

AutoTrac RowSense dla kombajnów żniwnych i kombajnów do zbioru bawełny



JOHN DEERE



INSTRUKCJA OBSŁUGI

**AutoTrac RowSense dla kombajnów
żniwnych i kombajnów do zbioru
bawełny**

OMPFP24377 WYDANIE K3 (POLISH)

John Deere Ag Management Solutions

PRINTED IN U.S.A.

Wstęp

Wstęp

DZIĘKUJEMY za zakup produktu firmy John Deere.

W celu zapoznania się z prawidłowym sposobem użytkowania oraz obsługi nabytego produktu **NALEŻY UWAŻNIE PRZECZYTAĆ NINIEJSZĄ INSTRUKCJĘ OBSŁUGI**. Niezastosowanie się do tego zalecenia może doprowadzić do obrażeń ciała użytkownika lub uszkodzenia urządzenia. Niniejsza instrukcja obsługi oraz znaki bezpieczeństwa umieszczone na produkcie mogą być dostępne także w innych językach. (Aby je zamówić, odwiedź stronę <https://techpubs.deere.com/>.)

TEJ INSTRUKCJĘ NALEŻY TRAKTOWAĆ jako nieodłączną część posiadanego produktu; należy ją przekazać razem z produktem w przypadku jego sprzedaży.

JEDNOSTKAMI MIAR występującymi w tej instrukcji są zarówno jednostki metryczne, jak i ich odpowiedniki stosowane w USA. Należy stosować wyłącznie odpowiednie części zamienne i elementy złączne. Metryczne oraz calowe śruby i nakrętki mogą wymagać zastosowania odpowiednich kluczy metrycznych lub calowych.

PRAWA I LEWA STRONA PRODUKTU są określane zgodnie z kierunkiem ruchu maszyny lub narzędzia do przodu.

WPISAĆ NUMERY IDENTYFIKACYJNE PRODUKTU (P.I.N.) w instrukcji obsługi. Dokładne zapisanie wszystkich numerów może być pomocne przy poszukiwaniu skradzionego produktu. Numery te będą

również potrzebne dealerowi podczas zamawiania części. Kopię numerów identyfikacyjnych należy przechowywać w bezpiecznym miejscu poza maszyną lub z dala od produktu.

GWARANCJI udziela firma John Deere w ramach programu wsparcia dla klientów, którzy korzystają z urządzenia i obsługują je w sposób opisany w niniejszej instrukcji obsługi. Warunki gwarancji są wyjaśnione w karcie gwarancyjnej lub deklaracji, którą powinno się otrzymać od dealera.

Gwarancja ta stanowi zapewnienie, że firma John Deere naprawi lub wymieni swoje produkty, jeśli w okresie gwarancji wystąpią wady. W niektórych przypadkach John Deere zapewnia też wprowadzanie usprawnień w terenie bez obciążania kosztami klienta, nawet w przypadku produktów nieobjętych gwarancją. Jeśli sprzęt był nieprawidłowo używany lub został zmodyfikowany w celu zmiany jego działania w stopniu wykraczającym poza oryginalne specyfikacje fabryczne, gwarancja utraci ważność i wniosek o wprowadzenie usprawnień w terenie może spotkać się z odmową.

Jeśli nie jesteś pierwszym właścicielem danego produktu, w Twoim interesie leży skontaktowanie się z dealerem John Deere i poinformowanie go o numerze seryjnym tego egzemplarza. Dzięki temu John Deere będzie mógł powiadamiać Cię o wszelkich kwestiach lub usprawnieniach związanych z produktem.

Numer seryjny:

zb48j1t,1692254533140 -53-17AUG23-1/1

Nazwy handlowe

Nazwy handlowe	
AMS™	Nazwa handlowa Deere and Company
Android™	Nazwa handlowa Google Inc.
Apple®	Nazwa handlowa Apple, Inc.
AutoTrac™	Nazwa handlowa Deere and Company
Bluetooth®	Nazwa handlowa Bluetooth SIG
CommandCenter™	Nazwa handlowa Deere and Company
GreenStar™	Nazwa handlowa Deere and Company
iGrade™	Nazwa handlowa Deere and Company
iTEC™	Nazwa handlowa Deere and Company
JDLink™	Nazwa handlowa Deere and Company
John Deere Remote Display Access™	Nazwa handlowa Deere and Company
Microsoft®	Nazwa handlowa Microsoft Corporation w Stanach Zjednoczonych i innych krajach
RowSense™	Nazwa handlowa Deere and Company
Service ADVISOR™	Nazwa handlowa Deere and Company
StarFire™	Nazwa handlowa Deere and Company
StellarSupport™	Nazwa handlowa Deere and Company
Surface Water Pro	Nazwa handlowa Deere and Company
Windows®	Nazwa handlowa Microsoft Corporation w Stanach Zjednoczonych i innych krajach

bvmsit,1690521760389 -53-22AUG23-1/1

Spis treści

Strona	Strona
Bezpieczeństwo	Wyświetlacz GreenStar 3 — linie prowadzenia
Informacje dotyczące bezpieczeństwa.....5-1	Prosta linia prowadzenia40-1
Znaczenie słów ostrzegawczych5-1	Krzywe adaptacyjne40-5
Przestrzeganie instrukcji bezpieczeństwa5-2	Krzywe AB40-8
Zachowanie bezpieczeństwa podczas obsługi technicznej.....5-2	Okrężna ścieżka40-10
Bezpieczne postępowanie z podzespołami elektronicznymi i podpórkami.....5-3	Wykrywacz rzędów40-12
Bezpieczna obsługa systemów naprowadzania5-3	Zamiana linii prowadzenia40-13
Prawidłowe używanie pasa bezpieczeństwa.....5-4	Ścieżka przy rowie.....40-13
Zachować bezpieczną odległość od hedera.....5-4	Ścieżka przy grobli40-13
Informacje prawne i dotyczące zgodności z przepisami	GreenStar 3 CommandCenter — prowadzenie
Deklaracja zgodności UE10-1	Prosta linia prowadzenia45-1
Przycisk przywracania	Krzywe adaptacyjne45-3
Konfiguracja przycisku przywracania15-1	Krzywe AB45-7
AutoTrac RowSense	Okrężna ścieżka45-9
Przegląd20-1	Szukanie rzędu.....45-11
Konfiguracja i kalibracja systemu w maszynach z roku modelowego 2012 i nowszych	Wyświetlacz 4. generacji — prowadzenie
Konfiguracja AutoTrac RowSense na wyświetlaczu GreenStar.....25-1	Prosta linia prowadzenia50-1
Konfiguracja AutoTrac RowSense na wyświetlaczu 4. generacji25-4	Krzywa linia prowadzenia50-2
Konfiguracja przesunięcia naprowadzania na rząd.....25-6	Okrężna ścieżka50-4
Ustawianie wejścia w rząd.....25-6	Śledzenie według granicy.....50-5
Procedura kalibracji czujnika rzędu na wyświetlaczu GreenStar.....25-8	Diagnostyka
Procedura kalibracji czujnika rzędu na wyświetlaczu 4. generacji25-8	Ekran diagnostyczny wyświetlacza GreenStar 3.....55-1
Konfiguracja i kalibracja systemu w maszynach z roku modelowego 2011 i starszych	Ekran diagnostyczny wyświetlacza 4. generacji.....55-2
Konfiguracja systemu AutoTrac RowSense30-1	Czyszczenie czujników rzędu
Konfiguracja przesunięcia naprowadzania na rząd.....30-3	Czyszczenie czujników rzędu.....60-1
Procedura kalibracji czujników rzędu30-4	
Włączanie systemu	
Wyświetlacze i wskaźniki.....35-1	
Aktywacja czujników rzędu.....35-2	

Instrukcje oryginalne. Wszystkie informacje, ilustracje i dane techniczne w tej instrukcji są oparte na najnowszych informacjach dostępnych w momencie publikacji. Zastrzega się prawo do wprowadzania zmian w dowolnym czasie bez powiadomienia.

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

Bezpieczeństwo

Informacje dotyczące bezpieczeństwa

To jest symbol ostrzegawczy. Po dostrzeżeniu tego symbolu na maszynie lub w niniejszej instrukcji należy zachować ostrożność ze względu na ryzyko odniesienia obrażeń ciała.

Należy przestrzegać zalecanych środków ostrożności i bezpiecznych praktyk w zakresie obsługi.



DX,ALERT -53-03OCT22-1/1

T81388 —UN—28JUN13

Znaczenie słów ostrzegawczych

NIEBEZPIECZEŃSTWO — słowo ostrzegawcze NIEBEZPIECZEŃSTWO oznacza niebezpieczną sytuację, która spowoduje śmierć lub poważne obrażenia ciała, jeśli dojdzie do skutku.

OSTRZEŻENIE — słowo ostrzegawcze OSTRZEŻENIE oznacza niebezpieczną sytuację, która może spowodować śmierć lub poważne obrażenia ciała, jeśli dojdzie do skutku.

UWAGA — słowo ostrzegawcze UWAGA oznacza niebezpieczną sytuację, która może spowodować lżejsze lub umiarkowane obrażenia ciała, jeśli dojdzie do skutku. Hasło ostrzegawcze UWAGA może również przestrzegać przed niebezpiecznymi praktykami powiązanymi z sytuacjami mogącymi prowadzić do obrażeń ciała.

Wraz z symbolami ostrzegawczymi stosowane są słowa ostrzegawcze — NIEBEZPIECZEŃSTWO, OSTRZEŻENIE I UWAGA. NIEBEZPIECZEŃSTWO określa najwyższy stopień zagrożenia. Znaki



bezpieczeństwa NIEBEZPIECZEŃSTWO lub OSTRZEŻENIE są umieszczone w obszarach określonych zagrożeń. Ogólne środki ostrożności są umieszczone na znakach bezpieczeństwa z hasłem UWAGA. Słowo UWAGA zwraca również uwagę na komunikaty dotyczące bezpieczeństwa w niniejszej instrukcji.

DX,SIGNAL -53-05OCT16-1/1

TS187 —53—30SEP88

Przestrzeganie instrukcji bezpieczeństwa

Należy uważnie przeczytać wszystkie komunikaty dotyczące bezpieczeństwa w niniejszej instrukcji i na symbolach ostrzegawczych umieszczonych na maszynie. Znaki bezpieczeństwa należy utrzymywać w dobrym stanie. Brakujące lub uszkodzone symbole ostrzegawcze należy wymienić. Nowe podzespoły sprzętu i części serwisowe muszą zawierać aktualne znaki bezpieczeństwa. Zastępcze symbole ostrzegawcze są dostępne u dealera John Deere.

Na elementach i podzespołach pochodzących od dostawców mogą występować dodatkowe informacje dotyczące bezpieczeństwa, które nie są powtórzone w tej instrukcji obsługi.

Należy opanować zasady obsługi maszyny i odpowiedniego korzystania z elementów sterowniczych. Nikt nie może korzystać z maszyny bez uprzedniego zapoznania się z instrukcją.

Należy utrzymywać maszynę w prawidłowym stanie technicznym. Nieautoryzowane modyfikacje maszyny



TS201 —UN—15APR13

mogą pogorszyć jej funkcjonowanie i/lub bezpieczeństwo obsługi oraz skrócić trwałość maszyny.

W przypadku problemów ze zrozumieniem którejkolwiek z części niniejszej instrukcji i potrzeby uzyskania pomocy należy skontaktować się z dealerem John Deere.

DX,READ -53-01AUG22-1/1

Zachowanie bezpieczeństwa podczas obsługi technicznej

Przed przystąpieniem do pracy należy zapoznać się z procedurą serwisową. Miejsce pracy musi być czyste i suche.

Nie wolno smarować, serwisować ani regulować maszyny podczas ruchu. Chronić ręce, stopy i odzież przed elementami układów napędowych. Wylączyć wszystkie napędy i zmniejszać ciśnienie za pomocą elementów sterowniczych. Opuścić osprzęt na podłoże. Zatrzymać silnik. Wyjąć kluczyk. Począkać, aż maszyna ostygnie.

Podpierać w bezpieczny sposób wszystkie części maszyny, które muszą być podniesione w celu przeprowadzenia czynności obsługowych.

Utrzymywać wszystkie części w dobrym stanie i dbać, aby były prawidłowo zamontowane. Wszelkie uszkodzenia należy natychmiast naprawić. Wymieniać zużyte lub uszkodzone części. Usunąć nagromadzone smar, olej lub zanieczyszczenia.

Przed przystąpieniem do regulacji systemów elektrycznych lub spawania maszyn samobieźnych odłączyć przewód uziemienia akumulatora (—).

W przypadku sprzętu przyczepianego, odłączyć wiązki przewodów od ciągnika przed przystąpieniem do prac serwisowych przy podzespołach układu elektrycznego lub spawaniem na maszynie.

Upadek podczas czyszczenia lub pracy na wysokości może spowodować poważne obrażenia ciała. Korzystać z drabiny lub pomostu, aby łatwiej dotrzeć do każdego



TS218 —UN—23AUG88

miejsca. Należy używać wytrzymałych i bezpiecznych podpór pod stopy i uchwytów.

DX,SERV -53-28FEB17-1/1

Bezpieczne postępowanie z podzespołami elektronicznymi i podpórkami

Upadek podczas montażu lub demontażu podzespołów elektronicznych zamontowanych na osprzęcie może spowodować poważne obrażenia ciała. Używać drabiny albo podestu, aby zapewnić sobie łatwy dostęp do każdego miejsca montażu. Wykorzystywać mocne i bezpieczne podpórki dla nóg i poręcze. Nie montować ani nie demontować podzespołów w warunkach wilgoci lub oblodzenia.

Do przeprowadzenia montażu lub obsługi stacji bazowej RTK na wieży lub wysokiej konstrukcji zatrudnić osobę z uprawnieniami do prac na wysokości.

Przy montażu lub obsłudze masztu odbiornika GPS używanego na narzędziu, stosować prawidłowe techniki podnoszenia i odpowiednie wyposażenie ochronne.



Maszt jest ciężki i może być nieporęczny. Jeśli miejsca montażu są niedostępne z podłoża lub podestu obsługowego, potrzebne są dwie osoby.

DX,WW,RECEIVER -53-24AUG10-1/1

TS249 —JUN—23AUG88

Bezpieczna obsługa systemów naprowadzania

Nie należy używać systemów naprowadzania na drogach publicznych. Przed wjazdem na drogę publiczną zawsze należy wyłączyć (dezaktywować) systemy naprowadzania. Nie wolno włączać (aktywować) systemu naprowadzania podczas jazdy na drodze publicznej.

Systemy naprowadzania zostały zaprojektowane, aby pomóc operatorowi wydajniej wykonywać prace polowe. Operator jest zawsze odpowiedzialny za trasę przejazdu maszyny. Systemy kierowania nie wykrywają automatycznie możliwości kolizji z przeszkodami bądź innymi maszynami ani nie zapobiegają im.

Systemy naprowadzania oznaczają wszelkie systemy do automatyzacji kierowania maszyną. Obejmuje to między innymi AutoTrac, iTEC, AutoTrac Turn Automation, AutoTrac Implement Guidance (pasywne), AutoTrac Universal, AutoTrac Controller, AutoTrac oraz John Deere Machine Sync.

Aby zapobiec obrażeniom operatora i osób postronnych:

- Nigdy nie wsiadać ani wysiadać z maszyny w trakcie ruchu.

- Sprawdzać, czy maszyna, sprzęt i system naprowadzania są ustawione prawidłowo.
 - W przypadku używania iTEC, AutoTrac Turn Automation albo AutoTrac Implement Guidance (pasywnego) należy sprawdzić, czy zostały określone dokładne granice.
 - W przypadku używania synchronizacji maszyny należy sprawdzić, czy punkt wyjściowy pojazdu podążającego został skalibrowany z zachowaniem odpowiedniej przestrzeni między maszynami.
- Zachowywać szczególną ostrożność i zwracać uwagę na zmieniające się warunki otoczenia.
- W razie konieczności przejąć kontrolę nad kierownicą w celu uniknięcia zagrożeń na polu, potrącenia osób postronnych lub kolizji z urządzeniami i innymi przeszkodami.
- Przerwać pracę, jeśli słaba widoczność ogranicza możliwość prowadzenia maszyny lub rozpoznawania ludzi albo przeszkód na drodze maszyny.
- Przy wyborze prędkości maszyny należy wziąć pod uwagę warunki polowe, widoczność i konfigurację maszyny.

bvwmst,1690521594604 -53-28JUL23-1/1

Prawidłowe używanie pasa bezpieczeństwa

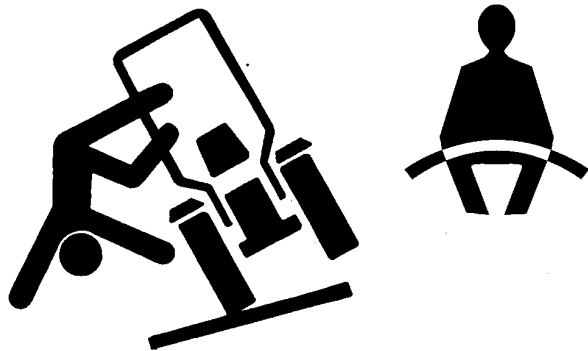
Unikać obrażeń ciała lub śmierci wskutek zmiążdżenia w razie przewrócenia maszyny.

Ta maszyna jest wyposażona w ramę ochronną (ROPS). UŻYWAĆ pasa bezpieczeństwa podczas pracy z ROPS.

- Trzymając zaczep, pociągnąć pas bezpieczeństwa w poprzek ciała.
- Włożyć zaczep do klamry. Posłuchać, czy nastąpiło kliknięcie.
- Pociągnąć zaczep pasa bezpieczeństwa, aby sprawdzić, czy jest on prawidłowo zablokowany.
- Dopasować pas bezpieczeństwa do siebie i poprowadzić w poprzek bioder.

Wymienić w całości pas bezpieczeństwa, jeśli jego elementy mocujące, klamra, pas lub mechanizm cofania wykazują oznaki uszkodzeń.

Sprawdzać pas bezpieczeństwa oraz elementy jego mocowania przynajmniej raz w roku. Należy zwracać



TS 1729 —UN—24MAY13

uwagę na poluzowany osprzęt lub uszkodzenia pasa, takie jak przecięcia, strzępienie się, nadmierne lub nietypowe zużycie, odbarwienia czy przetarcia. Części należy zastępować wyłącznie częściami zamiennymi zatwierdzonymi dla maszyny. Skontaktować się z dealerem John Deere.

