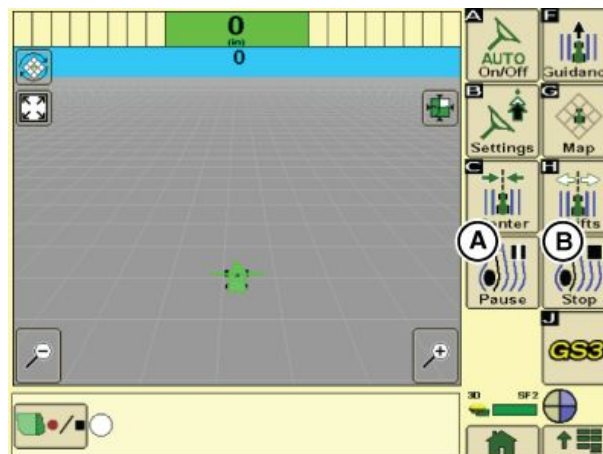
ЗАБЕЛЕЖКА: Записът трябва да се изключва само ако машината преминава извън рамките на нормалното поле (напр. зареждане на пръскачка, машина за садене) или ако потребителят не желае да записва завоите в края на полето.

9. Извършете начално минаване. Върху картата ще се появи синя водеща следа.

ЗАБЕЛЕЖКА: При каране по прави записаната траектория може да не се показва зад машината на дисплея. Траекторията ще се появи при обръщане на посоката на машината.

Бялата навигационна линия **НЯМА** да се появи, докато не се достигне края на минаването и машината не се обърне. След като машината се обърне, системата ще определи траекторията на водене. Системата открива линеен сегмент, който е успореден и е в рамките на 1/2 до 1–1/2 дистанция на следене. Ще се появи прогнозирана траектория, от която водачът може да се ръководи. Карайте превозното средство по желаната траектория.

10. Обърнете машината в края на първото минаване и ще се генерира бяла навигационна линия за следващото минаване. Докато се появи навигационната линия, може да изминат няколко секунди.
11. След като се появи бялата навигационна линия, по която трябва да се води машината за съответното минаване, натиснете бутона "Възобновяване" (само за AutoTrac) на машината и машината ще се управлява автоматично по това минаване. За Ръчно водене осъществявайте водене по осветената бяла навигационна линия.



Настройка на страница за адаптивни криви

A—Пауза

B—Спиране

12. Когато полето завърши, изберете Спиране на записа (B).

ВАЖНО: Спрете записа, преди да навлезете в следващото поле. Ако не направите това, могат да бъдат изтрети данните на Адаптивната крива от последното поле преди записа на данни на Адаптивна крива в следващото поле.

ЗАБЕЛЕЖКА: Запаметените данни за Следа – Адаптивна крива се присвояват на избрано име на Клиент, Стопанство и Поле. Те ще се съхраняват във вътрешната памет на дисплея, докато не бъдат изтрети от потребителя, и могат да се прехвърлят от един дисплей на друг.

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1692100048683 - 11-19SEP23-7/8

PC590589 —UN—17AUG23

Запис на права линия или Преминване около препятствия

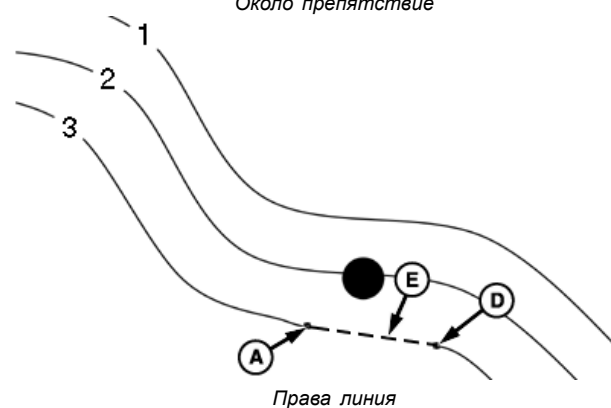
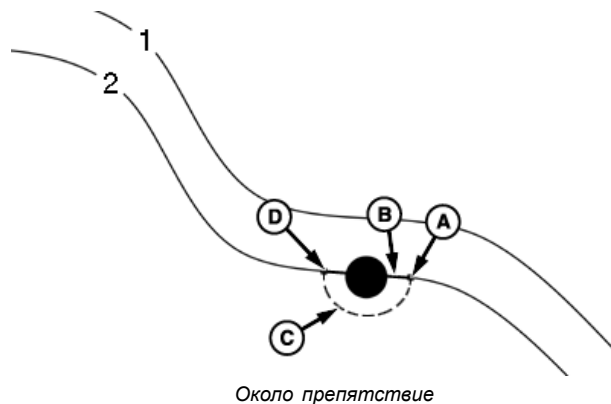
1. Стартиране на запис.
2. Изберете "Временно спиране на записа" за временно спиране на записа на траекторията на превозното средство.
3. Изберете "Запис" за възобновяване на записа на адаптивната крива.

Разстоянието между местата на **ВРЕМЕННО СПИРАНЕ** и **ВЪЗОБНОВЯВАНЕ** на записа ще бъде свързано с права линия. Функцията може да бъде полезна при дълги прави участъци на траекторията или при заобикаляне на препятствия.

ЗАБЕЛЕЖКА: Най-дългият свързващ сегмент (линеен сегмент, създаден между мястото на **ВРЕМЕННО СПИРАНЕ** и на **ОТМЕНЕНО ВРЕМЕННО СПИРАНЕ**), който може да бъде създаден, е разстояние 0,8 km (0.5 miles) (2640 ft). При по-голямо разстояние линейният сегмент няма да се свърже, което ще доведе до промеждутък в траекторията.

A—Записът е **ВРЕМЕННО СПРЯН**
B—Генерира се сегмент за свързване на точките
C—Траекторията на трактора не се записва, докато записът е временно спрян

D—Записът е **ВЪЗОБНОВЕН**
E—Записва се траектория, която е права линия между точките **A** и **D**



PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

zb48j1t,1692100048683 -11-19SEP23-8/8

Криви АВ

Принцип на действие

Режимът АВ криви позволява на оператора да кара по криви, паралелни минавания с крайни точки във всеки от краищата на полето. Водещите следи ще бъдат паралелни на следата в двете посоки и ще бъдат генерирани на базата на началната следа, за да се гарантира, че грешките на управлението не се разпространяват по цялото поле.

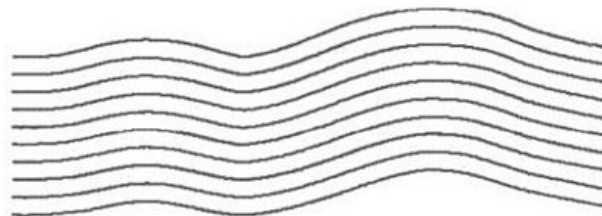
Следа 0 е отправната точка, на която се базират всички следващи минавания по крива в полето. След като бъде създадена АВ крива (Следа 0), ще бъдат генерирани 4 следи. Когато машината е преминала след последното показано на екрана минаване, системата ще продължи да генерира допълнителни минавания.

ЗАБЕЛЕЖКА: В режим "Криви АВ" е налично пропускане на минаване.

Генериране на информация за траектория на АВ крива – Когато системата генерира началните минавания след запис на Следа 0 или при генериране на допълнителни минавания, на перспективния изглед ще бъде показан текстът "Генериране на АВ крива". През това време вие няма да можете да следите никакви траектории.

Граници на генериране на АВ крива – Първоначално записаната АВ крива трябва да бъде дълга най-малко 10 фута, за да бъде валидна АВ крива, която да се използва за водене. За да се започне генериране на криви траектории, превозното средство трябва да бъде в рамките на 400 метра (0.25 miles) от мястото, където е записана Следа 0 за системата. Ако превозното средство е на тази външна граница, тогава може да са необходими няколко минути, за да се генерира траектория, която се показва на

PC9028 —UN—16APR06



Режим "АВ криви"

екрана. През това време на екрана ще бъде показано "Генериране на АВ крива".

Многократни АВ криви в полето – Дадено поле може да съдържа множество траектории на АВ крива. Всяка крива АВ за дадено поле трябва да бъде записана и да получи уникално наименование.

Номериране на следи – Следите ще се номерират, за да се получи възможност за прескачане на минаване и да се подпомогне търсенето на минавания. Етикетът за посока (N, S, E, или W) се дефинира чрез определения между първата и последната точка на кривата курс.

Кривината на траекторията се променя, когато следващите линии стават по-изпъкнали или по-вдлъбнати.

Създаване на нова АВ крива

Използвайте следващата процедура, за да настроите АВ кривата (Следа 0), на която се базират всички следващи минавания по крива в полето.

ЗАБЕЛЕЖКА: На всяко поле могат да се записват множество криви АВ. Те трябва да получат индивидуални наименования и да се записват поотделно.

zb48j1t,1692100403680 -11-17SEP23-1/7

1. Изберете Меню.

PC582158 —UN—01AUG23



Меню

zb48j1t,1692100403680 -11-17SEP23-2/7

2. Изберете GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1692100403680 -11-17SEP23-3/7

3. Настройка на воденето.

PC590571 —UN—17AUG23



Водене

zb48j1t,1692100403680 -11-17SEP23-4/7

4. Изберете АВ криви от Режим на следене.

PC590565 —UN—17AUG23



АВ криви от режим на следене

5. Изберете име на АВ криви от Име на следа. Ако не съществува име, създайте ново, като изберете нова следа.

6. Карайте до желаното място в полето за стартиране на следата.

а. Пауза

7. Стартиране на запис. Изберете запис.

8. Записът се заменя със следното, след като бъде избран:

zb48j1t,1692100403680 -11-17SEP23-5/7

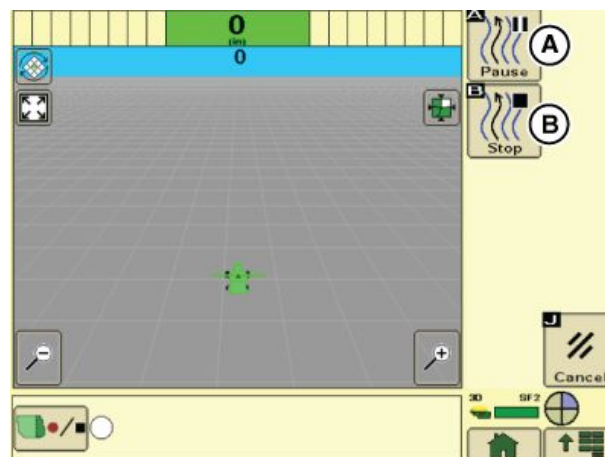
б. Спиране

9. Извършете начално минаване. Върху картата ще се появи синя водеща следа.

ЗАБЕЛЕЖКА: При каране по прави записаната траектория може да не се показва зад машината на дисплея. Траекторията ще се появи при обръщане на посоката на машината.

10. В края на минаването натиснете Спиране на записа (В) и следата ще бъде запаметена.

ЗАБЕЛЕЖКА: Ако по време на записа се загуби GPS сигналът, записът спира и се осъществява запамятаване на записаната до тази точка АВ крива. Ако АВ кривата не е като очакваната от оператора, тя може да бъде изтрита чрез бутона Изтриване на следа на страницата Настройка на следа за водене.