DX,ROPS1 -53-22AUG13-1/1

Zachować bezpieczną odległość od hedera

Zespół tnący, ślimak, nagarniacz i walce zasilające nie mogą być całkowicie osłonięte ze względu na ich funkcje. Trzymać się z dala od tych zespołów, gdy są w ruchu. Zawsze wyłączać sprzętło główne, zatrzymywać silnik i wyjmować kluczyk ze stacyjki przed wykonaniem czynności obsługowych lub usuwaniem materiału zapychającego maszynę.



ES118704 —UN—21MAR95

FX,CUT -53-21DEC90-1/1

Informacje prawne i dotyczące zgodności z przepisami

Deklaracja zgodności UE

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Osoba wymieniona poniżej oświadcza, że

Produkt: AutoTrac™ RowSense™

spełnia wszystkie stosowne postanowienia i zasadnicze wymagania następujących dyrektyw:

Dyrektywa	Liczba	Metoda certyfikacji
Dyrektywa Kompatybilności Elektro-magnetycznej	2004/108/WE	Certyfikacja własna, wg załącznika II dyrektywy

Imię/nazwisko i adres osoby na terenie Wspólnoty Europejskiej upoważnionej do sporządzenia dokumentacji konstrukcji technicznej:

Brigitte Birk
Europejskie Biuro Deere & Company
John Deere Strasse 70
Mannheim, Niemcy D-68163
EUConformity@JohnDeere.com

Miejsce sporządzenia deklaracji:
Kaiserslautern, Niemcy

Imię i nazwisko: Aaron Senneff

Data sporządzenia deklaracji: 29 lipca 2011 r.

Stanowisko: Engineering Manager, John Deere Intelligent Solutions Group

Zakład produkcyjny: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



zb48j1t,1695303948124 -53-21SEP23-1/1

Przycisk przywracania

Konfiguracja przycisku przywracania

Po podłączeniu maszyny wyposażonej w system AutoTrac do hedera do kukurydzy wyposażonego w system RowSense przyciski aktywacyjne 2 i 3 na dźwigni wielofunkcyjnej zostaną automatycznie aktywowane w charakterze przycisków opuszczania hedera i przywracania systemu AutoTrac dla tego systemu. W maszynach z roku modelowego 2012 i nowszych za pomocą przycisku Auto można włączyć system AutoTrac, a aktywacja czujników rzędu nastąpi po zetknięciu uprawy z końcówkami pomiarowymi. (Więcej informacji zawiera punkt Ustawianie wejścia w rząd w sekcji Włączanie systemu).



Przycisk przywracania w maszynie (starsza wersja)



Przycisk przywracania w maszynie (nowsza wersja)

bvmsit,1690524195381 -53-05OCT23-1/1

PC582138 —UN—28JUL23

PC582139 —UN—28JUL23

AutoTrac RowSense

Przegląd

System AutoTrac RowSense zawiera następujące komponenty:

- Zintegrowany i aktywowany w maszynie system AutoTrac z zaktualizowanym oprogramowaniem AutoTrac RowSense zespołu sterującego układu kierowniczego (SSU), aktywacja AutoTrac SF1 lub SF2.
 - W przypadku kombajnów serii 50 i 60 konieczne jest zainstalowanie oprogramowania bramy / sterownika mostkowego.
 - W przypadku roku modelowego 2008 kombajnów serii S-, W-, T-, oraz roku modelowego 2009 kombajnów serii C- zapewnienie kompatybilności z systemem AutoTrac RowSense wymaga zainstalowania magistrali Lynx.
- Zintegrowany i aktywowany w maszynie system AutoTrac z zaktualizowanym oprogramowaniem AutoTrac RowSense zespołu sterującego układu kierowniczego (SSU), aktywacja AutoTrac SF1 lub SF2.
- Maszyny z roku modelowego 2012 i nowsze wymagają wyświetlacza GreenStar 3 2630 lub GreenStar 3 CommandCenter lub nowszego.
- Maszyny z roku modelowego 2011 i starsze wymagają wyświetlacza GreenStar 2 2600 lub GreenStar 3 2630.
- Aktywacja AutoTrac RowSense.
- Aktywacja AutoTrac RowSense SF1 dla wyświetlacza GS2 w przypadku AutoTrac SF1 na wyświetlaczu GS2.
- Aktywacja AutoTrac RowSense SF2 dla wyświetlacza GS2 w przypadku AutoTrac SF2 na wyświetlaczu GS2 lub aktywacja AutoTrac dla wyświetlacza GS2.

- Aktywacja AutoTrac RowSense dla wyświetlacza 4. generacji.
- Odbiornik StarFire z sygnałem korekcji SF1, SF2, SF3 lub RTK.
- Jedna para czujników rzędu zamontowana na zatwierdzonym hederze do kukurydzy.

System AutoTrac RowSense współpracuje ze wszystkimi istniejącymi wzorami prowadzenia. System AutoTrac działa w następujących trybach: krzywe adaptacyjne, krzywe AB, okrężna ścieżka i prosta linia prowadzenia. System AutoTrac RowSense to rozszerzenie systemu AutoTrac zintegrowanego z kompatybilnym wyświetlaczem do rozwiązań rolnictwa precyzyjnego do zbiorów kukurydzy. Czujniki rzędu zamontowane na zatwierdzonym hederze do kukurydzy wykrywają łodygi kukurydzy, aby identyfikować rzędy. Aplikacja Naprowadzanie AutoTrac wykorzystuje sygnał czujnika rzędu oraz sygnały AutoTrac, aby prowadzić maszynę po ścieżce naprowadzania. Kiedy sygnał z czujników rzędu nie jest wykrywany (np. urządzenie przejeżdża przez strumień), stosowane będzie zwykle naprowadzanie GPS. Większość pozostałych cech systemu AutoTrac pozostaje niezmieniona. Czujniki rzędu są po prostu kolejnym sygnałem wejściowym położenia dla układu kierowniczego maszyny. Wszystkie tryby prowadzenia można konfigurować w taki sam sposób, jak ma to miejsce w przypadku AutoTrac opartego na GPS.

zb48j1t,1688365471549 -53-28SEP23-1/1

Konfiguracja AutoTrac RowSense na wyświetlaczu GreenStar

PC582158 —UN—01AUG23

Wyświetlacz GreenStar 3

WSKAZÓWKA: Przed przystąpieniem do korzystania z niniejszego produktu należy wykonać poniższe kroki, aby skonfigurować system AutoTrac:



Menu

1. Wybrać Menu.

zb48j1t,1690443942471 -53-17SEP23-1/13

2. Wybrać GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

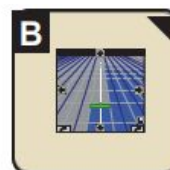


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1690443942471 -53-17SEP23-2/13

3. Wybrać Naprowadzanie.

PC582160 —UN—01AUG23



Naprowadzanie

zb48j1t,1690443942471 -53-17SEP23-3/13

4. Wybrać Ustawienia naprowadzania.

PC582161 —UN—01AUG23



Ustawienia naprowadzania

zb48j1t,1690443942471 -53-17SEP23-4/13

5. Wybrać Zmień ustawienia RowSense.

PC582162 —UN—01AUG23



Zmień ustawienia RowSense

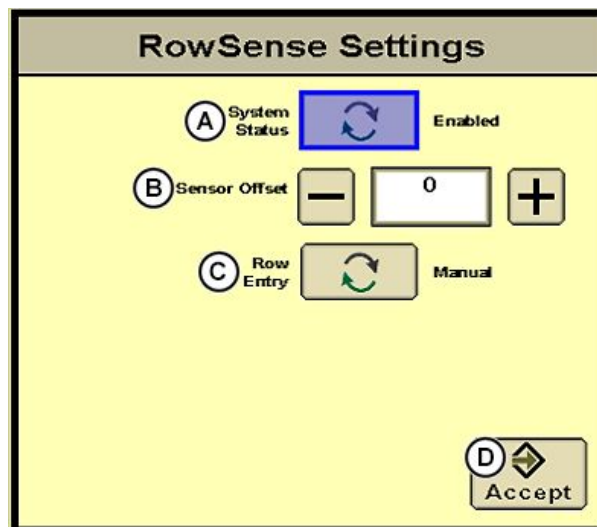
Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1690443942471 -53-17SEP23-5/13

6. Wybrać Stan systemu (A), aby włączyć czujniki układu naprowadzania na rząd.
7. Upewnić się, że wartość przesunięcia czujnika (B) jest prawidłowa (wartość domyślna wynosi 0).
8. Wybrać opcję Wejście w rząd (C) dla wymaganego trybu.
9. Wybrać przycisk Akceptuj (D), aby zamknąć ekran Ustawienia RowSense.

A—Stan systemu
B—Przesunięcie czujnika

C—Wejście w rząd
D—Akceptuj



Strona ustawień RowSense

zb48j1t,1690443942471 -53-17SEP23-6/13

PC582140 —UN—28JUL23

10. Ikona AutoTrac RowSense będzie widoczna na stronie Praca interfejsu użytkownika aplikacji Naprowadzanie AutoTrac.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -53-17SEP23-7/13

Wyświetlacz GreenStar 3 CommandCenter

PC582158 —UN—01AUG23

WSKAZÓWKA: Przed przystąpieniem do korzystania z niniejszego produktu należy wykonać poniższe kroki, aby skonfigurować system AutoTrac:

1. Wybrać Menu.



Menu

zb48j1t,1690443942471 -53-17SEP23-8/13

2. Wybrać GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1690443942471 -53-17SEP23-9/13

3. Wybrać Ustawienia.

PC582163 —UN—01AUG23



Ustawienia

zb48j1t,1690443942471 -53-17SEP23-10/13

4. Wybrać Ustawienia RowSense.

PC582164 —UN—01AUG23



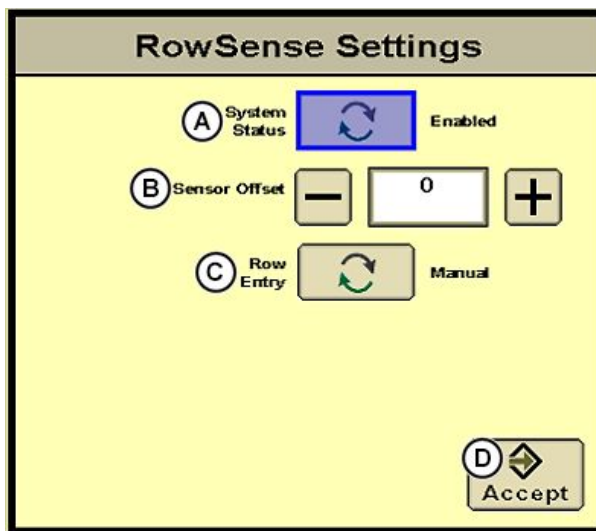
Ustawienia RowSense

zb48j1t,1690443942471 -53-17SEP23-11/13

5. Wybrać Stan systemu (A), aby włączyć czujniki układu naprowadzania na rząd.
6. Upewnić się, że wartość przesunięcia czujnika (B) jest prawidłowa (wartość domyślna wynosi 0).
7. Wybrać opcję Wejście w rząd (C) dla wymaganego trybu.
8. Wybrać przycisk Akceptuj (D), aby zamknąć ekran Ustawienia RowSense.

A—Stan systemu
B—Przesunięcie czujnika

C—Wejście w rząd
D—Akceptuj



Strona ustawień RowSense

zb48j1t,1690443942471 -53-17SEP23-12/13

PC582140 —UN—28JUL23

9. Ikona AutoTrac RowSense będzie widoczna na stronie Praca interfejsu użytkownika aplikacji Naprowadzanie AutoTrac.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -53-17SEP23-13/13

Konfiguracja AutoTrac RowSense na wyświetlaczu 4. generacji

PC28961 —UN—24APR23

WSKAZÓWKA: Przed przystąpieniem do korzystania z niniejszego produktu należy wykonać poniższe kroki, aby skonfigurować system AutoTrac:

1. Wybrać Menu.



Menu

bvwmst,1690446889571 -53-17SEP23-1/7

2. Wybrać zakładkę Aplikacje.

PC582132 —UN—27JUL23



Aplikacje

bvwmst,1690446889571 -53-17SEP23-2/7

3. Wybrać Naprowadzanie AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Naprowadzanie AutoTrac

bvwmst,1690446889571 -53-17SEP23-3/7

4. Wybrać Informacje.

PC582133 —UN—27JUL23



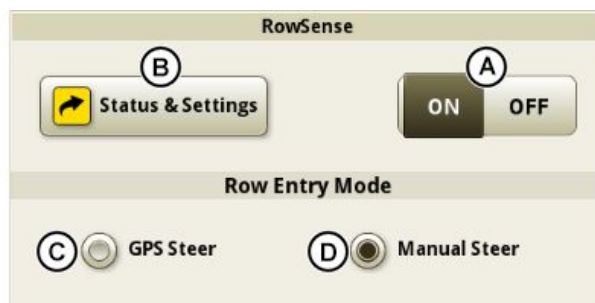
Informacje

bvwmst,1690446889571 -53-17SEP23-4/7

5. Wybrać WŁ./WYŁ. (A), aby włączyć czujniki układu naprowadzania na rząd.
6. Wybrać wymagany tryb wejścia w rząd: albo Kierowanie GPS (C), albo Kierowanie ręczne (D).
7. Wybrać Stan i ustawienia (B), aby uzyskać dostęp do ustawień przesunięcia czujnika.

A—WŁ./WYŁ.
B—Stan i ustawienia

C—Kierowanie GPS
D—Kierowanie ręczne



Strona Informacje RowSense

Ciąg dalszy na następnej stronie

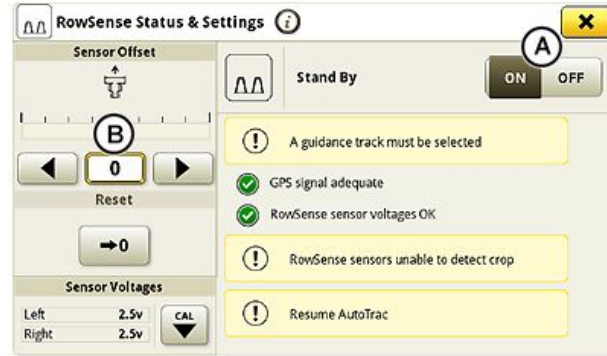
bvwmst,1690446889571 -53-17SEP23-5/7

PC582136 —UN—27JUL23

8. Upewnić się, że wartość przesunięcia czujnika (B) jest prawidłowa (wartość domyślna wynosi 0).
9. Wybrać WŁ./WYŁ. (A), aby włączyć czujniki układu naprowadzania na rząd.
10. Wybrać X w prawym górnym rogu, aby wyjść z menu Stan i ustawienia RowSense.

A—WŁ./WYŁ.

B—Przesunięcie czujnika



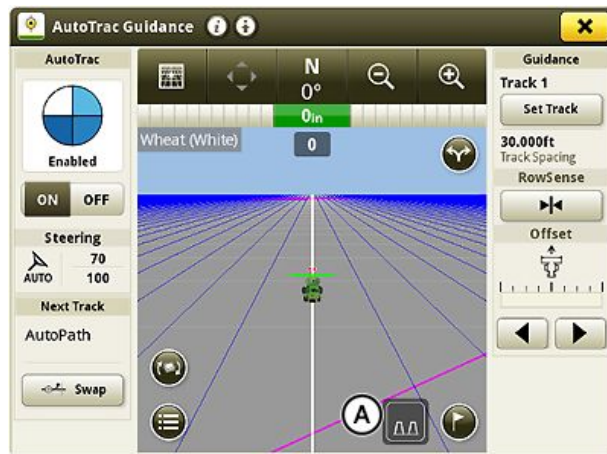
Strona Stan i ustawienia RowSense

bvmsit,1690446889571 -53-17SEP23-6/7

PC582135 —UN—27JUL23

11. Ikona AutoTrac RowSense (A) będzie widoczna na stronie aplikacji Naprowadzanie AutoTrac.

A—AutoTrac RowSense



Strona Naprowadzanie AutoTrac z włączonym RowSense

bvmsit,1690446889571 -53-17SEP23-7/7

PC582137 —UN—28JUL23

Konfiguracja przesunięcia naprowadzania na rząd

Aby zmienić wyrównanie łądyg wchodzących do hedera do kukurydzy, do naprowadzania na rząd można dodać przesunięcie.

Przykłady, w których wymagana jest zmiana wyrównania:

- Ustawiony pas między obrabianymi rzędami znajduje się w środkowej części hedera do kukurydzy, a heder przepycha rzędy. Za pomocą przesunięcia można "rozdzielić różnicę", tak aby wszystkie rzędy się pochylały, ale nie w tak dużym stopniu, jak bez przesunięcia.
- Rozdzielacze łąnów z zamontowanymi czujnikami rzędu nie są wyrównane względem rzędu. Przesunięcie może pomóc w skompensowaniu braku wyrównania, dopóki nie zostanie przeprowadzona naprawa w celu wyrównania czujników.

Wprowadzenie wartości przesunięcia poniżej 0 może spowodować nieznaczne zjeżdżanie maszyny na lewo, a wartości powyżej 0 nieznaczne zjeżdżanie maszyny na prawo. Wartość domyślna wynosi 0, a dostępny zakres wynosi od -50 do 50.

1. Aby przejść do ustawień RowSense:

Wyświetlacz GreenStar 3: Wybrać Menu, GreenStar (GS3), Naprowadzanie, Ustawienia naprowadzania,

a następnie Zmień ustawienia RowSense. Aby uzyskać więcej informacji, patrz Konfiguracja AutoTrac RowSense na wyświetlaczu GreenStar w tej sekcji.

2. **Wyświetlacz GreenStar 3 CommandCenter:** Wybrać Menu, GreenStar (GS3), Ustawienia, a następnie Ustawienia RowSense. Aby uzyskać więcej informacji, patrz Konfiguracja AutoTrac RowSense na wyświetlaczu GreenStar w tej sekcji.

Wyświetlacz 4. generacji: Wybrać Menu, Aplikacje, Naprowadzanie AutoTrac, Informacje, a następnie Stan i ustawienia RowSense. Aby uzyskać więcej informacji, patrz Konfiguracja AutoTrac RowSense na wyświetlaczu 4. generacji w tej sekcji.

3. Wprowadzić wartość przesunięcia czujnika pomiędzy -50 a 50. Wartość domyślna to 0.
4. **Wyświetlacz GreenStar 3:** Wybrać przycisk Akceptuj, aby zamknąć ekran Ustawienia RowSense.

Wyświetlacz GreenStar 3 CommandCenter: Wybrać przycisk Akceptuj, aby zamknąć ekran Ustawienia RowSense.

Wyświetlacz 4. generacji: Wybrać X, aby wyjść z menu Stan i ustawienia RowSense.

bvwmst,1690530224859 -53-14SEP23-1/1

Ustawianie wejścia w rząd

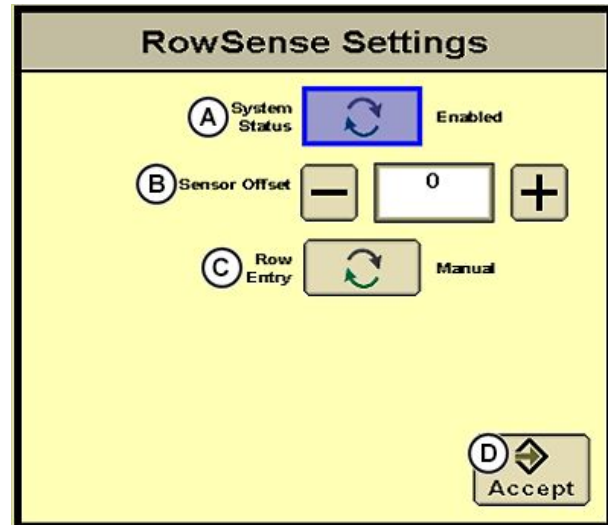
Wyświetlacz GreenStar

1. Aby przejść do ustawień RowSense:

Wyświetlacz GreenStar 3: Wybrać Menu, GreenStar (GS3), Naprowadzanie, Ustawienia naprowadzania, a następnie Zmień ustawienia RowSense. Aby uzyskać więcej informacji, patrz Konfiguracja AutoTrac RowSense na wyświetlaczu GreenStar w tej sekcji.

Wyświetlacz GreenStar 3 CommandCenter: Wybrać Menu, GreenStar (GS3), Ustawienia, a następnie Ustawienia RowSense. Aby uzyskać więcej informacji, patrz Konfiguracja AutoTrac RowSense na wyświetlaczu GreenStar w tej sekcji.

2. Wybrać opcję Wejście w rząd (C) dla wymaganego trybu.
3. Wybrać przycisk Akceptuj (D), aby zamknąć ekran Ustawienia RowSense.



Strona ustawień RowSense

A—Stan systemu
B—Przesunięcie czujnika

C—Wejście w rząd
D—Akceptuj

Ciąg dalszy na następnej stronie

bvwmst,1690534615778 -53-17SEP23-1/2

Wyświetlacz 4. generacji

1. Aby przejść do ustawień RowSense:

Wybrać Menu, Aplikacje, Naprowadzanie AutoTrac, a następnie Informacje.

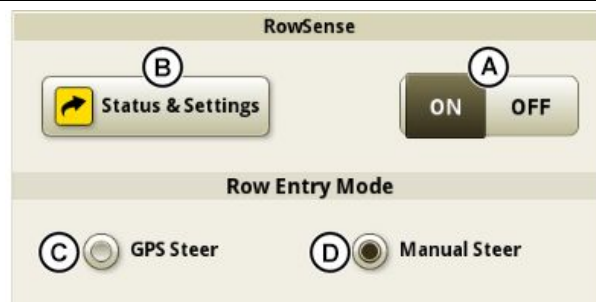
2. Wybrać WŁ./WYŁ. (A), aby włączyć czujniki układu naprowadzania na rząd.
3. Wybrać wymagany tryb wejścia w rząd: albo Kierowanie GPS (C), albo Kierowanie ręczne (D).
4. Wybrać X, aby wyjść z menu Stan i ustawienia RowSense.

Ręczne:

1. Wjedź maszyną w rząd.
2. Naciśnij przycisk przywracania jeden raz, aby opuścić heder.
3. Naciśnij przycisk przywracania drugi raz, aby włączyć funkcję naprowadzania oraz czujniki rzędu.

GPS:

1. Wjedź maszyną w rząd.
2. Naciśnij przycisk przywracania jeden raz, aby opuścić heder i włączyć funkcję naprowadzania.



Strona Informacje RowSense

A—WŁ./WYŁ.

B—Stan i ustawienia

C—Kierowanie GPS

D—Kierowanie ręczne

3. Naciśnij przycisk przywracania drugi raz, aby włączyć czujniki rzędu.

WSKAZÓWKA: AutoTrac włącza się po naciśnięciu przycisku przywracania. Czujniki rzędu włączają się po zetknięciu uprawy z końcówkami pomiarowymi.

PC582136 —UN—27JUL23

bvwmst,1690534615778 -53-17SEP23-2/2

Procedura kalibracji czujnika rzędu na wyświetlaczu GreenStar

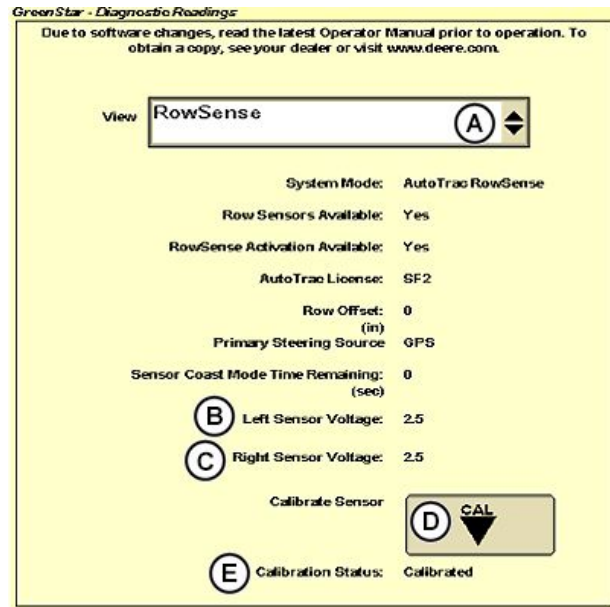
Niniejsza procedura jest przeprowadzana podczas instalacji lub po naprawie systemu. Czujniki rzędu muszą być zainstalowane i ustawione względem ograniczników spoczynkowych.

Sprawdzić, czy czujniki rzędu są zainstalowane i osadzone za pomocą sprężyn we właściwym położeniu. Unieść heder, tak aby czujniki rzędu nie stykały się z podłożem. Maszyna nie może się poruszać.

1. Aby przejść do strony odczytów diagnostycznych GreenStar: Wybrać Menu, GreenStar (GS3), a następnie Diagnostyka.
2. Wybrać RowSense z menu rozwijanego Widok (A).
3. Włączyć czujnik RowSense przed rozpoczęciem kalibracji. Aby uzyskać więcej informacji, patrz Konfiguracja AutoTrac RowSense na wyświetlaczu GreenStar w tej sekcji.
4. Upewnić się, że czujniki RowSense są kalibrowane przy napięciu spoczynkowym.

WSKAZÓWKA: Napięcie spoczynkowe prawego czujnika powinno być większe niż 2,5 V. Napięcie spoczynkowe lewego czujnika powinno być mniejsze niż 2,5 V.

5. Wybrać CAL (D), aby zapisać napięcia spoczynkowe czujnika w pamięci zespołu sterującego układu kierowniczego (SSU).



Kalibracja czujnika rzędu

A—Widok
B—Napięcie lewego czujnika
C—Napięcie prawego czujnika
D—CAL
E—Stan kalibracji

6. Po pomyślnym zakończeniu kalibracji zamknąć ekran Odczyty diagnostyczne GreenStar.

bvmsit,1690544832169 -53-17SEP23-1/1

Procedura kalibracji czujnika rzędu na wyświetlaczu 4. generacji

Niniejsza procedura jest przeprowadzana podczas instalacji lub po naprawie systemu. Czujniki rzędu muszą być zainstalowane i ustawione względem ograniczników spoczynkowych.

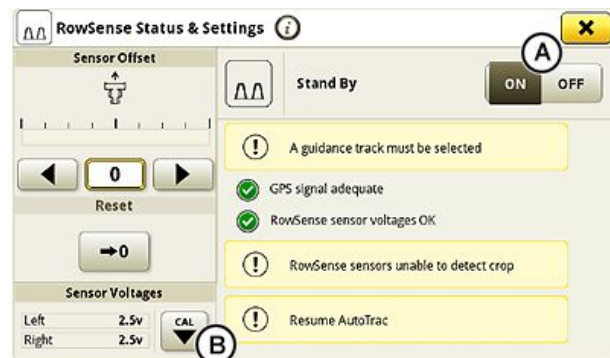
Sprawdzić, czy czujniki rzędu są zainstalowane i osadzone za pomocą sprężyn we właściwym położeniu. Unieść heder, tak aby czujniki rzędu nie stykały się z podłożem. Maszyna nie może się poruszać.

1. Aby przejść do ustawień RowSense:

Wybrać Menu, Aplikacje, Naprowadzanie AutoTrac, Informacje, a następnie Stan i ustawienia RowSense.

2. Włączyć czujnik RowSense przed rozpoczęciem kalibracji. Patrz Konfiguracja AutoTrac RowSense na wyświetlaczu 4. generacji w tej sekcji.
3. Upewnić się, że czujniki RowSense są kalibrowane przy napięciu spoczynkowym.

WSKAZÓWKA: Napięcie spoczynkowe prawego czujnika powinno być większe niż 2,5 V.



Strona Stan i ustawienia RowSense

A—WŁ./WYŁ.
B—CAL

Napięcie spoczynkowe lewego czujnika powinno być mniejsze niż 2,5 V.

4. Wybrać CAL (B), aby zapisać napięcia spoczynkowe czujnika w pamięci zespołu sterującego układu kierowniczego (SSU).

Ciąg dalszy na następnej stronie

bvmsit,1690544848389 -53-19SEP23-1/2

5. Przeczytać opis procesu kalibracji i wybrać Rozpocznij kalibrację.
6. Dokładnie przeczytać wymagania wstępne kalibracji i wybrać Dalej.
7. Po pomyślnym zakończeniu kalibracji wybrać OK, a następnie X, aby wyjść z menu Stan i ustawienia RowSense.

PC582143 —UN—30JUL23



Rozpocznij kalibrację

bvvmsit,1690544848389 -53-19SEP23-2/2

Konfiguracja systemu AutoTrac RowSense

PC582144 —UN—31JUL23

WSKAZÓWKA: Przed przystąpieniem do korzystania z niniejszego produktu należy wykonać poniższe kroki, aby skonfigurować system AutoTrac:

1. Wybrać Menu.



Menu

bvmsit,1690794031707 -53-17SEP23-1/5

2. Wybrać oryginalny monitor GreenStar.

PC582145 —UN—31JUL23



Oryginalny monitor GreenStar

bvmsit,1690794031707 -53-17SEP23-2/5

3. Wybrać USTAWIENIA.

PC582146 —UN—31JUL23



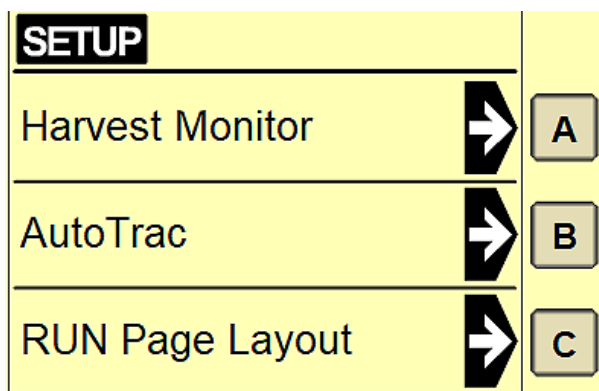
Konfiguracja

bvmsit,1690794031707 -53-17SEP23-3/5

4. Wybrać AutoTrac (B).

A—Monitor zbioru
B—AutoTrac

C—Układ strony PRACA



Strona ustawień

Ciąg dalszy na następnej stronie

bvmsit,1690794031707 -53-17SEP23-4/5

PC582147 —UN—31JUL23

5. Dla pozycji Zainstalowana opcja układu naprowadzania na rząd (C) i Włączona opcja układu naprowadzania na rząd wybrać ustawienie TAK.
6. Skalibrować czujniki układu naprowadzania na rząd w razie potrzeby.
7. Upewnić się, że wartość przesunięcia czujnika (E) jest prawidłowa (wartość domyślna wynosi 100).

A—Czułość kierowania
(50–200)
B—Kalibracja AutoTrac
C—Zainstalowana opcja
układu naprowadzania na
rząd
D—Kalibracja czujnika układu
naprowadzania na rząd

E—Przesunięcie układu
naprowadzania na rząd
(50–150)
F—Nie używany
G—Konfiguracja

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		

Strona konfiguracji AutoTrac

PC582148 —UN—31JUL23

bvmsit,1690794031707 -53-17SEP23-5/5

Konfiguracja przesunięcia naprowadzania na rząd

Aby zmienić wyrównanie łądyg wchodzących do hедера do kukurydzy, do naprowadzania na rząd można dodać przesunięcie.

Przykłady, w których wymagana jest zmiana wyrównania:

- Ustawiony pas między obrabianymi rzędami znajduje się w środkowej części hедера do kukurydzy, a heder przepycha rzędy. Za pomocą przesunięcia można "rozdzielić różnicę", tak aby wszystkie rzędy się pochylały, ale nie w tak dużym stopniu, jak bez przesunięcia.
- Rozdzielacza łąnów z zamocowanymi czujnikami rzędu niewyrównane względem rzędu. Przesunięcie może pomóc w skompensowaniu braku wyrównania, dopóki nie zostanie przeprowadzona naprawa w celu fizycznego wyrównania czujników.

Wprowadzenie wartości przesunięcia poniżej 100 może spowodować nieznaczne zjeżdżanie maszyny na lewo, a wartości powyżej 100 nieznaczne zjeżdżanie maszyny na prawo. Wartość domyślna wynosi 100, a dostępny zakres wynosi od 50 do 150.

1. Aby przejść do konfiguracji AutoTrac:

Wybrać Menu, Oryginalny monitor GreenStar, USTAWIENIA, a następnie AutoTrac.

2. Wybrać przesunięcie układu naprowadzania na rząd (50–150) (E).

3. Wprowadzić wartość przesunięcia układu naprowadzania na rząd w zakresie od 50 do 150. Wartość domyślna to 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				
INFO				
RUN		SETUP	Setup	G

Strona konfiguracji AutoTrac

A—Czułość kierowania (50–200)

B—Kalibracja AutoTrac

C—Zainstalowana opcja układu naprowadzania na rząd

D—Kalibracja czujnika układu naprowadzania na rząd

E—Przesunięcie układu naprowadzania na rząd (50–150)

F—Nie używany

G—Konfiguracja

Procedura kalibracji czujników rzędu

Niniejsza procedura jest przeprowadzana podczas instalacji lub po naprawie systemu. Czujniki rzędu muszą być zainstalowane i ustawione względem ograniczników spoczynkowych.

1. Aby przejść do konfiguracji AutoTrac:

Wybrać Menu, Oryginalny monitor GreenStar, USTAWIENIA, a następnie AutoTrac.

2. Sprawdzić, czy czujniki rzędu są zainstalowane i osadzone za pomocą sprężyn we właściwym położeniu. Unieść heder, tak aby czujniki rzędu nie stykały się z podłożem. Maszyna nie może się poruszać.
3. Wybrać Kalibracja czujnika układu naprowadzania na rząd (D).

A—Czułość kierowania (50–200)

B—Kalibracja AutoTrac

C—Zainstalowana opcja układu naprowadzania na rząd

D—Kalibracja czujnika układu naprowadzania na rząd

E—Przesunięcie układu naprowadzania na rząd (50–150)

F—Nie używany

G—Konfiguracja

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	

Strona konfiguracji AutoTrac

PC582148 —UN—31JUL23

bvmsit,1690794031747 -53-19SEP23-1/2

4. Skalibrować spoczynkowe napięcia czujnika.
5. Wybrać Kalibracja czujnika układu naprowadzania na rząd (E), aby zapisać napięcia spoczynkowe czujnika w pamięci zespołu sterującego układu kierowniczego (SSU).

WSKAZÓWKA: Napięcie spoczynkowe prawego czujnika powinno być większe niż 2,5 V. Napięcie spoczynkowe lewego czujnika powinno być mniejsze niż 2,5 V.

6. Po pomyślnym zakończeniu kalibracji wyjść z trybu kalibracji czujnika rzędu.

A—Nie używany

B—Nie używany

C—Kalibracja lewego czujnika (V) 1,17

D—Kalibracja prawego czujnika (V) 3,83

E—Kalibracja czujnika układu naprowadzania na rząd

F—Nie używany

G—AutoTrac

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

Kalibracja czujnika rzędu

PC582149 —UN—31JUL23

bvmsit,1690794031747 -53-19SEP23-2/2

Włączanie systemu

Wyświetlacze i wskaźniki

Podczas używania AutoTrac RowSense na wyświetlaczu mogą wyświetlać się następujące ikony stanu RowSense.

Wyświetlacz GreenStar 2: Ikona AutoTrac RowSense pojawi się na mapie Widok naprowadzania, wskazując, że czujniki rzędu są dostępne (po przełączeniu przycisku STAN CZUJNIKA do położenia włączenia).

Wyświetlacz Greenstar 3 2630: Ikona AutoTrac RowSense pojawi się na mapie Widok naprowadzania, wskazując, że czujniki rzędu są dostępne (po przełączeniu przycisku STAN CZUJNIKA do położenia włączenia).

Wyświetlacz GreenStar 3 CommandCenter: Ikona AutoTrac RowSense pojawi się na stronie Praca.

Na wyświetlaczu 4. generacji: Ikona AutoTrac RowSense pojawi się na stronie aplikacji Naprowadzanie AutoTrac.

Każda ikona wskazuje stan RowSense. Ikona stanu RowSense zmienia kolor z szarego na inny w zależności od stanu RowSense.

Gray — System RowSense zainstalowany.

Green — System RowSense jest aktywny i działa z GPS i czujnikami rzędu.

Yellow — System RowSense jest aktywny, ale działa tylko z czujnikami rzędu.

Red — System RowSense jest aktywny, ale działa tylko z GPS.