Задаване на страница с крива АВ

А—Пауза

В—Спиране

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1692100403680 -11-17SEP23-6/7

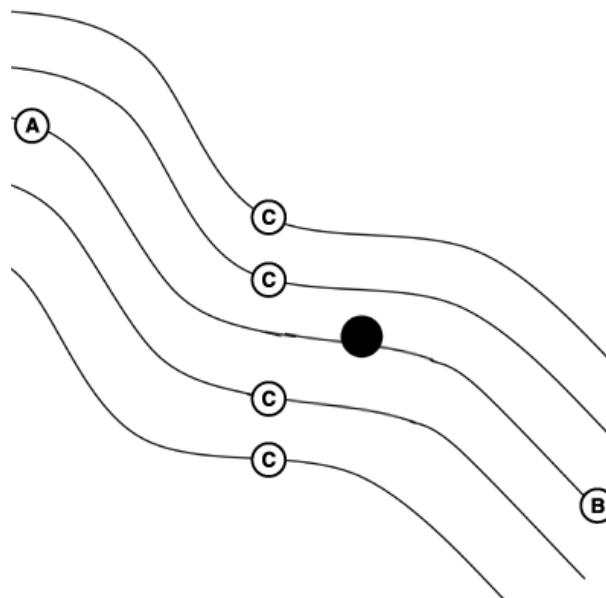
PC590590 —UN—17AUG23

Запис на права линия или Премаване около препятствия

1. Стартиране на запис на АВ криви.
2. Изберете "Временно спиране на записа" за временно спиране на записа на траекторията на превозното средство.
3. Изберете Запис на АВ криви за възобновяване на записа на АВ крива.

Разстоянието между местата на временно спиране и възобновяване на записа ще бъде свързано с права линия. Функцията може да бъде полезна при дълги прави участъци на траекторията или при заобикаляне на препятствия.

ЗАБЕЛЕЖКА: Най-дългият свързващ сегмент (линеен сегмент създаден между прекъсната и възобновена), който може да бъде създаден, е разстояние от 0,8 km (0,5 мили) (2,640ft). При по-голямо разстояние линейният сегмент няма да се свърже, което ще доведе до промеждутък в траекторията.



Премаване около препятствия

A—Временно спиране преди препятствие
B—Възобновяване след препятствие
C—Траектории, генерирани от Следа 0

PC9030C —UN—27OCT06

zb48j1t,1692100403680 -11-17SEP23-7/7

Кръгова следа

PC582158 —UN—01AUG23

Принцип на действие

Кръговата следа помага на операторите да карат по концентрични кръгове в полета с централни системи за кръгово напояване. Операторите могат да създават начален кръг чрез различни методи. След като началният кръг бъде дефиниран, се създават всички последващи кръгове в полето.

Режимът "Кръгова следа" е достъпен за Ръчно водене, но за AutoTrac в режим "Кръгова следа" се изисква активиране на AutoTrac и Pivot Pro. Активирането на Pivot Pro е налично само в Северна Америка.

Координатите за географска ширина и дължина в центъра на кръга се записват и се свързват с името на полето. Ако, когато се дефинира центърът на кръга, не е избрано поле, тогава ще се запамятват Глобални центрове на кръгове. Центровете на кръга могат да бъдат извикани за бъдещо използване.

Създаване на Нова кръгова следа

1. Изберете Меню.



Меню

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1692100524545 -11-17SEP23-1/6

2. Изберете GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100524545 -11-17SEP23-2/6

3. Настройка на воденето.

PC590571 —UN—17AUG23



Водене

zb48j1t,1692100524545 -11-17SEP23-3/6

4. Изберете кръгова следа от Режим на следене.

PC590567 —UN—17AUG23



Кръгова следа от Режим на следене

5. Изберете име на кръгова следа от Име на следа. Ако не съществува име, създайте ново, като изберете нова следа.

6. Карайте до желаното място в полето за стартиране на следата.

кръг. Препоръчва се да преминете през целия кръг за оптимално изчисляване на центъра на кръга и по-голяма точност на следене.

Метод на каране в кръг

Каране в кръг – Създава кръгова следа чрез изминаване на най-малко 10 процента от желания

1. Придвигнете се до желаното място в полето и направете кръгово преминаване.

zb48j1t,1692100524545 -11-17SEP23-4/6

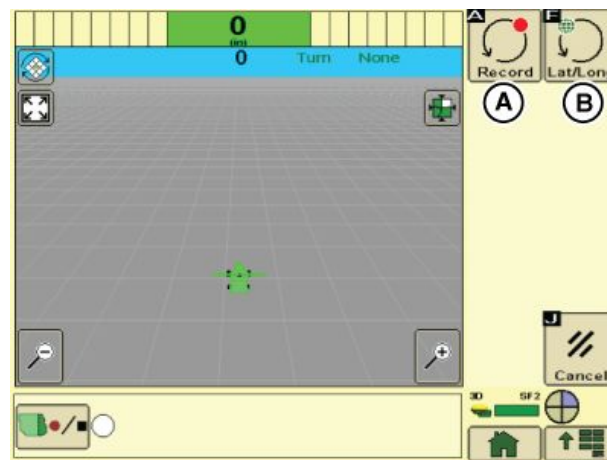
2. Изберете записа (A), за да управлявате кръговата следа.

3. Изберете край на записа на кръг. Кръговите следи се създават автоматично с въведената в Настройки "Дистанция на следене".

ЗАБЕЛЕЖКА: Когато бъде измината достатъчна част от кръга, за да се изчисли централната точка, ще се появи бутонът за спиране на записа на кръг.

A—Запис

B—Ширина/дължина



Страница за настройка на кръговата следа

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1692100524545 -11-17SEP23-5/6

PC590591 —UN—17AUG23

Метод на географска ширина/дължина

1. Изберете следа за ширина/дължина (В).
2. Въведете желаните стойности на географската ширина и дължина в десетични градуси. Предишните стойности на геогр. ширина и дължина, свързани с полето, се показват при първото показване на екрана за въвеждане.
3. Запишете стойностите, като изберете Приемане (С). Кръговите следи се създават автоматично с въведената в Настройки "Дистанция на следене".

ЗАБЕЛЕЖКА: Може да се наложи изравняване на превозното средство със следата на централната кула на въртене или да се използва изместване на следенето на центъра, за да се изравнят следите с превозното средство.

А—Географска ширина
В—Географска дължина

С—Приемане

Централна точка

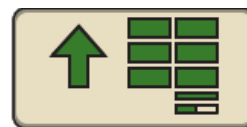
zb48j1t,1692100524545 -11-17SEP23-6/6

PC590584 —UN—17AUG23

Търсач на редове

PC582158 —UN—01AUG23

1. Изберете Меню.



Меню

zb48j1t,1692279954088 -11-17SEP23-1/3

2. Изберете GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692279954088 -11-17SEP23-2/3

3. Настройка на воденето.
4. Изберете Търсач на редове от Режим на следене.
5. Отидете на Преглед.
6. Изберете Задаване на ред.