PC582150 —UN—01AUG23



System zainstalowany

PC582151 —UN—01AUG23



System aktywny, praca przy użyciu czujników rzędu i GPS

PC582152 —UN—01AUG23



Brak GPS, praca tylko przy użyciu czujników rzędu

PC582153 —UN—01AUG23



Brak sygnału czujników rzędu, praca tylko przy użyciu GPS

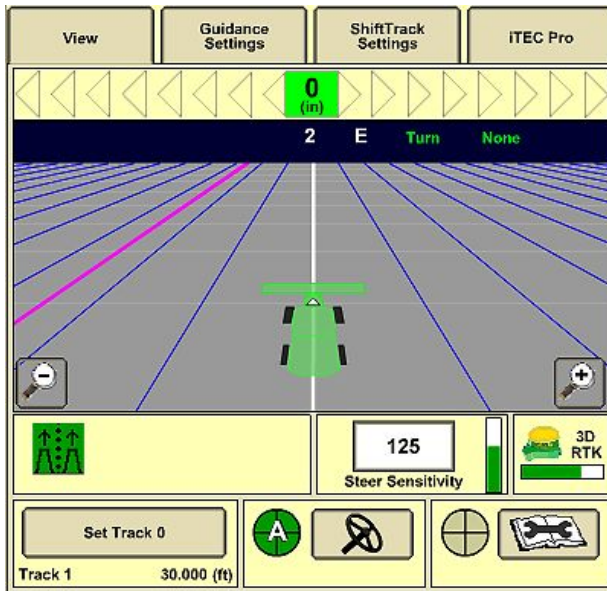
bvwmst,1690865482645 -53-17SEP23-1/1

Aktywacja czujników rzędu

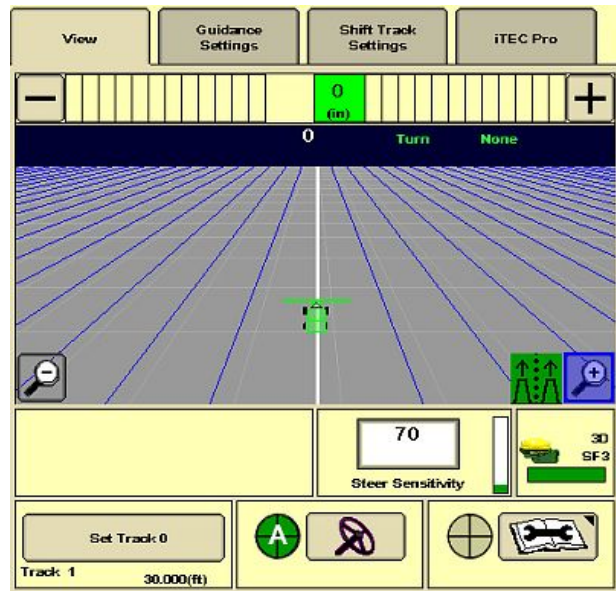
Czujniki rzędu naprowadzają maszynę, gdy są w stanie określić pozycję rzędu. Operator będzie wiedział, że czujniki rzędu naprowadzają maszynę, gdy kolor ikony AutoTrac RowSense zmieni się na zielony, a na ikonie pojawią się znaki symbolizujące ruch.

Po ustaleniu wstępnej ścieżki (linii prowadzenia AB lub zarejestrowanego wcześniej przebiegu krzywej linii prowadzenia), można nacisnąć przycisk przywracania, gdy maszyna znajdzie się w połowie rozstawu ścieżek i będzie ustawiona pod dopuszczalnym kątem względem rzędów. Czujniki rzędu zaczną prowadzić maszynę, gdy tylko wykryją aktywność.

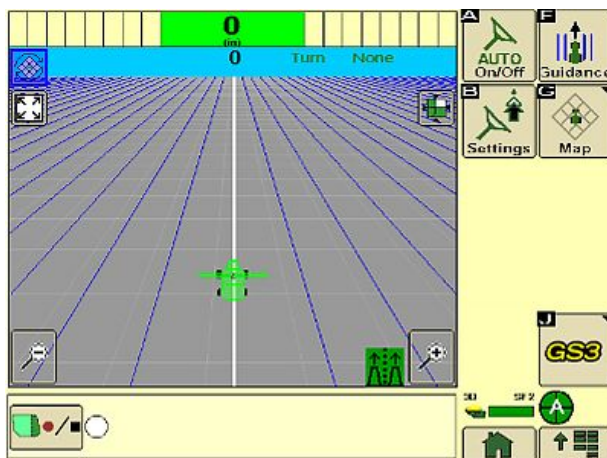
Zawracanie na obrzeżach: Zawracanie na obrzeżach przebiega tak samo, jak w przypadku systemu AutoTrac opartego na GPS. Operator zrównuje się ze ścieżką, którą chce podążać. Naciśnięcie przycisku wznowienia spowoduje, że system AutoTrac będzie prowadził maszynę po ścieżce naprowadzania. Czujniki rzędu wykrywają wówczas położenie rzędu i kierują maszynę wzdłuż niego. Funkcji rozszerzania linii w trybach "Krzywe adaptacyjne", "Okrężna ścieżka" i "Krzywe AB" można używać do rozszerzania przedłużenia sąsiedniej ścieżki na obrzeża.



Wyświetlacz GreenStar 2



Wyświetlacz GreenStar 3 2630



Wyświetlacz GreenStar 3 CommandCenter



Wyświetlacz 4. generacji

Wyświetlacz GreenStar 3 — linie prowadzenia

Prosta linia prowadzenia

Tryb prostej linii prowadzenia powinien być używany wtedy, gdy rzędy są proste, a zmiana odległości między nimi nie przekracza więcej niż około 1 m (3-1/4 ft).

Tryb prostej linii prowadzenia wyznacza kolejne linie na podstawie pierwszej ścieżki.

Jeżeli pole jest stosunkowo proste i kurs się nie zmienia, zaleca się korzystanie z trybu prostej linii prowadzenia, ponieważ umożliwia on wchodzenie na rzędy na przylegających ścieżkach. Wydajność z wchodzeniem na rzędy roślin, jeżeli pole zostało rozplanowane z AutoTrac. Wydajność roślin też wtedy, kiedy poszczególne rzędy wypadają na strumieniach.

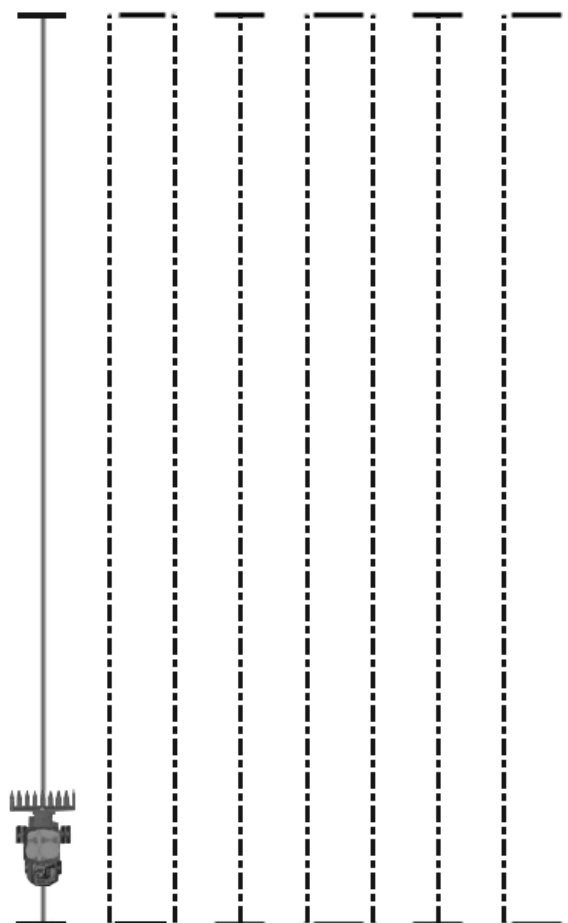
W trybie prostej linii prowadzenia linia GPS automatycznie ulega wyśrodkowaniu. Zapewnia to prawidłowe wyrównanie ścieżki GPS z rzędami.

WSKAZÓWKA: Funkcja ta jest niedostępna przy krzywych adaptacyjnych.

Istnieje kilka metod definiowania linii prowadzenia 0:

- A + B — określenie linii prowadzenia 0 przez przejechanie jej maszyną.
- Auto B — określenie linii prowadzenia 0 przez przejechanie jej maszyną.
- A + kurs — określenie linii prowadzenia 0 przez przejechanie maszyną do punktu A i wprowadzenie określonej wcześniej wartości kursu.
- Szer./dług. geogr. — określenie linii prowadzenia 0 przez wprowadzenie określonych wcześniej wartości współrzędnych szerokości i długości geograficznej dla punktów A i B.
- Szer./dług. geogr. + kurs — określenie linii prowadzenia 0 przez wprowadzenie określonych wcześniej wartości współrzędnych szerokości i długości geograficznej i określonej wcześniej wartości kursu.

Ustawienie prostej linii prowadzenia



Prosta linia prowadzenia

zb48j1t,1691052171610 -53-17SEP23-1/9

PC10390 —UN—07JAN08

1. Wybrać Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1691052171610 -53-17SEP23-2/9

2. Wybrać GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



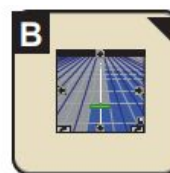
GreenStar (GS3)

Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1691052171610 -53-17SEP23-3/9

3. Wybrać Naprowadzanie.

PC582160 —UN—01AUG23



Naprowadzanie

zb48j1t,1691052171610 -53-17SEP23-4/9

4. Wybrać Ustawienia naprowadzania.

PC582161 —UN—01AUG23

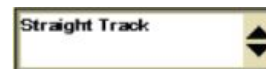


Ustawienia naprowadzania

zb48j1t,1691052171610 -53-17SEP23-5/9

5. Z menu Tryb prowadzenia wybrać opcję Prosta linia prowadzenia.

PC589284 —UN—17AUG23



Prosta linia prowadzenia w menu Tryb prowadzenia

6. Wybrać Widok.

WSKAZÓWKA: Wstrzymać zapis, gdy nie wykonuje się zbioru plonów.

WSKAZÓWKA: Potwierdzić dostępność sygnału SF1, SF2, SF3 lub RTK, patrząc na odbiornik na stronie Praca.

7. Sprawdzić, czy rozstaw ścieżek jest prawidłowy. Jeśli rozstaw ścieżek jest nieprawidłowy, należy go zmienić na karcie Naprowadzanie.

zb48j1t,1691052171610 -53-17SEP23-6/9

8. Wybrać Ustaw linię prowadzenia 0.

PC590562 —UN—17AUG23



Strona ustawiania linii prowadzenia 0

Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1691052171610 -53-17SEP23-7/9

9. Z menu rozwijanego Bieżąca linia prowadzenia 0 (A) wybrać nazwę linii prowadzenia. Jeśli nie ma żadnej nazwy, należy utworzyć nową linię prowadzenia, wybierając przycisk Nowa (C).
10. Wybrać metodę linii prowadzenia w polu Metoda (B).
11. Wybrać Ustaw A (F) i ruszyć maszyną, aby rozpocząć linię prowadzenia.
12. Wybrać Ustaw B (G) i przejechać maszyną na minimum 10 m, aby zakończyć zapis linii prowadzenia.
Zostaną utworzone linie prowadzenia na całym polu.
13. Wybrać Akceptuj, aby uruchomić AutoTrac RowSense.
14. Aby w dowolnej chwili anulować ustawienie i powrócić do strony Ustawienia naprowadzania, wybrać Anuluj (H).

A—Bieżąca linia prowadzenia 0	E—Rozstaw ścieżek
B—Metoda	F—Ustaw A
C—Nowa	G—Ustaw B
D—Usuń	H—Anuluj

Ustaw linię prowadzenia 0

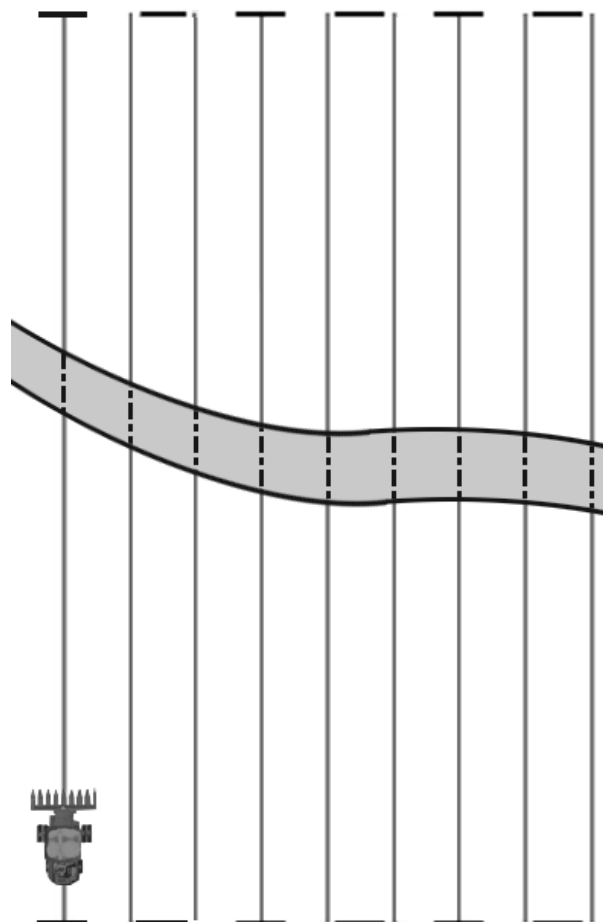
Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1691052171610 -53-17SEP23-8/9

PC590573 —UN—17AUG23

Wypadanie rzędu — w strumieniu nie będzie rzędu. Prosta linia prowadzenia i krzywe AB wyśrodkowują linię prowadzenia, dlatego istnieje duże prawdopodobieństwo, że tryby te odnajdą właściwy rząd po drugiej stronie strumienia.

WSKAZÓWKA: W przypadku utraty zarówno sygnału GPS, jak i czujnika rzędu system nie zostanie włączony, dopóki sygnał GPS nie zostanie przywrócony.



Strumień

PC10391 —UN—08JAN08

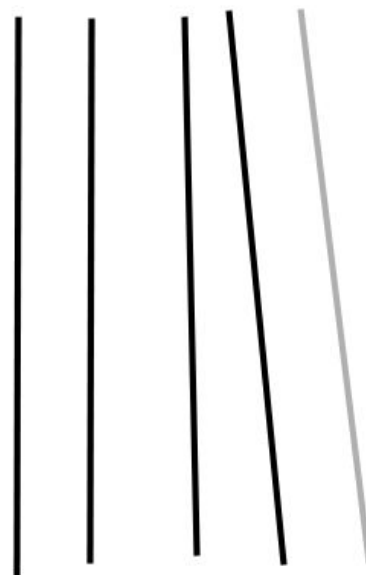
zb48j1t,1691052171610 -53-17SEP23-9/9

Krzywe adaptacyjne



Ścieżki ulegają zmianie na przestrzeni pola

PC10399 —UN—04FEB08



Kurs ulega zmianie na przestrzeni pola

PC10400 —UN—04FEB08

Krzywe adaptacyjne mogą być stosowane na wszystkich polach. Jednak zaleca się ich używanie, gdy ścieżki ulegają zmianie na przestrzeni pola, kurs ulega zmianie lub gdy krzywe mają kształt litery U. Tryb krzywych adaptacyjnych ma dodatkową funkcję umożliwiającą wybór opcji RowFinder za pomocą przycisku przełącznika. Czujniki rzędu można wykorzystać do kierowania maszyną zawsze wtedy, gdy są one włączone w danym rzędzie. Zapis krzywej linii prowadzenia musi być WŁĄCZONY. W ten sposób ustanowiony zostanie pierwszy przejazd, co umożliwi rozszerzenie prostych linii.

Tryb krzywych adaptacyjnych wyznacza tylko przyległe przejazdy, ale ma tę zaletę, że radzi sobie z różnymi kształtami krzywych i potencjalne błędy przewidywania rzędów nie kumulują się na całym polu.

Jeśli na polu pracuje wiele maszyn, tryb krzywych adaptacyjnych zapobiega pominięciu ścieżki. W tym scenariuszu tryb krzywych adaptacyjnych może działać jedynie wówczas, gdy do własnego rozstawu ścieżek zostaną dodane rozstawy ścieżek innych maszyn. Jeśli na tym samym polu składającym się z 30-calowych rzędów zbory wykonywane są za pomocą dwóch maszyn z hederem 12-rzędowym i hederem 8-rzędowym, każda z maszyn musiałaby mieć rozstaw ścieżek 20 rzędów (50 stóp).

Użycie trybu krzywych adaptacyjnych jest zalecane wtedy, gdy na polu występują częste zmiany ścieżki.



Krzywe mają kształt litery U

PC11000 —UN—04FEB08

Tryb krzywych adaptacyjnych wyznacza tylko następną ścieżkę.

Ustawienie krzywych adaptacyjnych

Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1692099522625 -53-27SEP23-1/7

1. Wybrać Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1692099522625 -53-27SEP23-2/7

2. Wybrać GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

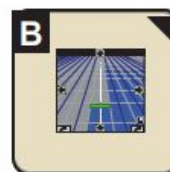


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099522625 -53-27SEP23-3/7

3. Wybrać Naprowadzanie.

PC582160 —UN—01AUG23

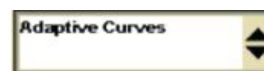


Naprowadzanie

zb48j1t,1692099522625 -53-27SEP23-4/7

4. Z menu Tryb prowadzenia wybrać opcję Krzywe adaptacyjne.

PC590561 —UN—17AUG23



Krzywe adaptacyjne w menu Tryb prowadzenia

5. Wybrać Widok.

WSKAZÓWKA: Wstrzymać zapis, gdy nie wykonuje się zbioru plonów.

WSKAZÓWKA: Potwierdzić dostępność sygnału SF1, SF2, SF3 lub RTK, patrząc na odbiornik na stronie Praca.

6. Upewnić się, że rozstaw ścieżek jest prawidłowy. Jeśli rozstaw ścieżek jest nieprawidłowy, należy go zmienić na karcie Naprowadzanie.

Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1692099522625 -53-27SEP23-5/7

7. Wybrać przycisk Zapisz, aby rozpocząć zapis ścieżki.
8. Przejechać ścieżką przez pole. Po przejechaniu przez pierwszą ścieżkę utworzona zostanie projekcja wyłączanie kolejnej ścieżki.
9. Wybrać Wznów, aby uruchomić AutoTrac RowSense.
10. Aby w dowolnej chwili anulować ustawienie i powrócić do strony Ustawienia naprowadzania, wybrać Anuluj.

Podczas pracy w trybie AutoTrac zapis zostaje przerwany po obrocie kierownicy. W trybie dokumentowania zapis zostaje przerwany po podniesieniu hedera.

Tryb AutoTrac — jeśli operator chce poprawić wejście w rząd tylko dla sąsiedniej ścieżki, należy powiązać zapis adaptacyjny z funkcją AutoTrac. Jest to zalecane wyłącznie wówczas, gdy pole jest względnie proste, nie występują na nim ostre zakrzywienia, a system AutoTrac jest rzadko wyłączany (z powodu ręcznego przejęcia kierowania lub utraty sygnału GPS).

Tryb Dokumentacja — powiązanie trybu Krzywe adaptacyjne z trybem Dokumentacja. Umożliwia operatorowi pochwycenie kierownicy w trakcie pracy bez przerwy w zapisie ścieżki, po której się porusza. Funkcja

PC590563 —UN—17AUG23



Zapisz

rozszerzeń linii będzie dostępna na kolejnej ścieżce, ale nie będą zbyt przydatne podczas wchodzenia w rząd, ponieważ w przypadku rzędów końcowych występuje opóźnienie przy podnoszeniu hedera. Wydajność będzie marginalna w okresach wypadania rzędów.

Zapis ręczny — operator może powiązać zapis adaptacyjny z zapisem ręcznym. W tym trybie nie można korzystać z rozszerzenia linii, chyba że operator będzie stale naciskał przycisk zatrzymania w rzędzie końcowym. Jeśli operator zapomni wyłączyć zapis, mogą pojawić się problemy, takie jak błędne przewidywanie krzywizny. Przykład: Jeśli operator zjedzie z rzędu w celu rozładunku, a nie użyje funkcji wstrzymania, ścieżka będzie zapisywana. Gdy operator będzie poruszał się sąsiednią ścieżką, maszyna będzie nieznacznie zjeżdżała z rzędu, ponieważ przewidywana linia będzie się znajdowała poza nim.

zb48j1t,1692099522625 -53-27SEP23-6/7

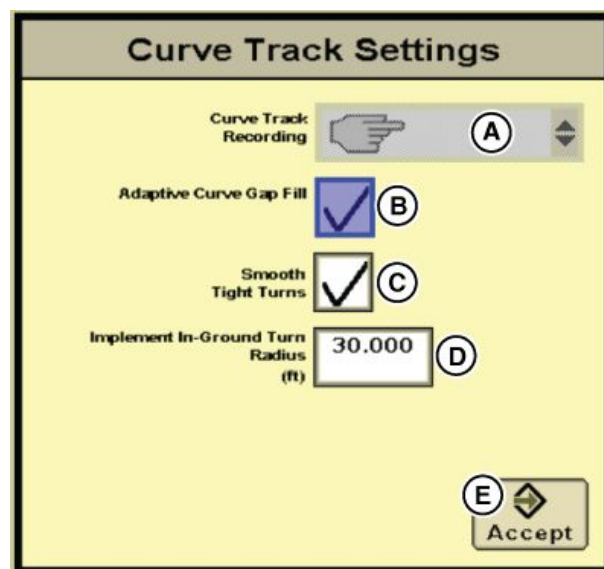
Wybrać Menu, GreenStar (GS3), Naprowadzanie, Ustawienia naprowadzania, Ustawienia krzywej linii prowadzenia, a następnie wybrać Zapis krzywej linii prowadzenia (A).

Wymienione tryby krzywej adaptacyjnej można zmienić, wybierając żądany tryb.

- AutoTrac
- Dokumentacja
- Ręczny

A—Zapis krzywej linii prowadzenia
B—Wypełnienie luk między krzywymi adaptacyjnymi
C—Wyrównywanie ostrych zakrętów

D—Promień skrótu ze sprzętem zagłębionym w glebie (ft)
E—Akceptuj



Ustawienia krzywej linii prowadzenia

zb48j1t,1692099522625 -53-27SEP23-7/7

PC590581 —UN—17AUG23

Krzywe AB

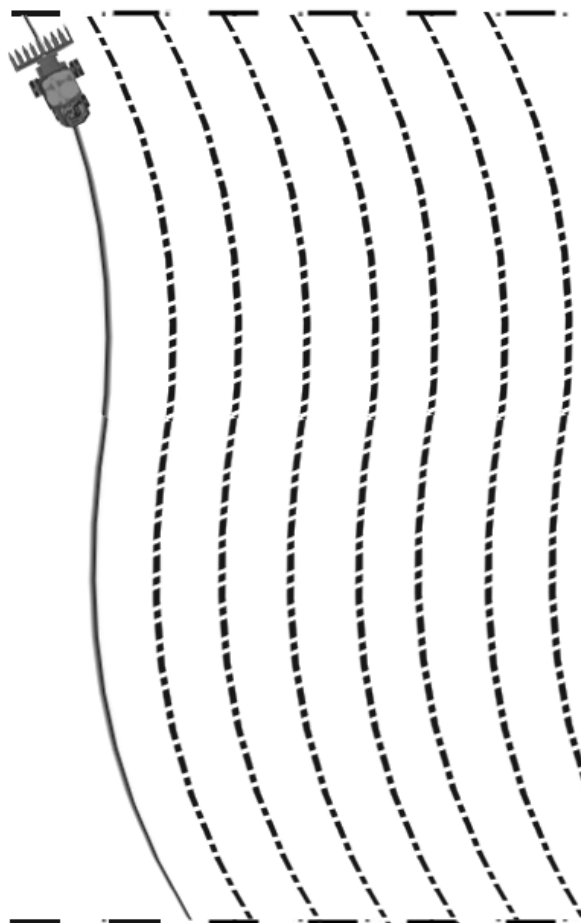
Użycie trybu krzywych AB jest zalecane wtedy, gdy na polu występuje ciągła jazda po krzywej. Umożliwia to wyznaczanie przyległych ścieżek. Jakość będzie lepsza, jeśli pole zostało rozplanowane z uwzględnieniem systemu AutoTrac. Tryb krzywych AB poprawia wyniki również w momentach wypadania rzędów.

Tryb krzywych AB umożliwia rzutowanie krzywej linii prowadzenia w polu jako linii równoległych, przy czym trasa przejazdu jest identyczna za każdym razem.

W trybie krzywych AB krzywa GPS ulega automatycznemu wyśrodkowaniu. Zapewnia to prawidłowe wyrównanie ścieżki GPS z rzędami.

WSKAZÓWKA: Funkcja ta jest niedostępna przy krzywych AB.

Ustawienie krzywych AB



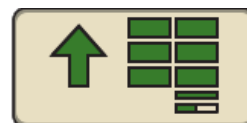
PC10393 —UN—08JAN08

W trybie krzywych AB wszystkie linie są wyznaczone na podstawie pierwszej ścieżki

zb48j1t,1692099671127 -53-19SEP23-1/7

1. Wybrać Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1692099671127 -53-19SEP23-2/7

2. Wybrać GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

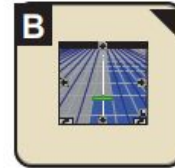


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099671127 -53-19SEP23-3/7

3. Wybrać Naprowadzanie.

PC582160 —UN—01AUG23



Naprowadzanie

zb48j1t,1692099671127 -53-19SEP23-4/7

4. Wybrać Ustawienia naprowadzania.

PC582161 —UN—01AUG23

WSKAZÓWKA: Zapis należy wstrzymać, gdy nie wykonuje się zbioru plonów.



Ustawienia naprowadzania

zb48j1t,1692099671127 -53-19SEP23-5/7

5. Z menu Tryb prowadzenia wybrać opcję Krzywe AB.

PC589285 —UN—17AUG23

6. Wybrać Widok.

WSKAZÓWKA: Potwierdzić dostępność sygnału SF1, SF2 lub RTK, patrząc na odbiornik na stronie Praca.



Krzywe AB w menu Tryb prowadzenia

7. Upewnić się, że rozstaw ścieżek jest prawidłowy. Jeśli rozstaw ścieżek jest nieprawidłowy, należy go zmienić na karcie Naprowadzanie.

8. Wybrać Ustaw krzywą AB.

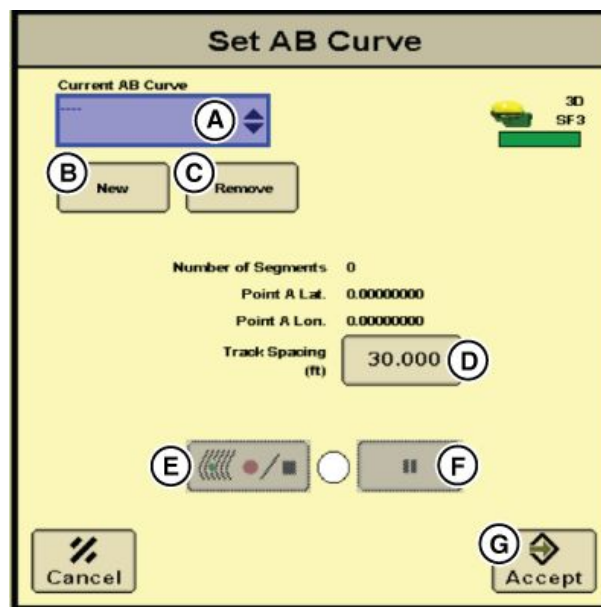
Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1692099671127 -53-19SEP23-6/7

9. Z menu Bieżąca krzywa AB wybrać nazwę krzywej AB (A). Jeśli nie ma żadnej nazwy, należy utworzyć nową, wybierając przycisk Nowa (B).
10. Wybrać Zapisz/Zatrzymaj (E), aby rozpocząć zapis.
11. Wybrać Widok i przejechać maszyną.
12. Ponownie nacisnąć przycisk Zapisz/Zatrzymaj (E), aby zakończyć zapis.
13. Krzywe na polu zostaną wyznaczone.
14. Nacisnąć przycisk wznawiania, aby uruchomić system AutoTrac RowSense.
15. Aby w dowolnej chwili anulować ustawienie i powrócić do strony Ustawienia naprowadzania, wybrać Anuluj.

A—Bieżąca krzywa AB
 B—Nowa
 C—Usuń
 D—Rozstaw ścieżek (ft)

E—Zapisz/Zatrzymaj
 F—Wstrzymaj
 G—Akceptuj



Strona ustawień krzywej AB

zb48j1t,1692099671127 -53-19SEP23-7/7

PC590582 —UN—17AUG23

Okrężna ścieżka

Użycie trybu okrężnej ścieżki jest zalecane wtedy, gdy uprawa ma kształt okrężny.

Jeżeli rzędy do zbioru leżą na planie okręgu, należy użyć trybu okrężnej ścieżki. Umożliwia to zastosowanie w czujnikach rzędu krzywizny z sygnału GPS.

Ustawienie okrężnej ścieżki



Okrężna ścieżka

zb48j1t,1692099693191 -53-17SEP23-1/7

PC10853 —UN—31JAN08

1. Wybrać Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1692099693191 -53-17SEP23-2/7

2. Wybrać GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

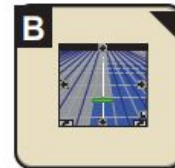


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099693191 -53-17SEP23-3/7

3. Wybrać Naprowadzanie.

PC582160 —UN—01AUG23



Naprowadzanie

zb48j1t,1692099693191 -53-17SEP23-4/7

4. Wybrać Ustawienia naprowadzania.

PC582161 —UN—01AUG23



Ustawienia naprowadzania

zb48j1t,1692099693191 -53-17SEP23-5/7

5. Z menu Tryb prowadzenia wybrać opcję Okrężna ścieżka.

PC590560 —UN—17AUG23



Okrężna ścieżka w menu Tryb prowadzenia

6. Wybrać Widok.

WSKAZÓWKA: Potwierdzić dostępność sygnału SF1, SF2 lub RTK, patrząc na odbiornik na stronie Praca.

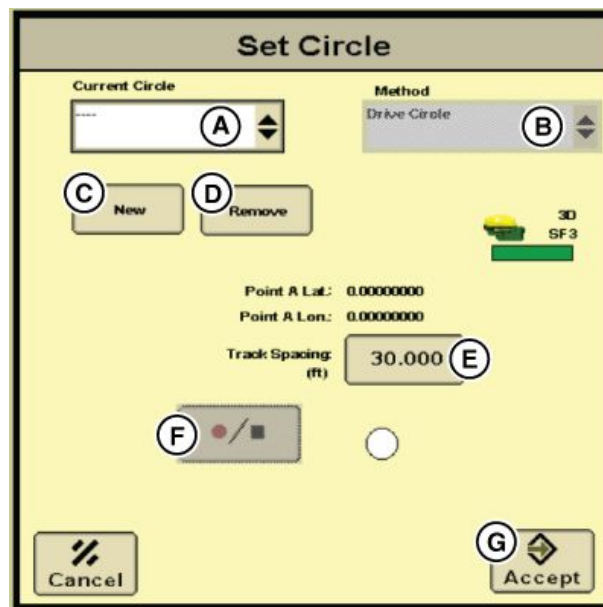
Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1692099693191 -53-17SEP23-6/7

7. Wybrać opcję Ustaw okrąg.
8. Upewnić się, że rozstaw ścieżek jest prawidłowy. Jeśli rozstaw ścieżek jest nieprawidłowy, należy go zmienić na karcie Naprowadzanie.
9. Wybrać nazwę okręgu z menu Bieżący okrąg (A). Jeśli nie ma żadnej nazwy, należy utworzyć nową, wybierając przycisk Nowa (C).
10. Wybrać metodę Jazda po okręgu z menu Metoda (B).
11. Nacisnąć przycisk Zapisz/Zatrzymaj (F), aby rozpocząć zapis.
12. Wybrać Akceptuj (G). Okrąg na polu zostanie wyznaczony.
13. Nacisnąć przycisk wznowiania, aby uruchomić system AutoTrac RowSense.
14. Aby w dowolnej chwili anulować ustawienie i powrócić do strony Ustawienia naprowadzania, wybrać Anuluj.

A—Bieżący okrąg
B—Metoda
C—Nowy
D—Usuń

E—Rozstaw ścieżek (ft)
F—Zapisz/Zatrzymaj
G—Akceptuj



Strona ustawiania okręgu

PC590583 —UN—17AUG23

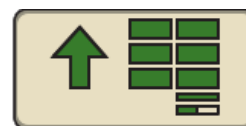
zb48j1t,1692099693191 -53-17SEP23-7/7

Wykrywacz rzędów

PC582158 —UN—01AUG23

Tryb wykrywacza rzędów (wyłącznie prowadzenie równoległe) jest przeznaczony do zastosowań w uprawach rzędowych, w których rzędy nie zawsze są równomiernie rozmieszczone. Tryb wykrywacza rzędów pomaga operatorowi znaleźć miejsce w zestawie rzędów, w którym ma wjechać z powrotem w pole po ustawieniu punktu odniesienia, po wyjeździe z poprzedniego zestawu rzędów.

1. Wybrać Menu.



Menu

zb48j1t,1692279379982 -53-21SEP23-1/5

2. Wybrać GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



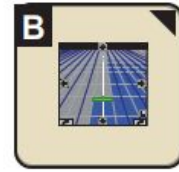
GreenStar (GS3)

Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1692279379982 -53-21SEP23-2/5

3. Wybrać Naprowadzanie.

PC582160 —UN—01AUG23



Naprowadzanie

zb48j1t,1692279379982 -53-21SEP23-3/5

4. Wybrać Ustawienia naprowadzania.

PC582161 —UN—01AUG23



Ustawienia naprowadzania

zb48j1t,1692279379982 -53-21SEP23-4/5

5. Z menu Tryb prowadzenia wybrać opcję Wykrywacz rzędów.

PC590595 —UN—17AUG23



Wykrywacz rzędów w menu Tryb prowadzenia

6. Wybrać Widok. Wybrać Ustaw rząd.

zb48j1t,1692279379982 -53-21SEP23-5/5

Zamiana linii prowadzenia

Patrz sekcja Naprowadzanie w instrukcji obsługi wyświetlacza GreenStar 3 2630.

zb48j1t,1692279221665 -53-22AUG23-1/1

Ścieżka przy rowie

Surface Water Pro i AutoTrac są używane łącznie w celu utworzenia ścieżki przy rowie.

Patrz sekcja Rów w instrukcji obsługi SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279337562 -53-22AUG23-1/1

Ścieżka przy grobli

Surface Water Pro i AutoTrac są używane łącznie w celu utworzenia ścieżki przy grobli.

Patrz sekcja Grobla w instrukcji obsługi SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279350350 -53-22AUG23-1/1

GreenStar 3 CommandCenter — prowadzenie

Prosta linia prowadzenia

Teoria działania

Tryb prostej linii prowadzenia ułatwia operatorowi jazdę wzdłuż prostych równoległych ścieżek. Najpierw należy ustalić linię prowadzenia 0 (ścieżkę odniesienia), korzystając z metod definiowania linii prowadzenia 0. Po określeniu linii prowadzenia 0 wygenerowane zostaną wszystkie przejazdy przez pole. Wygenerowane przejazdy mogą być wykorzystane do pracy z ręcznym naprowadzaniem lub z systemem AutoTrac. Każda następna ścieżka jest tworzona na podstawie oryginalnego przejazdu, aby dopilnować, by błędy kierowania nie były powielone na całym polu.

Kolejne przejazdy są identycznymi kopiami oryginalnego przejazdu.

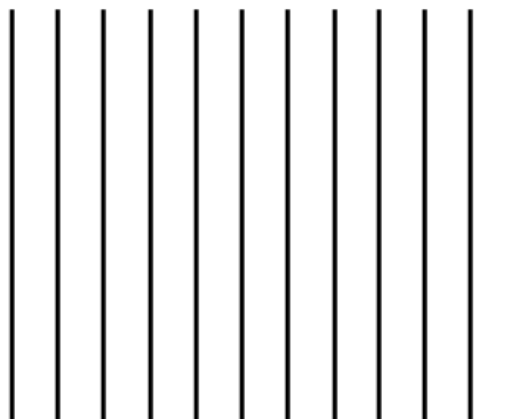
WSKAZÓWKA: Terminy "linia prowadzenia" i "linia AB" są używane zamiennie. Linia prowadzenia 0 jest linią zdefiniowaną przez operatora i punktem odniesienia, na którym są oparte wszystkie równoległe przejazdy przez pole.

Odstępem między przejazdami równoległymi jest rozstaw ścieżek, wprowadzony w kreatorze ustawień.

Tworzenie nowej prostej linii prowadzenia

Istnieje kilka metod definiowania linii prowadzenia 0:

- A + B — określenie linii prowadzenia 0 przez przejechanie jej maszyną.
- A + Auto B — określenie linii prowadzenia 0 przez przejechanie jej maszyną.
- A + kurs — określenie linii prowadzenia 0 przez przejechanie maszyną do punktu A i wprowadzenie określonej wcześniej wartości kursu.
- Szer/dług. geogr. — określenie linii prowadzenia 0 przez wprowadzenie określonych wcześniej wartości



Prosta linia prowadzenia

współrzędnych szerokości i długości geograficznej dla punktów A i B.

- Szer./dług. geogr. + kurs — określenie linii prowadzenia 0 przez wprowadzenie określonych wcześniej wartości współrzędnych szerokości i długości geograficznej i określonej wcześniej wartości kursu.

WSKAZÓWKA: Linia prowadzenia 0 może być definiowana podczas pracy (np. sadzenia), lecz niektóre przyciski programowe nie są dostępne podczas jej tworzenia.