PC590571 —UN—17AUG23



Водене

zb48j1t,1692279954088 -11-17SEP23-3/3

Права следа

PC28961 —UN—24APR23

1. Изберете Меню.



Меню

zb48j1t,1692106465016 -11-17SEP23-1/9

2. Изберете "Водене с AutoTrac".

PC28717 —UN—25AUG22



Водене с AutoTrac

zb48j1t,1692106465016 -11-17SEP23-2/9

3. Избор на Настройка на следене.

PC590575 —UN—17AUG23



Задаване на следа

zb48j1t,1692106465016 -11-17SEP23-3/9

4. Изберете Нова следа, ако няма налична следа.

PC590576 —UN—17AUG23



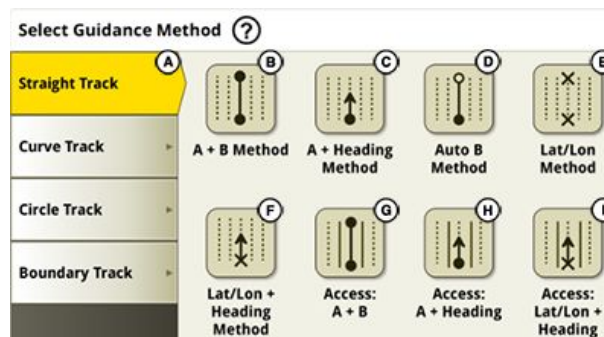
Нова следа

zb48j1t,1692106465016 -11-17SEP23-4/9

5. Изберете Права следа (A). Изберете всеки метод от наличните опции.

A—Права следа
B—Метод A + B
C—Метод A + Курс
D—Метод Auto B
E—Метод на географска ширина/дължина

F—Метод на географска ширина/дължина + Курс
G—Достъп: A + B
H—Достъп: A+ Курс
I—Достъп: Географска ширина/дължина + Курс



Опции за права следа

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1692106465016 -11-17SEP23-5/9

PC28845 —UN—22AUG23

6. Изберете името на следата.

PC590577 —UN—17AUG23

Track Name

Track 1



Име на следа

zb48j1t,1692106465016 -11-17SEP23-6/9

7. Избор на поле.

PC590578 —UN—17AUG23

Field

South 40



Поле

8. Изберете ОК. Придвигнете се до желаното място в полето.

zb48j1t,1692106465016 -11-17SEP23-7/9

9. Изберете Настройка А.

PC590579 —UN—17AUG23

Set A

Задаване на А

zb48j1t,1692106465016 -11-17SEP23-8/9

10. Изберете Настройка В.

PC590580 —UN—17AUG23

Set B

Задаване на В

zb48j1t,1692106465016 -11-17SEP23-9/9

Следене на крива

PC28961 —UN—24APR23

1. Изберете Меню.



Меню

zb48j1t,1692108125002 -11-17SEP23-1/6

2. Изберете "Водене с AutoTrac".

PC28717 —UN—25AUG22



Водене с AutoTrac

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1692108125002 -11-17SEP23-2/6

3. Избор на Настройка на следене.

PC590575 —UN—17AUG23



Задаване на следа

zb48j1t,1692108125002 -11-17SEP23-3/6

4. Изберете Нова следа, ако няма налична следа.

PC590576 —UN—17AUG23



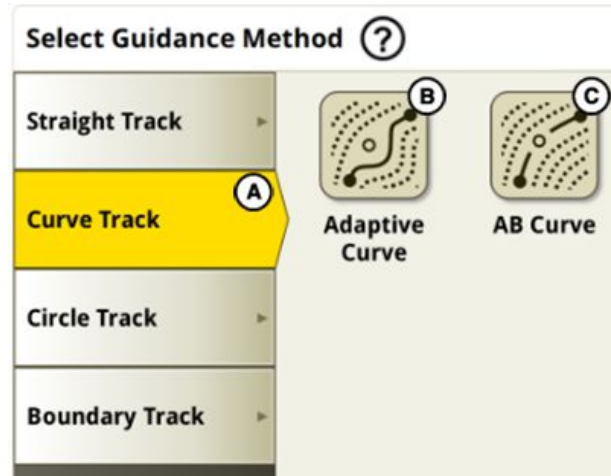
Нова следа

zb48j1t,1692108125002 -11-17SEP23-4/6

5. Изберете Следене на крива (A). Изберете всеки метод от наличните опции.
6. Придвижете се до желаното място в полето.

A—Следене на крива
B—Адаптивна крива

C—Крива AB



Опции за следене на крива

zb48j1t,1692108125002 -11-17SEP23-5/6

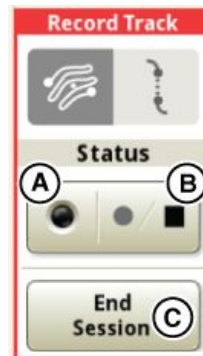
PC28846 —UN—22AUG23

7. Изберете Запис (A), за да започнете да записвате.
8. Изберете Край на сесия (C), за да прекратите записа.
9. Изберете ОК, за да запазите сесията, или Отмяна, за да се върнете към сесията за запис на крива.

ЗАБЕЛЕЖКА: След завършването към сесията могат да се добавят допълнителни сегменти на кривата чрез редактиране на следата.

A—Запис
B—Пауза/Стоп

C—Край на сесия



Запис на следа

zb48j1t,1692108125002 -11-17SEP23-6/6

PC590588 —UN—17AUG23

Кръгова следа

PC28961 —UN—24APR23

1. Изберете Меню.



Меню

zb48j1t,1692108138989 -11-17SEP23-1/7

2. Изберете "Водене с AutoTrac".

PC28717 —UN—25AUG22



Водене с AutoTrac

zb48j1t,1692108138989 -11-17SEP23-2/7

3. Избор на Настройка на следене.

PC590575 —UN—17AUG23



Задаване на следа

zb48j1t,1692108138989 -11-17SEP23-3/7

4. Изберете Нова следа, ако няма налична следа.