WSKAZÓWKA: Zaleca się utworzenie linii o długości 3 m (10 ft) dla trybu ręcznego i 15 m (45 ft) dla trybu automatycznego.

zb48j1t,1692099757967 -53-17SEP23-1/9

Prosta linia prowadzenia

PC582158 —UN—01AUG23

1. Wybrać Menu.



Menu

zb48j1t,1692099757967 -53-17SEP23-2/9

2. Wybrać GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1692099757967 -53-17SEP23-3/9

3. Wybrać Naprowadzanie.

PC590571 —UN—17AUG23



Naprowadzanie

zb48j1t,1692099757967 -53-17SEP23-4/9

4. Z menu Tryb prowadzenia wybrać opcję Prosta linia prowadzenia.

PC590564 —UN—17AUG23



Prosta linia prowadzenia w menu Tryb prowadzenia

5. Wybrać nazwę prostej linii prowadzenia z menu Nazwa linii prowadzenia. Jeśli nie ma żadnej nazwy, należy utworzyć nową, wybierając nową linię prowadzenia.

zb48j1t,1692099757967 -53-17SEP23-5/9

6. Wybrać Ustaw A.

PC590568 —UN—17AUG23



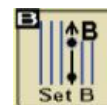
Ustaw A

zb48j1t,1692099757967 -53-17SEP23-6/9

7. Określić punkt B przy użyciu jednej z trzech opcji:

PC590569 —UN—17AUG23

- a. Aby ręcznie ustawić punkt B, należy przejechać do pożądanego miejsca na polu w celu utworzenia punktu B i wybrać opcję Ustaw B. Minimalna odległość wynosi 3 m (10 ft). Zaleca się, aby punkt B ustawić w odległym krańcu pola w celu określenia pożądanego kierunku.



Ustaw B

zb48j1t,1692099757967 -53-17SEP23-7/9

- b. Aby ustawić automatycznie punkt B, należy w dowolnym czasie wybrać opcję Ustaw automatycznie B. Punkt B zostanie ustawiony automatycznie, gdy pojazd odjedzie 15 m (45 ft) od punktu A. Metoda ta oblicza punkt B na podstawie danych ostatnich pięciu punktów pobranych z przejechanych 15 m (45 ft) i określa najlepiej dopasowaną do tych punktów linię w celu ustalenia kursu.

PC590570 —UN—17AUG23



Ustaw automatycznie B

Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1692099757967 -53-17SEP23-8/9

- c. Aby ustawić punkt B przez wprowadzenie wartości kierunku, należy wybrać Ustaw kurs.

Wprowadzić żądaną linię kierunku przy pomocy klawiatury numerycznej i zachować wartość, wybierając opcję Akceptuj.

0,000 wskazuje północ, 90,000 wschód, 180,000 południe a 270,000 zachód.

PC590572 —UN—17AUG23



Kurs

8. Aby w dowolnej chwili anulować ustawienie i powrócić do strony Ustawienia naprowadzania, wybrać Anuluj.

Linia prowadzenia 0 jest teraz zdefiniowana, a ścieżki równoległe będą tworzone automatycznie.

zb48j1t,1692099757967 -53-17SEP23-9/9

Krzywe adaptacyjne

PC9028 —UN—16APR06

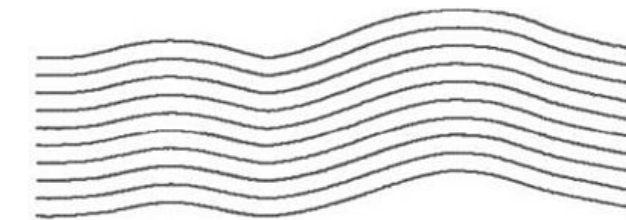
Teoria działania

Tryb krzywej adaptacyjnej pozwala operatorowi zapisać przejechaną ręcznie krzywą ścieżkę. Po zapisaniu pierwszego krzywego przejazdu i zawróceniu maszyny operator może użyć prowadzenia równoległego albo włączyć AutoTrac po pojawieniu się wyznaczonej ścieżki. Maszyna będzie prowadzona wzdłuż kolejnych przejazdów na podstawie uprzednio zapisanego przejazdu. Każda następna ścieżka jest tworzona w odniesieniu oryginalnego przejazdu, aby zapewnić, że błędy kierowania nie są rozmnożone na całym polu. Kolejne przejazdy nie są identycznymi kopiami oryginalnego przejazdu. Zakrzywienie ścieżek zmienia się, aby utrzymać błąd pomiędzy ścieżkami. W razie potrzeby operator może zmienić krzywą ścieżki w każdym punkcie pola przez zjechanie maszyną z wyznaczonej ścieżki.

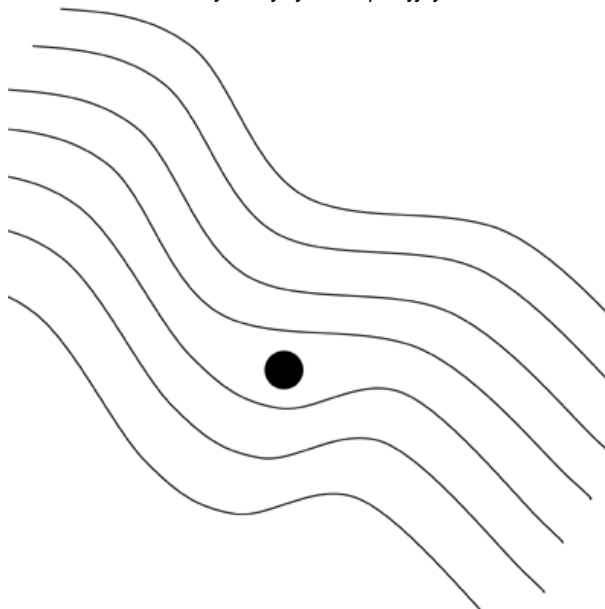
WSKAZÓWKA: *Opuszczenie przejazdu nie jest dostępne w trybie krzywej ścieżki adaptacyjnej.*

Zakrzywienie ścieżki zmienia się zgodnie ze zwiększaniem się wypukłości lub wklęsłości w następnych ścieżkach.

Tryb krzywej ścieżki adaptacyjnej pozwala operatorowi na kierowanie i uzyskanie naprowadzania według różnych wzorów pola.



Tryb krzywych adaptacyjnych



Tryb krzywych adaptacyjnych

PC9029 —UN—17APR06

Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1692100048683 -53-19SEP23-1/8

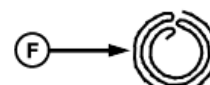
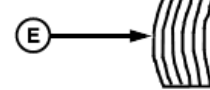
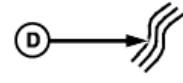
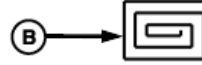
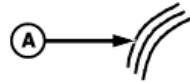
Wzory naprowadzania

Poniżej przedstawiono różne wzory naprowadzania:

- Zwykły zakręt
- Typu S
- Prostokątny
- Typu tor wyścigowy
- Spiralny
- Kołowy

Praca z przesunięciem ścieżki

Nie zaleca się korzystania z przesunięcia ścieżek, jeżeli jest używana krzywa ścieżka. Przesunięcie ścieżki nie skompensuje w trybie krzywej ścieżki naturalnego dryftu GPS.



Przejazdy

A—Zwykły zakręt
B—Prostokątny
C—Spiralny

D—Typu S
E—Typu tor wyścigowy
F—Kołowy

zb48j1t,1692100048683 -53-19SEP23-2/8

PC9032 —UN—17APR06

Tworzenie nowej krzywej ścieżki adaptacyjnej AB

PC582158 —UN—01AUG23

WSKAZÓWKA: Ustawienie opcji Klient, Gospodarstwo i Pole nie są wymagane do pracy z krzywą ścieżką adaptacyjną, lecz zachowana może być tylko jedna globalna krzywa ścieżka adaptacyjna.



Menu

1. Wybrać Menu.

zb48j1t,1692100048683 -53-19SEP23-3/8

2. Wybrać GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100048683 -53-19SEP23-4/8

3. Wybrać Naprowadzanie.

PC590571 —UN—17AUG23



Naprowadzanie

Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1692100048683 -53-19SEP23-5/8

4. Z menu Tryb prowadzenia wybrać opcję Krzywe adaptacyjne.
5. Wybrać nazwę krzywych adaptacyjnych z opcji Nazwa linii prowadzenia. Jeśli nie ma żadnej nazwy, należy utworzyć nową, wybierając nową linię prowadzenia.
6. Należy przejechać do wybranego punktu na danym polu, aby rozpocząć linię prowadzenia.
7. Rozpocząć zapis. Wybrać Zapisz.

WSKAZÓWKA: Gdy włączony jest tryb powtarzania, przycisk krzywej adaptacyjnej jest nieaktywny. Przy zapisywaniu nowych ścieżek (np. sadzenia), tryb powtarzania powinien być niezaznaczony (wył.).

PC590566 —UN—17AUG23



Krzywe adaptacyjne w menu Tryb prowadzenia

Przy naprowadzaniu na istniejących ścieżkach (np. opryskiwanie, zbiory), tryb powtarzania powinien być zaznaczony (wł.).

Tryb powtarzania jest standardowo wyłączony.

8. Po wybraniu przycisku Zapisz, zastępują go następujące opcje:

a. Wstrzymaj

zb48j1t,1692100048683 -53-19SEP23-6/8

b. Zatrzymaj

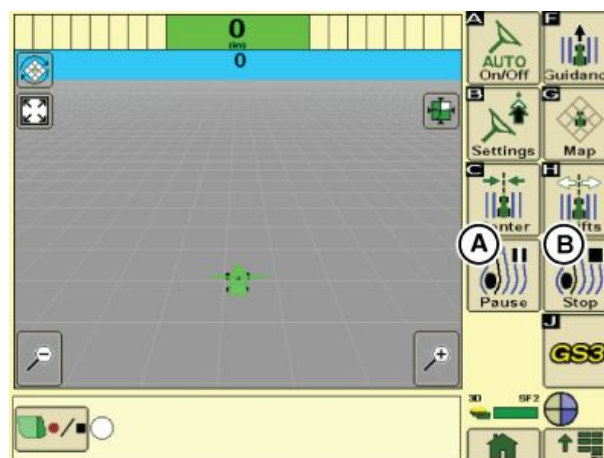
WSKAZÓWKA: Zapis powinien być wyłączony jedynie w przypadku gdy maszyna jest prowadzona na zewnątrz normalnego wzoru pola (np. napełnianie opryskiwacza, siewnika) lub jeżeli nie jest pożądane zapisywanie zakrętów na końcu pola.

9. Wykonać wstępny przejazd. Na mapie pojawi się niebieska linia prowadzenia.

WSKAZÓWKA: Podczas jazdy na wprost zapisana ścieżka może nie być pokazywana za maszyną na wyświetlaczu. Ścieżka pojawi się po zawróceniu maszyny.

Biała linia nawigacyjna NIE pokaże się aż do zakończenia przejazdu i zawrócenia maszyny. Po zawróceniu maszyny system ustali ścieżkę do naprowadzania. System odnajduje segmenty linii, które są równoległe i znajdują się w przedziale od 0,5 do 1,5 rozstawu ścieżek. Pojawi się przewidywana ścieżka i operator będzie mógł na jej podstawie prowadzić pojazd. Przejechać wzdłuż wybranej ścieżki.

10. Zawrócić maszynę na końcu pierwszego przejazdu, wówczas wygenerowana zostanie biała linia nawigacyjna dla następnego przejazdu. Pojawienie się linii nawigacyjnej może potrwać kilka minut.
11. Po pojawieniu się białej linii nawigacyjnej dla zamierzonych przejazdów należy nacisnąć przełącznik wznowienia (tylko AutoTrac) w maszynie i maszyna będzie automatycznie kierowana po tej ścieżce. Przy ręcznym naprowadzaniu należy kierować się według białej linii nawigacyjnej.
12. Po zakończeniu pola wybrać Zatrzymaj (B), aby zakończyć zapis.



Strona ustawień krzywych adaptacyjnych

A—Wstrzymaj

B—Zatrzymaj

WAŻNE: Należy zatrzymać zapis przed wjazdem na następne pole. Niezastosowanie się do tej instrukcji może spowodować wykasowanie danych krzywej adaptacyjnej z ostatniego pola przed rozpoczęciem zapisu danych krzywej adaptacyjnej na następnym polu.

WSKAZÓWKA: Przechowywane dane krzywej ścieżki adaptacyjnej są przypisane do nazwy wybranego klienta, gospodarstwa i pola. Będą one przechowywane w wewnętrznej pamięci wyświetlacza do czasu ich usunięcia przez użytkownika i mogą być przesyłane między wyświetlaczami.

Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1692100048683 -53-19SEP23-7/8

Zapisywanie prostej ścieżki lub objeżdżanie przeszkód

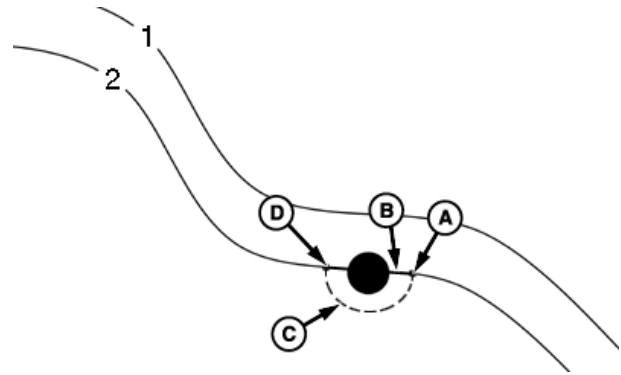
1. Rozpocząć zapis.
2. Wybrać opcję Zatrzymaj zapis, aby tymczasowo wstrzymać zapis ścieżki pojazdu.
3. Wybrać opcję Zapisz, aby wznowić zapis krzywej adaptacyjnej.

Odległość pomiędzy WSTRZYMANIEM i WZNOWIENIEM zapisu będzie połączona prostą linią. Może to być pomocne podczas długich prostych odcinków przejazdu lub objeżdżania przeszkód.

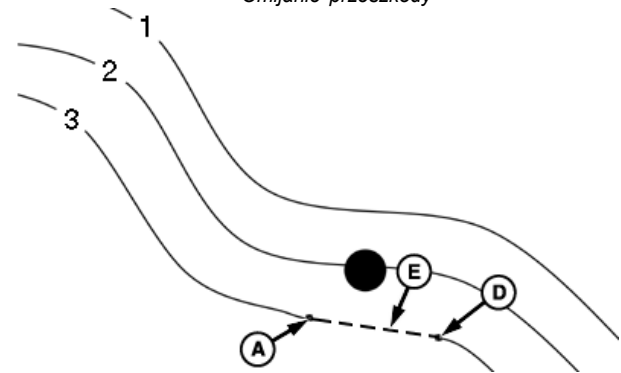
WSKAZÓWKA: Najdłuższy segment łączący (segment linii tworzony pomiędzy zapisem WSTRZYMANYM i WZNOWIONYM), jaki może być utworzony, to odległość, 0,8 km (0.5 mili) (2640 ft). Dla większych odległości, segment linii nie połączy się, tworząc przerwę w ścieżce.

A—Zapis WSTRZYMANY
B—Generowany jest segment łączący w celu połączenia dwóch punktów.
C—Ścieżka ciągnika nie jest zapisywana, gdy zapis jest wstrzymany

D—Zapis WZNOWIONY
E—Ścieżka zapisana jako prosta linia między punktami A i D



Omijanie przeszkody



Prosta ścieżka

zb48j1t,1692100048683 -53-19SEP23-8/8

PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

Krzywe AB

Teoria działania

Tryb krzywych AB umożliwia operatorowi wykonywanie zakrzywionych równoległych przejazdów, mających punkty końcowe na którymkolwiek końcu pola. Linie prowadzenia będą równoległe do linii w każdym kierunku i będą generowane w oparciu o oryginalną linię prowadzenia, co pozwoli dopilnować, by błędy kierowania nie były powielane na całym polu.

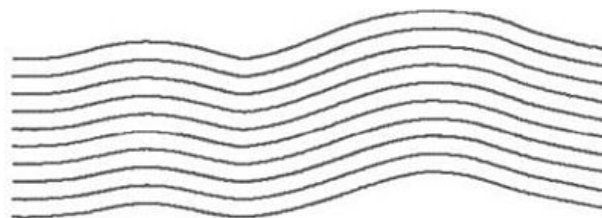
Linia prowadzenia 0 jest ścieżką odniesienia, na której są oparte wszystkie następne zakrzywione przejazdy przez pole. Po utworzeniu pierwszej krzywej AB (linii prowadzenia 0) wygenerowane zostaną 4 linie dodatkowych przejazdów, gdy maszyna przejedzie ostatnią ścieżkę wyświetloną na ekranie.

WSKAZÓWKA: W trybie krzywych AB dostępne jest pominięcie przejazdu.

Generowanie informacji o ścieżce krzywej AB — podczas gdy system tworzy wstępne przejazdy po zapisaniu linii prowadzenia 0 lub gdy tworzy dodatkowe przejazdy, w widoku perspektywicznym wyświetlany jest tekst "Tworzenie krzywej AB". W tym czasie nie będzie możliwe śledzenie żadnych ścieżek.

Granice tworzenia krzywej AB — wstępnie zapisana krzywa AB musi mieć co najmniej 10 stóp długości i być prawidłową krzywą AB, aby można ją było wykorzystać do naprowadzania. Pojazd musi znajdować się w odległości 400 metrów (0.25 mili) od miejsca gdzie zapisana została linia prowadzenia 0, aby system mógł zacząć generować krzywe ścieżki. Gdy pojazd znajduje się w tej granicznej

PC9028 —UN—16APR06



Tryb krzywych AB

odległości, wygenerowanie ścieżki, która ukaże się na ekranie, może potrwać kilka minut. W tym czasie na ekranie wyświetlony będzie tekst "Tworzenie krzywej AB".

Wiele krzywych AB na polu — pole może zawierać wiele ścieżek krzywych AB. Każda krzywa AB dla danego pola musi być zapisana pod unikatową nazwą.

Numerowanie ścieżek — ścieżki zostaną ponumerowane w celu umożliwienia pominięcia przejazdu oraz ułatwienia odnajdywania przejazdów. Oznakowanie kierunku (N, S, E lub W) jest określone przez kurs ustalony między pierwszym a ostatnim punktem na krzywej.

Zakrzywienie ścieżki zmienia się zgodnie ze zwiększaniem się wypukłości lub wklęsłości w następnych ścieżkach.

Tworzenie nowej krzywej ścieżki AB

W celu ustawienia pierwszej krzywej AB (linii prowadzenia 0), na podstawie której będą tworzone następne przejazdy przez pole, należy użyć poniższej procedury.

WSKAZÓWKA: Dla każdego pola można zapisać wiele krzywych AB. Należy je nazwać i zapisać oddzielnie.

zb48j1t,1692100403680 -53-17SEP23-1/7

1. Wybrać Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1692100403680 -53-17SEP23-2/7

2. Wybrać GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1692100403680 -53-17SEP23-3/7

3. Wybrać Naprowadzanie.

PC590571 —UN—17AUG23



Naprowadzanie

zb48j1t,1692100403680 -53-17SEP23-4/7

4. Z menu Tryb prowadzenia wybrać opcję Krzywe AB.

PC590565 —UN—17AUG23



Krzywe AB w menu Tryb prowadzenia

5. Wybrać nazwę krzywych AB z opcji Nazwa linii prowadzenia. Jeśli nie ma żadnej nazwy, należy utworzyć nową, wybierając nową linię prowadzenia.

6. Należy przejechać do wybranego punktu na danym polu, aby rozpocząć ścieżkę.

a. Wstrzymaj

7. Rozpocząć zapis. Wybrać Rejestracja.

8. Po wybraniu przycisku Zapisz, zastępują go następujące opcje:

zb48j1t,1692100403680 -53-17SEP23-5/7

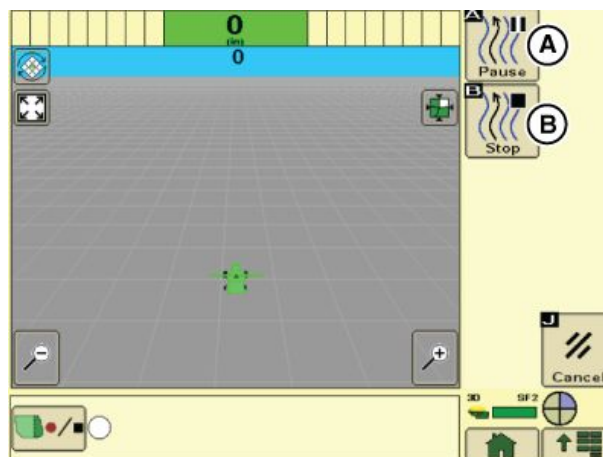
b. Zatrzymaj

9. Wykonać wstępny przejazd. Na mapie pojawi się niebieska linia prowadzenia.

WSKAZÓWKA: Podczas jazdy na wprost zapisana ścieżka może nie być pokazywana za maszyną na wyświetlaczu. Ścieżka pojawi się po zawróceniu maszyny.

10. Nacisnąć opcję Zatrzymaj (B) zapis na końcu przejazdu – linia prowadzenia zostanie zapisana w pamięci.

WSKAZÓWKA: Jeżeli podczas zapisu dojdzie do utraty sygnału GPS, zapis zostanie zatrzymany i zapisana zostanie krzywa AB, która była zapisywana do tego punktu. Jeżeli krzywa AB nie jest tą, którą operator zamierzał wykonać, można ją usunąć przy pomocy przycisku Usun linii prowadzenia na stronie Ustawianie linii prowadzenia.



Strona ustawień krzywej AB

A—Wstrzymaj

B—Zatrzymaj

PC590590 —UN—17AUG23

Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1692100403680 -53-17SEP23-6/7

Zapisywanie prostej ścieżki lub objeżdżanie przeszkód

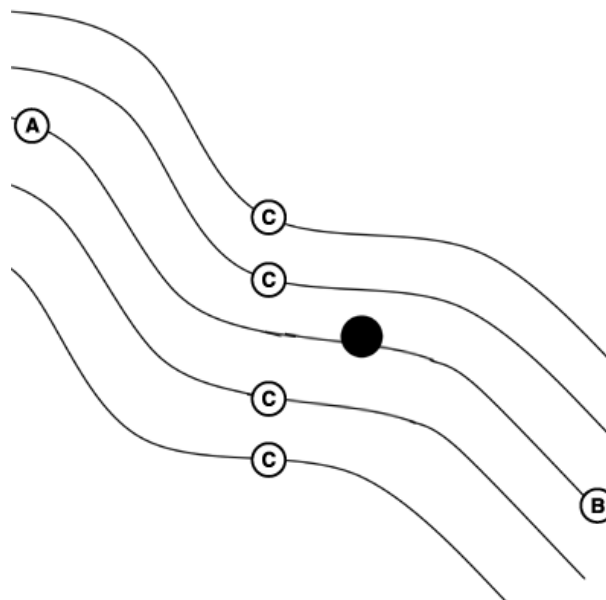
1. Rozpocząć zapis krzywych AB.
2. Wybrać opcję Zatrzymaj zapis, aby tymczasowo wstrzymać zapis ścieżki pojazdu.
3. Wybrać Zapisz krzywe AB, aby wznowić zapis krzywej AB.

Odległość pomiędzy wstrzymaniem i wznowieniem zapisu będzie połączona prostą linią. Może to być pomocne podczas długich prostych odcinków przejazdu lub objeżdżania przeszkód.

WSKAZÓWKA: Najdłuższy segment łączący (segment linii generowany pomiędzy zapisem wstrzymanym i wznowionym), jaki może być wygenerowany, to odległość 0,8 km (0.5 mili) (2640 ft). Dla większych odległości, segment linii nie połączy się, tworząc przerwę w ścieżce.

A—Zatrzymanie przed przeszkodą
B—Wznowienie po przeszkodzie

C—Przejazdy wygenerowane z linii prowadzenia 0



Objeżdżanie przeszkód

PC9030C —UN—27OCT06

zb48j1t,1692100403680 -53-17SEP23-7/7

Okrężna ścieżka

PC582158 —UN—01AUG23

Teoria działania

Okrężne ścieżki ułatwiają operatorowi jeżdżenie po koncentrycznych okręgach w polu z obrotowym systemem irygacyjnym. Operatorzy mogą utworzyć wstępny okrąg przy pomocy kilku różnych metod. Po zdefiniowaniu wstępnego okręgu tworzone są wszystkie następne okręgi w polu.

Tryb okrężnej ścieżki jest dostępny dla ręcznego naprowadzania, jednakże używanie AutoTrac w trybie okrężnej ścieżki wymaga aktywacji zarówno AutoTrac, jak i Pivot Pro. Aktywacja Pivot Pro jest dostępna tylko w Ameryce Północnej.

Współrzędne szerokości i długości geograficznej środka okręgu są zapisywane w nazwie pola i z nią powiązane. Jeśli pole nie będzie wybrane w momencie definiowania środka okręgu, zapisane zostaną globalne środki okręgów. Środki okręgów mogą być przywołane do wykorzystania w przyszłości.

Tworzenie nowej okrężnej ścieżki

1. Wybrać Menu.



Menu

Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1692100524545 -53-17SEP23-1/6

2. Wybrać GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100524545 -53-17SEP23-2/6

3. Wybrać Naprowadzanie.

PC590571 —UN—17AUG23



Naprowadzanie

zb48j1t,1692100524545 -53-17SEP23-3/6

4. Z menu Tryb prowadzenia wybrać opcję Okrężna ścieżka.
5. Wybrać nazwę okrężnej ścieżki z menu Nazwa linii prowadzenia. Jeśli nie ma żadnej nazwy, należy utworzyć nową, wybierając nową linię prowadzenia.
6. Należy przejechać do wybranego punktu na danym polu, aby rozpocząć ścieżkę.

PC590567 —UN—17AUG23



Okrężna ścieżka w menu Tryb prowadzenia

W celu uzyskania optymalnego wyliczenia środka okręgu i większej dokładności ścieżki zaleca się przejechanie całego okręgu.

1. Przejechać dożądanego miejsca na polu w celu utworzenia okrężnego przejazdu.

Metoda jazdy po okręgu

Przejazd po okręgach — tworzy okrężną ścieżkę przez przejechanie co najmniej 10 procent požądanego okręgu.

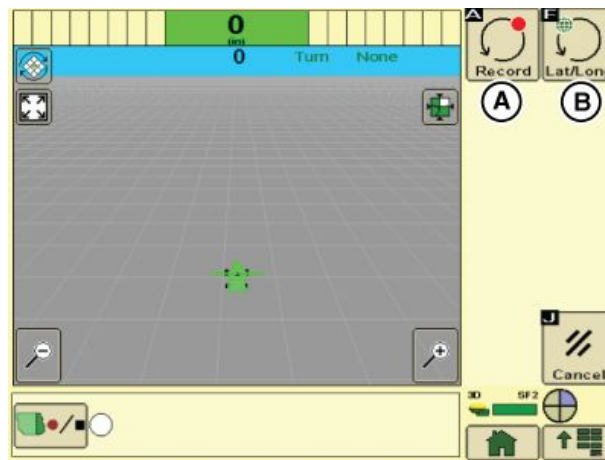
zb48j1t,1692100524545 -53-17SEP23-4/6

2. Wybrać Zapisz (A), aby przejechać po okrężnej ścieżce.
3. Wybrać Zatrzymaj zapis okręgu. Ścieżki okrężne zostaną utworzone automatycznie z zastosowaniem rozstawu ścieżek określonego w ustawieniach.

WSKAZÓWKA: Przycisk Zatrzymaj zapis okręgu pojawi się po przejechaniu fragmentu okręgu wystarczającego do obliczenia punktu środkowego.

A—Zapisz

B—Szer./dług. geogr.



Strona ustawień okrężnej ścieżki

Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1692100524545 -53-17SEP23-5/6

PC590591 —UN—17AUG23

Metoda szer./dług. geograficznej

1. Wybrać Szer./dług. geogr. (B).
2. Wprowadzić pożądane wartości szerokości i długości geograficznej w stopniach dziesiętnych. Przy pierwszym wyświetleniu ekranu wyświetlane są poprzednie wartości szerokości i długości geograficznej powiązane z polem.
3. Zapisać wartości, wybierając opcję Akceptuj (C). Ścieżki okrężne zostaną utworzone automatycznie z zastosowaniem rozstawu ścieżek określonego w ustawieniach.

WSKAZÓWKA: *Może zająć konieczność ustawienia pojazdu na środkowej ścieżce górąjącej lub użycia przesunięcia środkowej ścieżki, aby uzyskać dopasowanie ścieżek z pojazdem.*

A—Szer. geogr.
B—Dług. geogr.

C—Akceptuj

Punkt środkowy

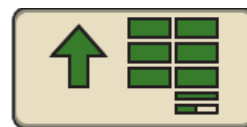
zb48j1t,1692100524545 -53-17SEP23-6/6

PC590584 —UN—17AUG23

Szukanie rzędu

PC582158 —UN—01AUG23

1. Wybrać Menu.



Menu

zb48j1t,1692279954088 -53-17SEP23-1/3

2. Wybrać GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692279954088 -53-17SEP23-2/3

3. Wybrać Naprowadzanie.
4. Z menu Tryb prowadzenia wybrać opcję Wykrywacz rzędów.
5. Wybrać Widok.
6. Wybrać Ustaw rząd.

PC590571 —UN—17AUG23



Naprowadzanie

zb48j1t,1692279954088 -53-17SEP23-3/3

Wyświetlacz 4. generacji — prowadzenie

Prosta linia prowadzenia

PC28961 —UN—24APR23

- Wybrać Menu.



Menu

zb48j1t,1692106465016 -53-17SEP23-1/9

- Wybrać Naprowadzanie AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Naprowadzanie AutoTrac

zb48j1t,1692106465016 -53-17SEP23-2/9

- Wybrać Ustaw linię prowadzenia.

PC590575 —UN—17AUG23



Ustaw linię prowadzenia

zb48j1t,1692106465016 -53-17SEP23-3/9

- Wybrać Nowa linia prowadzenia, jeśli nie ma dostępnej linii prowadzenia.

PC590576 —UN—17AUG23



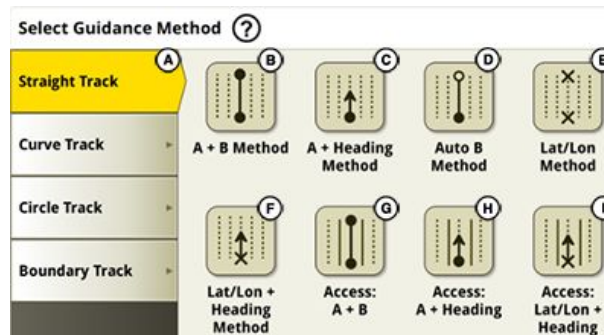
Nowa linia prowadzenia

zb48j1t,1692106465016 -53-17SEP23-4/9

- Wybrać Prosta linia prowadzenia (A). Wybrać dowolną metodę z dostępnych opcji.

A—Prosta linia prowadzenia
B—Metoda A + B
C—Metoda A + kurs
D—Metoda Auto B
E—Metoda szer./dług. geograficznej

F—Metoda szer./dług. geograficznej + kurs
G—Dostęp: A + B
H—Dostęp: A+ kurs
I—Dostęp: Szer./dług. geograficzna + kurs



Opcje prostej linii prowadzenia

Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1692106465016 -53-17SEP23-5/9

PC28845 —UN—22AUG23

6. Wybrać nazwę linii prowadzenia.

PC590577 —UN—17AUG23

Track Name

Track 1



Nazwa linii prowadzenia

zb48j1t,1692106465016 -53-17SEP23-6/9

7. Wybrać pole.

PC590578 —UN—17AUG23

Field

South 40



Pole

zb48j1t,1692106465016 -53-17SEP23-7/9

9. Wybrać Ustaw A.

PC590579 —UN—17AUG23

Set A

Ustaw A

zb48j1t,1692106465016 -53-17SEP23-8/9

10. Wybrać Ustaw B.

PC590580 —UN—17AUG23

Set B

Ustaw B

zb48j1t,1692106465016 -53-17SEP23-9/9

Krzywa linia prowadzenia

PC28961 —UN—24APR23

1. Wybrać Menu.



Menu

zb48j1t,1692108125002 -53-17SEP23-1/6

2. Wybrać Naprowadzanie AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Naprowadzanie AutoTrac

Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1692108125002 -53-17SEP23-2/6

3. Wybrać Ustaw linię prowadzenia.

PC590575 —UN—17AUG23



Ustaw linię prowadzenia

zb48j1t,1692108125002 -53-17SEP23-3/6

4. Wybrać Nowa linia prowadzenia, jeśli nie ma dostępnej linii prowadzenia.

PC590576 —UN—17AUG23



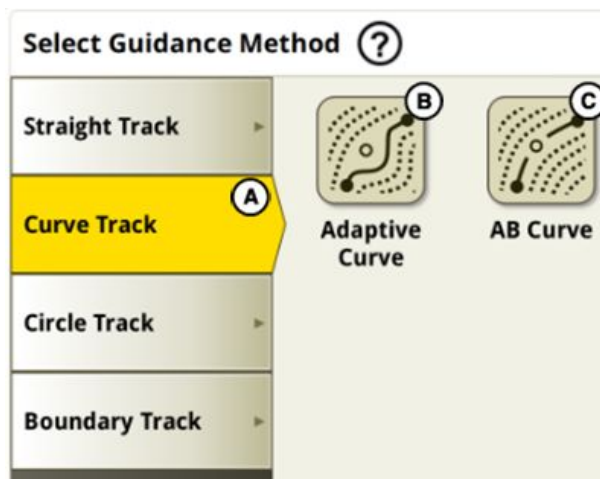
Nowa linia prowadzenia

zb48j1t,1692108125002 -53-17SEP23-4/6

5. Wybrać Krzywa linia prowadzenia (A). Wybrać dowolną metodę z dostępnych opcji.

6. Przejechać do wybranego punktu na polu.

A—Krzywa linia prowadzenia C—Krzywa AB
B—Krzywa adaptacyjna



Opcje krzywej linii prowadzenia

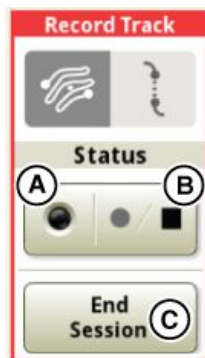
zb48j1t,1692108125002 -53-17SEP23-5/6

PC28846 —UN—22AUG23

7. Nacisnąć przycisk Zapisz (A), aby rozpocząć zapis.
8. Wybrać Zakończ sesję (C), aby zakończyć zapis.
9. Wybierz OK, aby zapisać sesję lub Anuluj, aby powrócić do sesji zapisu krzywej.

WSKAZÓWKA: Po zakończeniu dodatkowe segmenty krzywej można dodać do sesji, edytując linię prowadzenia.

A—Zapisz C—Zakończ sesję
B—Wstrzymaj/Zatrzymaj



Zapis linii prowadzenia

zb48j1t,1692108125002 -53-17SEP23-6/6

PC590588 —UN—17AUG23

Okrężna ścieżka

PC28961 —UN—24APR23

1. Wybrać Menu.



Menu

zb48j1t,1692108138989 -53-17SEP23-1/7

2. Wybrać Naprowadzanie AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Naprowadzanie AutoTrac

zb48j1t,1692108138989 -53-17SEP23-2/7

3. Wybrać Ustaw linię prowadzenia.

PC590575 —UN—17AUG23



Ustaw linię prowadzenia

zb48j1t,1692108138989 -53-17SEP23-3/7

4. Wybrać Nowa linia prowadzenia, jeśli nie ma dostępnej linii prowadzenia.

PC590576 —UN—17AUG23



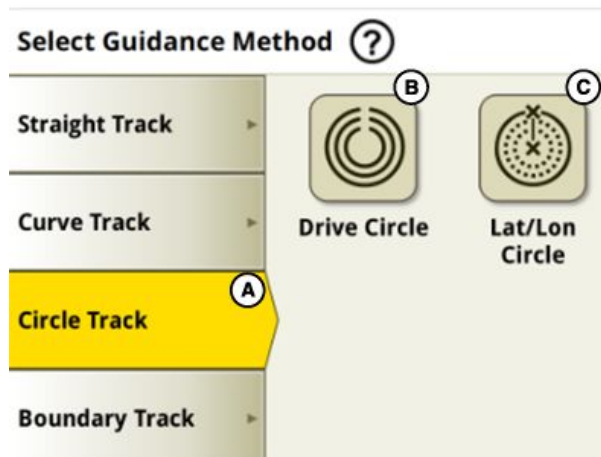
Nowa linia prowadzenia

zb48j1t,1692108138989 -53-17SEP23-4/7

5. Wybrać Okrężna ścieżka (A). Wybrać dowolną metodę z dostępnych opcji.

A—Okrężna ścieżka
B—Jazda po okręgu

C—Szer./dług. geogr. okręgu



Opcje okrężnej ścieżki

Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1692108138989 -53-17SEP23-5/7

PC28847 —UN—22AUG23

Jazda po okręgu

1. Przejechać dożądanego miejsca na polu w celu utworzenia okrężnego przejazdu.
2. Wybrać Start (A), aby zapisać nową ścieżkę.
3. Przejechać po żądanym okręgu.
4. Wybrać Gotowe (B), aby zatrzymać zapis.