PC590576 —UN—17AUG23



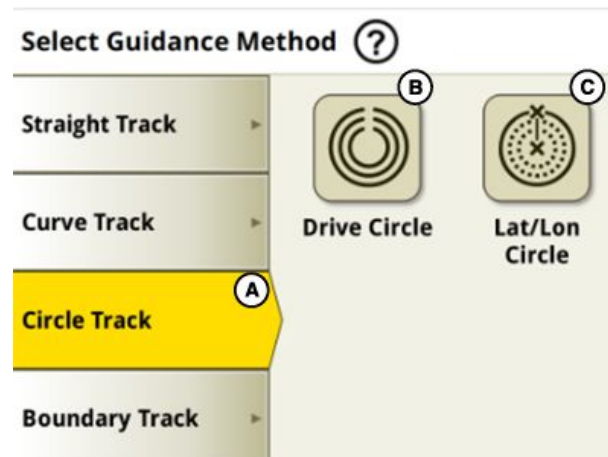
Нова следа

zb48j1t,1692108138989 -11-17SEP23-4/7

5. Изберете Кръгова следа (A). Изберете всеки метод от наличните опции.

A—Кръгова следа
B—Движение в кръг

C—Географска ширина/дължина кръг



Опции за кръгова следа

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1692108138989 -11-17SEP23-5/7

PC28847 —UN—22AUG23

Движение в кръг

1. Придвигнете се до желаното място в полето и направете кръгово преминаване.
2. Изберете Старт (A), за да запишете нова следа.
3. Придвигнете машината по желаното кръгово преминаване.
4. Изберете Готово (B), за да спрете записа.

ЗАБЕЛЕЖКА: Когато бъде измината достатъчна част от кръга, за да се изчисли централната точка, ще се появи бутонът Готово.

A—Старт
B—Готово

C—Отказ



Кръгова следа при движение

PC590587 —UN—17AUG23

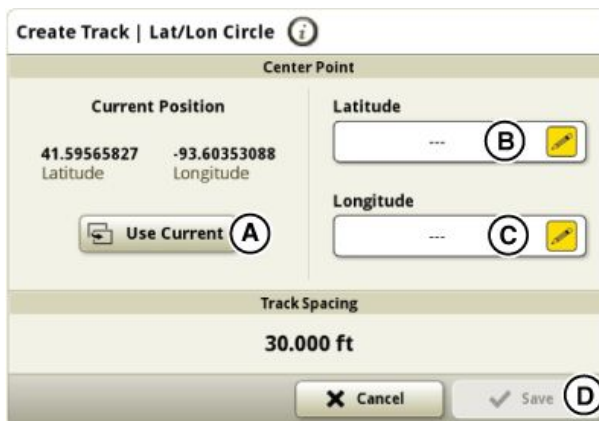
zb48j1t,1692108138989 -11-17SEP23-6/7

Географска ширина/дължина кръг

1. Придвигнете се до желаното място в полето и направете кръгово преминаване.
2. Изберете Използване на текущ (A), ако текущата географска ширина и дължина е правилна.
3. Изберете географска ширина (B) и дължина (C).
4. Изберете Запамятяване (D).

A—Използване на текущата
B—Географска ширина

C—Географска дължина
D—Запамятяване



Географска ширина/дължина на кръгова следа

PC590592 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692108138989 -11-17SEP23-7/7

Гранична следа

PC28961 —UN—24APR23

1. Изберете Меню.



Меню

zb48j1t,1692108148895 -11-17SEP23-1/5

2. Изберете "Водене с AutoTrac".

PC28717 —UN—25AUG22



Водене с AutoTrac

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1692108148895 -11-17SEP23-2/5

3. Избор на Настройка на следене.

PC590575 —UN—17AUG23

Set Track

Задаване на следа

zb48j1t,1692108148895 -11-17SEP23-3/5

4. Изберете Нова следа, ако няма налична следа.

PC590576 —UN—17AUG23

+ New Track

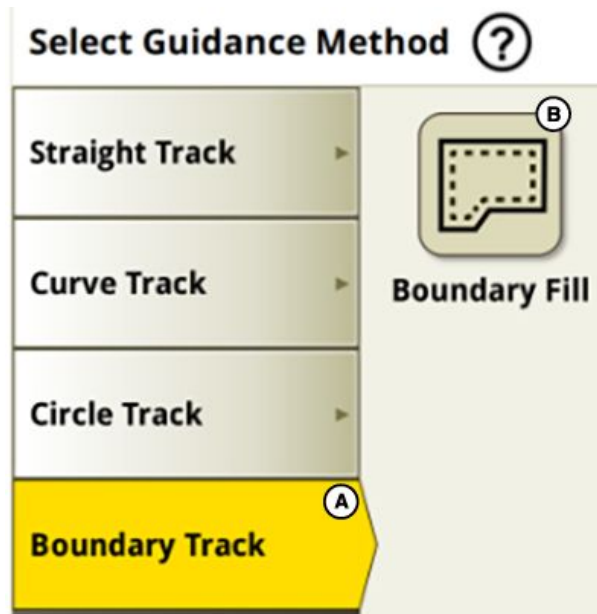
Нова следа

zb48j1t,1692108148895 -11-17SEP23-4/5

5. Избор на гранична следа (A). Изберете Попълване на граница (B).
6. Изберете нива и граница, за да генерирате запълване на гранична следа.
7. Изберете следващ, за да настроите запълване на границите.

A—Гранична следа

B—Запълване на граница



Опции за гранична следа

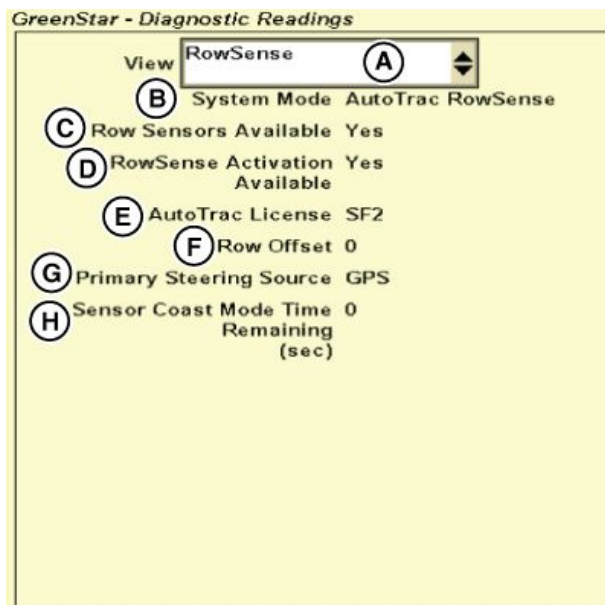
zb48j1t,1692108148895 -11-17SEP23-5/5

PC28848 —UN—22AUG23

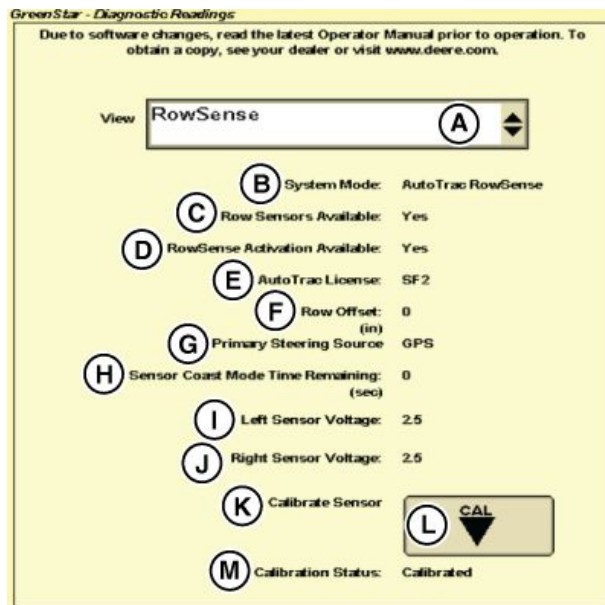
Диагностика

Диагностични екрани за GreenStar 3

ЗАБЕЛЕЖКА: Евантуални отговори, свързани с диагностика, предоставени с кратко разяснение.



Диагностични показания за GreenStar 3 CommandCenter



Диагностични показания на дисплей GreenStar 3

- A—Преглед
B—Режим на системата
C—Налични датчици за редове
D—Налична активация на RowSense
E—AutoTrac лиценз
F—Отместване на ред
G—Първичен източник на кормилно управление
H—Оставащо време на режим на стъпки на датчика

Налични датчици за редове:

- A – Да
- B – Не

Налично активиране на водене по ред:

- A – Да (ако има налична активация на AutoTrac RowSense GS3)
- C – Не (ако няма налична активация на AutoTrac RowSense GS3)

AutoTrac лиценз:

- A – Да (SF1)
- B – Да (SF2)
- C – Не

Отместване на ред:

- Текуща стойност на отместване на ред, измерено разстояние в (in.) или (mm).

Първичен източник на кормилно управление:

- A – Няма

- I— Напрежение на левия датчик
J— Напрежение на десния датчик
K—Калибриране на датчик
L—CAL
M—Състояние на калибриране

- B – GPS
- C – Датчици за ред

Оставащо време на режим на стъпки на датчика:

- Таймер за обратно отброяване, когато GPS сигналът е изгубен, извежда се в секунди.

Напрежение на левия датчик

- Напрежението на датчик в покой трябва да е по-малко от 2,5 волта.

Напрежение на десния датчик

- Напрежението на датчик в покой трябва да бъде по-голямо от 2,5 волта.

Калибриране на датчик

Състояние на калибриране

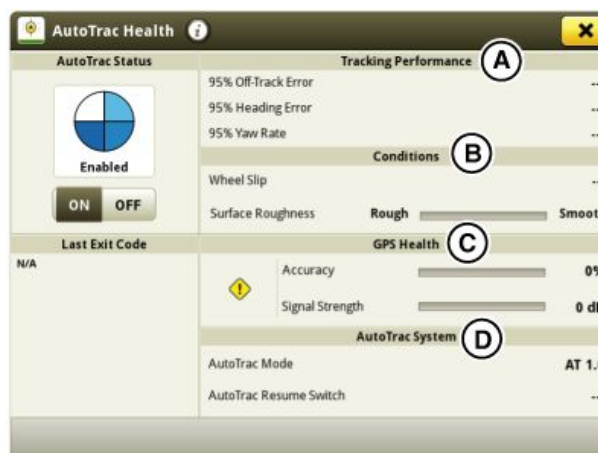
- Калибриран
- Некалибриран

zb48j1t,1692098536255 -11-12SEP23-1/1

Диагностичен екран за Gen4

Състояние на AutoTrac: AutoTrac Status показва Кръгова диаграма на AutoTrac и Превключване на AutoTrac ВКЛ./ИЗКЛ.

ЗАБЕЛЕЖКА: Стойностите за работните характеристики на следене и условията непрекъснато се изчисляват, когато AutoTrac е активен (4/4 от кръговата диаграма за състоянието) и се извършва следене по линията. Стойностите не се актуализират, когато AutoTrac™ спадне до 3/4 или 2/4 от кръговата диаграма за състоянието, и стойностите се променят на "---" при 1/4 от кръговата диаграма.



PC590594 —UN—17AUG23

Работни характеристики на следенето (А)

ЗАБЕЛЕЖКА: Всяка от следните стойности се показва като 95 стотни от стойността, което означава, че 95% от времето работните характеристики ще бъдат равни на или по-големи от показаната стойност.

Грешка при изместване от следата с 95% – Разстоянието от най-близката следа до машината. Грешката се увеличава, докато машината достигне половината от разстоянието между две следи, тогава

А—Работни характеристики на следенето
В—Условия
С—Изправност на GPS
Д—Система AutoTrac

грешката се отброява наобратно, докато машината достигне следващата следа. При добри условия тези стойности трябва да бъдат равни на или по-малки от посочените стойности:

	4,8 – 12,9 km/h (3 – 8 mph)	12,9—19,3 km/h (8—12 mph)	19,3—24,1 km/h (12—15 mph)
Грешка при излизане от следата (всички видове следи)	4 cm (1,6 in)	8 cm (3,2 in)	12 cm (4,7 in)

Грешка при 95% от курса – Връзката на посоката на машината по отношение на текущата следа. При

добри условия тези стойности трябва да бъдат равни на или по-малки от посочените стойности:

	4,8—12,9 km/h (3—8 mph)	12,9—19,3 km/h (8—12 mph)	19,3—24,1 km/h (12—15 mph)
Правя следа	0,8°	1°	1,2°
Крива/кръгова следа (Тази стойност зависи от остротата на кривата. По-острите криви имат по-високи стойности.)	1,6°	3,0°	3,6°

95% степен на отклонение – Темпът на завиване на машината, който указва влияние върху характеристиките на следенето. При добри условия

тези стойности трябва да бъдат равни на или по-малки от посочените стойности:

	4,8—12,9 km/h (3—8 mph)	12,9—19,3 km/h (8—12 mph)	19,3—24,1 km/h (12—15 mph)
Правя следа	1°	1,5°	1,8°
Крива/кръгова следа (Тази стойност зависи от остротата на кривата. По-острите криви имат по-високи стойности.)	2°	4,5°	5,4°

Условия (В)

ЗАБЕЛЕЖКА: Стойности извън оптималния диапазон се показват с жълт светодиоден

индикатор на състоянието. Стойности в рамките на оптималния диапазон се показват със зелен светодиоден индикатор.

Неравност на повърхността – Измерване на повърхността, върху която работи машината. Изчислява се чрез използване на информацията за надлъжния наклон, напречния наклон и скоростта от приемника Starfire. Индикаторната лента за грапавостта на повърхността е жълта, когато е извън оптималния диапазон и е зелена, когато е в оптималния диапазон.

Буксуване на колелата – Процентът на буксуване на колелата се измерва чрез сравняване на показанията за скоростта на колелата от машината със скоростта, показвана от GPS. Стойност повече от 6% показва, че буксуването на колелата може би оказва отрицателно влияние върху работните характеристики на AutoTrac.

Изправност на GPS (C)

Точност – Точността на позицията от приемника, която се показва като процент. За да постигнете обявената точност и повтораемост, се изисква 100% точност.

Сила на сигнала – Качеството на сигнала за корекция на StarFire, получен от приемника.

Система AutoTrac (D)

Режим AutoTrac – Указва типа контролер на AutoTrac, инсталиран на машината.

Контролер	Режим AutoTrac
AT2 (7R сер. № 110101—, 8R сер. № 160001—, 8RT сер. № 923001—, 8RX сер. № 801001—)	AT 2.0
AT1 (вграден или монтиран фабрично контролер на AutoTrac)	AT 1.0
Контролер AutoTrac 300	ATC 300
Контролер AutoTrac Raven	ATC Raven
Контролер AutoTrac Reichhardt	ATC Reichhardt
Контролер AutoTrac Deere	ATC Deere
AutoTrac Universal 300	ATC 300
AutoTrac Universal 200	ATC 200
AutoTrac Universal 100	ATC 100

Превключвател за възобновяване на AutoTrac
– Показва Вкл., когато превключвателят за

възобновяване на AutoTrac е натиснат и Изкл., когато превключвателят за възобновяване е освободен.

zb48j1t,1692676792441 -11-23AUG23-2/2

Почистване на датчика за ред

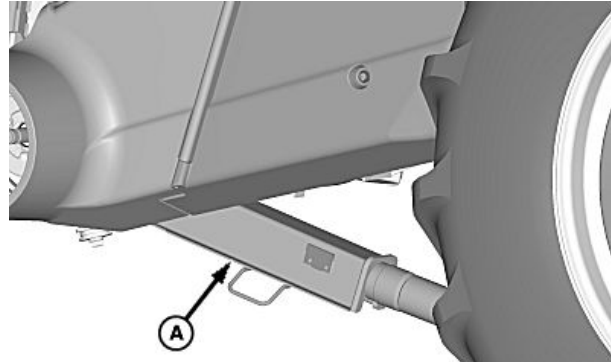
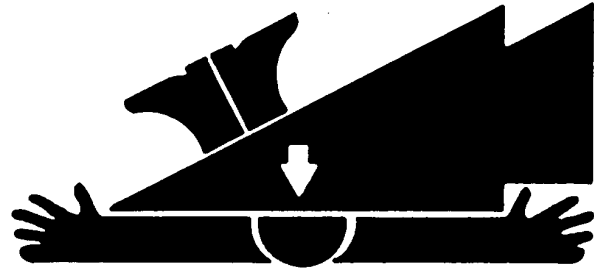
⚠ ВНИМАНИЕ: Изключете двигателя, включете ръчната спирачка и извадете ключа.

Повдигнете хедера и спуснете предпазителя (A) върху лоста на хидравличния цилиндър.

Датчикът за редовете трябва да се проверява ежедневно, за да се види дали е необходимо почистване. Ако върху датчиците е натрупан материал, това може да попречи на свободното движение и да засегне работата. За почистване на датчиците за ред, отстранете мръсотията от датчиците и около тях. Проверете дали датчиците се движат свободно и без препятствия.

Проверявайте всяка година за прекомерно износване на втулките и осите на датчиците. Подменете при нужда.

A—Предпазител



TS696 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

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

Индекс

	Стр.		Стр.
А		И	
Адаптивни криви		Изгубен сигнал	
Режим на документиране	40-7	Датчик за ред	35-1
Режим AutoTrac	40-7	Изисквания	20-1
Ръчен запис	40-7	Измествания	
Активиране на системата	15-1	Водене по редове	25-6, 30-3
Активиране/деактивиране на състояние на датчика	15-1		
Б		К	
Безопасност		Калибриране	
Безопасна поддръжка, практикуване	5-2	Датчици за редове	25-8, 30-4
Бутон 2		Диагностика	55-1
Бутон за възобновяване	15-1		
Бутон 3		М	
Бутон за възобновяване	15-1	Многофункционална дръжка	15-1
Бутон за възобновяване		Монтирана	
Бутон 2	15-1	Датчик за ред	35-1
Бутон 3	15-1		
Настройване	15-1	Н	
Режим на влизане в реда	15-1	Напрежения	
Режим на водене в редовете	15-1	Датчици за редове	25-8, 30-4
		Настройване	
В		Бутон за възобновяване	15-1
Водене по редове			
Диагностика	55-1	О	
Настройка на изместването	25-6, 30-3	Обща информация	
Подравняване	25-6, 30-3	Общи препратки	
Време на задържане	15-1	Търговски марки	-3
		Отстраняване на неизправности	
Д		Екран "Диагностика"	55-1
Датчик за ред			
Бутон за състояние	15-1	П	
Изгубен сигнал	35-1	Подравняване	
Монтирана	35-1	Водене по редове	25-6, 30-3
Работа с GPS	35-1	Подравняване на стъбло	
Символ	35-1	Датчици за редове	25-6, 30-3
Датчици за редове		Почистване	
Време на задържане	15-1	Датчици за редове	60-1
Калибриране	25-8, 30-4	Предполагам ред	25-6, 30-3
Напрежения	25-8, 30-4	Предупреждения, разчитане	5-1
Подравняване на стъбло	25-6, 30-3		
Почистване	60-1	Р	
Диагностика	55-1	Разделители на културата	25-6, 30-3
З		Режим на влизане в реда	
Завиване при синор	35-2	Бутон за възобновяване	15-1
Задействане	20-1	Режим на водене в редовете	
		Бутон за възобновяване	15-1
		Режим на документиране	
		Адаптивни криви	40-7

Продължава на следващата страница

Стр.

Режим AutoTrac	
Адаптивни криви	40-7
Ръчен запис	
Адаптивни криви	40-7

C

Символ	
Датчик за ред.....	35-1
Стойност на изместване	20-1
Съвместимост	20-1

T

Техническо обслужване	
Почистване на датчици за ред	60-1

G

GPS	
Датчик за ред.....	35-1

S

SSU	15-1
-----------	------

Техническа информация

Техническата информация може да се закупи от John Deere. Публикациите се предлагат на книжен носител или на компакт диск.

Поръчки се правят по един от следните начини:

- Магазин за техническа информация на John Deere:
www.JohnDeere.com/TechInfoStore
- Тел.: 1-800-522-7448
- Свържете се с вашия дилър на John Deere

Наличната информация включва:

КАТАЛОЗИ ЗА РЕЗЕРВНИ ЧАСТИ - съдържат списък с частите за машината, онагледени с илюстрации в разглобен вид, помагачи за откриването на правилната част. Той е полезен също и при разглобяване и сглобяване.



TS189 —UN—17JAN89

DX,SERV LIT -11-07DEC16-1/4

РЪКОВОДСТВА ЗА ЕКСПЛОАТАЦИЯ - съдържат информация за безопасността, управлението, поддръжката и сервизирането.



:C16-2/4

TS191 —UN—02DEC88

ТЕХНИЧЕСКИ РЪКОВОДСТВА - съдържат сервизна информация за машината. Има и технически данни, илюстрации на процедури за сглобяване и разглобяване, хидравлични и електрически схеми. Някои продукти имат отделни ръководства за ремонт и диагностика. За някои компоненти, като двигателите, има отделни технически ръководства.



Прог.

:C16-3/4

TS224 —UN—17JAN89

ОБРАЗОВАТЕЛНА ПРОГРАМА - съдържаща серия от пет изчерпателни книги с подробна основна информация, независимо от производителя:

- Селскостопански буквар - обхваща технологиите в земеделието и животновъдството.
- Сериите за селскостопански бизнес мениджмънт разглеждат проблеми от "реалния свят" и предлагат практически решения в областта на маркетинга, финансирането и избора на оборудване.
- Ръководствата за основите на обслужването показват как се ремонтират и поддържат машини за работа извън пътищата.
- Ръководствата за основите при работата с машините обясняват възможностите на машините и настройките им, как да се подобри производителността на машината, и как да се намалят ненужните работни операции.



- Ръководствата за основите на компактното оборудване предлагат инструкции за обслужване и поддръжка на оборудване с мощност до 40 к.с.

TS1663 —UN—10OCT97

DXSERVLIT 1107DEC16-4/4

John Deere е на ваше разположение

УДОВЛЕТВОРЕНИЕТО НА КЛИЕНТИТЕ е важно за John Deere.

Нашите дилъри се стремят да ви предоставят бързо и ефективно чсти и услуги:

- Поддръжка и части за поддържане на вашето оборудване.
- Обучени сервизни техници и необходимите диагностични и ремонтни инструменти за обслужване на оборудването.

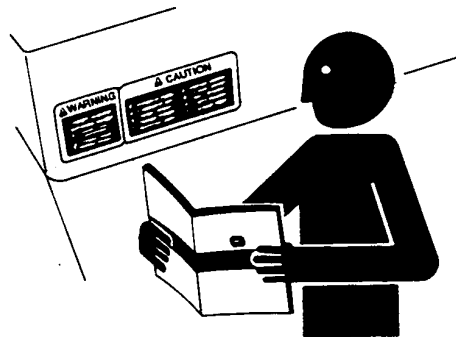
ПРОЦЕС ЗА РЕШАВАНЕ НА ПРОБЛЕМИ С УДОВЛЕТВОРЕНОСТТА НА КЛИЕНТИТЕ

Дилърът на John Deere е посветен на поддръжката на оборудването и решаването на всеки проблем.

1. Когато се свързвате с дилъра, бъдете подготвени със следната информация:

- Модел на машината и идентификационен номер на продукта
- Дата на закупуване

Естество на проблема



2. Обсъдете проблема със сервизния инженер на дилъра.

3. Ако той не може да го разреши, обяснете проблема на управителя на дилърството и поискайте съдействие.

4. Ако имате проблем, който дилърът не е в състояние да разреши, поискайте той да се свържете с John Deere за съдействие. Или се свържете с центъра за съдействие на клиентите на телефон 1-866-99DEERE (866-993-3373) или ни пишете на www.deere.com/en_US/ag/contactus/.

DX,IBC,2 -11-02APR02-1/1

TS201—UN—15APR13