WSKAZÓWKA: Przycisk Gotowe pojawi się po przejechaniu fragmentu okręgu wystarczającego do obliczenia punktu środkowego.

A—Start
B—Gotowe

C—Anuluj



Jazda po okrężnej ścieżce

PC590587 —UN—17AUG23

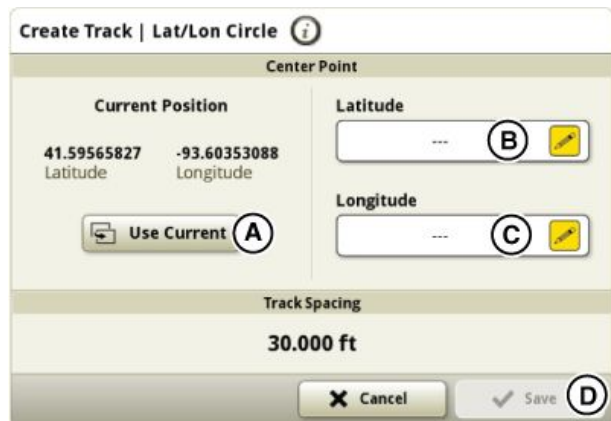
zb48j1t,1692108138989 -53-17SEP23-6/7

Szer./dług. geogr. okręgu

1. Przejechać dożądanego miejsca na polu w celu utworzenia okrężnego przejazdu.
2. Wybrać opcję Użyj bieżącej (A), jeśli bieżąca szerokość i długość geograficzna są prawidłowe.
3. Wybrać szerokość geograficzną (B) i długość geograficzną (C).
4. Wybrać Zapisz (D).

A—Użyj bieżącej
B—Szer. geogr.

C—Dług. geogr.
D—Zapisz



Szer./dług. geogr. okręgu

PC590592 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692108138989 -53-17SEP23-7/7

Śledzenie według granicy

PC28961 —UN—24APR23

1. Wybrać Menu.



Menu

zb48j1t,1692108148895 -53-17SEP23-1/5

2. Wybrać Naprowadzanie AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Naprowadzanie AutoTrac

Ciąg dalszy na następnej stronie

zb48j1t,1692108148895 -53-17SEP23-2/5

3. Wybrać Ustaw linię prowadzenia.

PC590575 —UN—17AUG23

Set Track

Ustaw linię prowadzenia

zb48j1t,1692108148895 -53-17SEP23-3/5

4. Wybrać Nowa linia prowadzenia, jeśli nie ma dostępnej linii prowadzenia.

PC590576 —UN—17AUG23



New Track

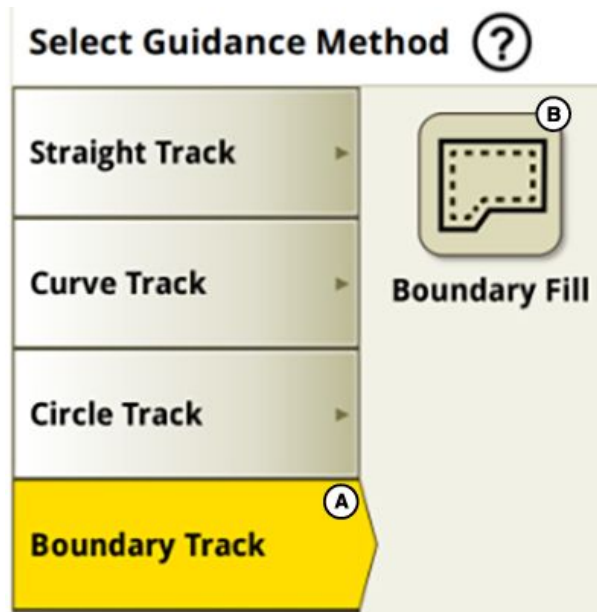
Nowa linia prowadzenia

zb48j1t,1692108148895 -53-17SEP23-4/5

5. Wybrać Śledzenie według granicy (A). Wybrać Wypełnienie granicy (B).
6. Wybierz pole i granicę do wygenerowania ścieżki wypełnienia granicy.
7. Wybrać Dalej, aby ustawić wypełnienie granicy.

A—Śledzenie według granicy

B—Wypełnienie granicy



Opcje śledzenia według granicy

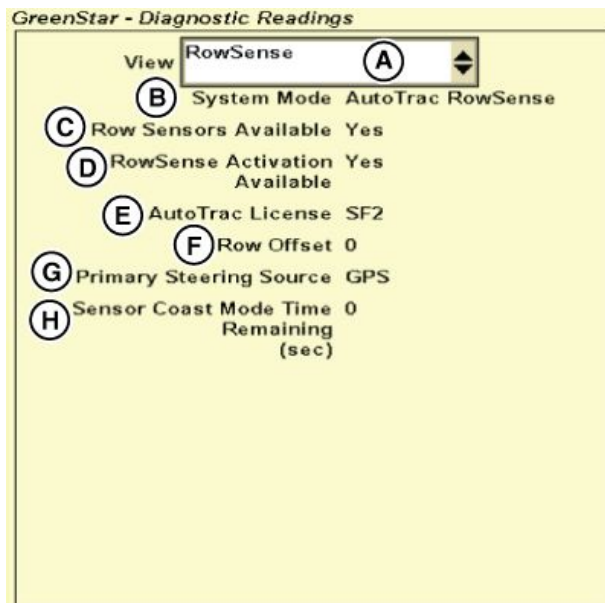
zb48j1t,1692108148895 -53-17SEP23-5/5

PC28848 —UN—22AUG23

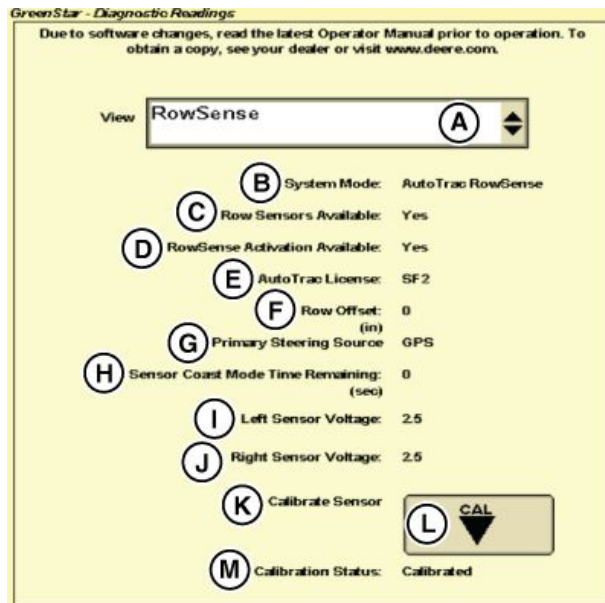
Diagnostyka

Ekran diagnostyczny wyświetlacza GreenStar 3

WSKAZÓWKA: Poniżej przedstawiono możliwe odpowiedzi ze strony układu diagnostyki wraz z krótkim objaśnieniem.



Odczyty diagnostyczne wyświetlacza GreenStar 3 CommandCenter



Odczyty diagnostyczne wyświetlacza GreenStar 3

A—Widok
B—Tryb systemowy
C—Dostępne czujniki rzędu
D—Dostępna aktywacja RowSense
E—Licencja AutoTrac
F—Przesunięcie rzędu
G—Podstawowe źródło kierowania
H—Pozostały czas trybu czujnika na biegu jałowym

I—Napięcie lewego czujnika
J—Napięcie prawego czujnika
K—Kalibracja czujnika
L—CAL
M—Stan kalibracji

Dostępne czujniki rzędu:

- A — tak
- B — nie

Dostępna aktywacja naprowadzania na rząd:

- A — tak (jeśli aktywacja AutoTrac RowSense GS3 jest dostępna)
- A — nie (jeśli aktywacja AutoTrac RowSense GS3 jest niedostępna)

Licencja AutoTrac:

- A — tak (SF1)
- B — tak (SF2)
- C — nie

Przesunięcie rzędu:

- Aktualna wartość przesunięcia rzędu, odległość zmierzona w (in.) lub (mm).

Podstawowe źródło kierowania:

- A — brak

- B — GPS
- C — czujniki rzędu

Pozostały czas trybu czujnika na biegu jałowym:

- Czasomierz do odliczania czasu utraty sygnału GPS, wyświetla wartość w sekundach.

Napięcie lewego czujnika

- Napięcie spoczynkowe czujnika powinno być mniejsze niż 2,5 V.

Napięcie prawego czujnika

- Napięcie spoczynkowe czujnika powinno być większe niż 2,5 V.

Kalibracja czujnika

Stan kalibracji

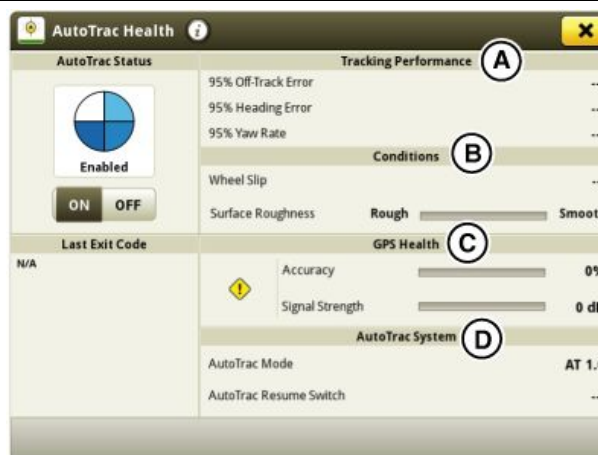
- Skalibrowane
- Brak kalibracji

zb48j1t,1692098536255 -53-12SEP23-1/1

Ekran diagnostyczny wyświetlacza 4. generacji

Stan AutoTrac: W obszarze Stan AutoTrac wyświetlany jest wykres kołowy statusu systemu AutoTrac oraz przełącznik do WŁĄCZANIA/WYŁĄCZANIA systemu AutoTrac.

WSKAZÓWKA: Wartości wydajności i warunków prowadzenia są obliczane w sposób ciągły, gdy system AutoTrac jest włączony (4/4 wykresu kołowego statusu) i prowadzi maszynę po linii. Wartości nie są aktualizowane, gdy system AutoTrac przejdzie do 3/4 lub 2/4 wykresu kołowego statusu i zmieniają się na "----" po przejściu do 1/4 wykresu kołowego statusu.



Ekran diagnostyczny wyświetlacza 4. generacji

Wydajność prowadzenia (A)

WSKAZÓWKA: Każda z poniższych wartości jest wyświetlana jako wartość dla 95 percentyli, co oznacza, że przez 95% czasu wydajność będzie równa lub większa od wyświetlanej wartości.

Błąd odchyłki poprzecznej 95% — odległość maszyny do najbliższej ścieżki. Błąd zwiększa się, aż maszyna osiągnie połowę drogi między ścieżkami, a następnie błąd

A—Wydajność prowadzenia
B—Warunki

C—Stan GPS
D—System AutoTrac

zacznie się zmniejszać w miarę zbliżania się do następnej ścieżki. W dobrych warunkach wartości powinny być równe lub mniejsze niż wymienione wartości:

	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)
Błąd odchyłki poprzecznej (wszystkie typy ścieżek)	4 cm (1.6 in)	8 cm (3.2 in)	12 cm (4.7 in)

Błąd kursu 95% — zależność kierunku ruchu maszyny względem bieżącej ścieżki. W dobrych warunkach

wartości powinny być równe lub mniejsze niż wymienione wartości:

	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)
Ścieżka prosta	0,8°	1°	1,2°
Krzywa/Okrężna ścieżka (Ta wartość zależy od ostrości krzywej. Ostrzejsze krzywe mają wyższe wartości.)	1,6°	3,0°	3,6°

Szybkość skrętu 95% — szybkość skrętu maszyny wpływająca na wydajność śledzenia. W dobrych

warunkach wartości powinny być równe lub mniejsze niż wymienione wartości:

	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)
Ścieżka prosta	1°	1,5°	1,8°
Krzywa/Okrężna ścieżka (Ta wartość zależy od ostrości krzywej. Ostrzejsze krzywe mają wyższe wartości.)	2°	4,5°	5,4°

Warunki (B)

WSKAZÓWKA: Dla wartości poza optymalnym zakresem wyświetlana jest żółta kontrolka LED wskaźnika stanu. Dla wartości w optymalnym zakresie wyświetlana jest zielona kontrolka LED wskaźnika stanu.

Chropowatość powierzchni — pomiar powierzchni, na której pracuje maszyna. Jest on obliczany na podstawie

informacji o przechyle wzdłużnym i poprzecznym oraz prędkości z odbiornika StarFire. Wskaźnik nierówności powierzchni jest żółty poza optymalnym zakresem i zielony w optymalnym zakresie.

Poślizg kół — wartość procentowa poślizgu kół jest mierzona poprzez porównanie odczytu prędkości kół z maszyny z prędkością GPS. Wartość większa niż 6% oznacza, że poślizg kół może mieć negatywny wpływ na wydajność systemu AutoTrac.

Stan GPS (C)

Dokładność — dokładność pozycyjna odbiornika wyświetlana w postaci procentowej. W celu osiągnięcia reklamowanej dokładności i powtarzalności wymagana jest wartość dokładności równa 100%.

Moc sygnału — jakość sygnału korekcyjnego StarFire odbieranego przez odbiornik.

System AutoTrac (D)

Tryb AutoTrac — wskazuje rodzaj zespołu sterującego AutoTrac zainstalowanego w maszynie.

Zespół sterujący	Tryb AutoTrac
AT2 (7R nr ser. 110101–, 8R nr ser. 160001–, 8RT nr ser. 923001–, 8RX nr ser. 801001–)	AT 2.0
AT1 (zintegrowany lub zainstalowany fabrycznie zespół sterujący AutoTrac)	AT 1.0
Sterownik AutoTrac 300	ATC 300
Sterownik AutoTrac firmy Raven	Sterownik ATC Raven
System AutoTrac firmy Reichardt	ATC Reichardt
Sterownik AutoTrac firmy Deere	Sterownik ATC Deere
AutoTrac Universal 300	ATC 300
AutoTrac Universal 200	ATC 200
AutoTrac Universal 100	ATC 100

Przełącznik przywracania systemu AutoTrac — po naciśnięciu wskazuje stan włączenia, a po zwolnieniu stan wyłączenia.

zb48j1t,1692676792441 -53-23AUG23-2/2

Czyszczenie czujników rzędu

Czyszczenie czujników rzędu

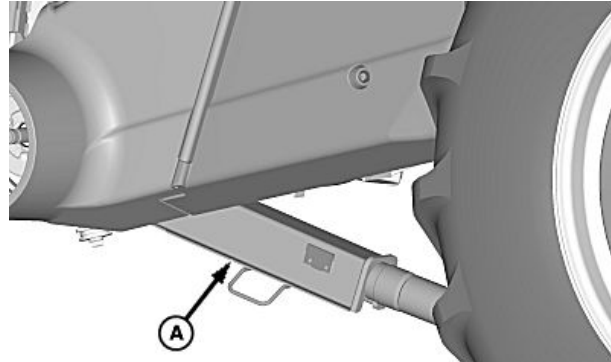
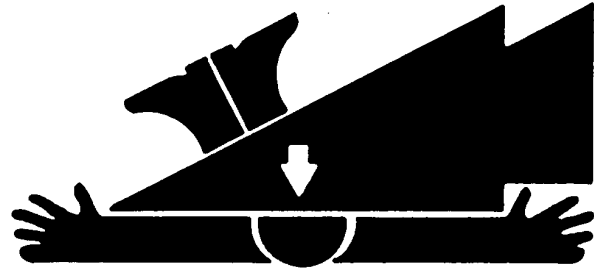
! UWAGA: WYŁĄCZYĆ silnik, włączyć hamulec postojowy i wyjąć kluczyk ze stacyjki.

Unieść heder i opuścić ogranicznik zabezpieczający (A) na tłoczyko siłownika hydraulicznego.

Czujniki rzędu należy sprawdzać codziennie w celu oceny konieczności czyszczenia. Materiał nagromadzony na czujnikach może uniemożliwiać swobodę ruchu i zmniejszać wydajność działania. W celu wyczyszczenia czujników rzędu usunąć zanieczyszczenia z czujników i otaczającego obszaru. Sprawdzić, czy czujniki poruszają się swobodnie.

Co roku sprawdzać tuleje i wały czujników pod kątem nadmiernego zużycia. W razie potrzeby wymienić.

A—Ogranicznik zabezpieczający



TS696 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

KR43067,00000B3 -53-11NOV08-1/1

Indeks

Strona	Strona
B	N
Bezpieczeństwo	Napięcie
Bezpieczna obsługa techniczna, praktyki 5-2	Czujniki rzędu 25-8, 30-4
C	P
Czas opóźnienia 15-1	Pas między obrabianymi rzędami..... 25-6, 30-3
Czujnik rzędu	Przesunięcia
Ikona 35-1	Układ naprowadzania na rząd 25-6, 30-3
Obsługa za pomocą GPS 35-1	Przycisk 2
Przycisk stanu 15-1	Przycisk przywracania 15-1
Utrata sygnału 35-1	Przycisk 3
Zainstalowany 35-1	Przycisk przywracania 15-1
Czujniki rzędu	Przycisk przywracania
Czas opóźnienia 15-1	Konfiguracja 15-1
Czyszczenie 60-1	Przycisk 2..... 15-1
Kalibracja 25-8, 30-4	Przycisk 3..... 15-1
Napięcie 25-8, 30-4	Tryb naprowadzania na rząd 15-1
Wyrównanie łodyg..... 25-6, 30-3	Tryb wejścia w rząd 15-1
Czyszczenie	
Czujniki rzędu 60-1	
D	R
Diagnostyka 55-1	Rozdzielacze łąnu 25-6, 30-3
Dźwignia wielofunkcyjna..... 15-1	
G	S
GPS	Słowa ostrzegawcze, znaczenie..... 5-1
Czujnik rzędu 35-1	SSU 15-1
I	T
Ikona	Tryb AutoTrac
Czujnik rzędu 35-1	Krzywe adaptacyjne..... 40-7
Informacje ogólne	Tryb Dokumentacja
Odnośniki ogólne	Krzywe adaptacyjne..... 40-7
Nazwy handlowe -3	Tryb naprowadzania na rząd
K	Przycisk przywracania 15-1
Kalibracja	Tryb wejścia w rząd
Czujniki rzędu 25-8, 30-4	Przycisk przywracania 15-1
Diagnostyka 55-1	
Konfiguracja	
Przycisk przywracania 15-1	
Konserwacja	
Czyszczenie czujników rzędu 60-1	
Krzywe adaptacyjne	
Tryb AutoTrac 40-7	
Tryb Dokumentacja 40-7	
Zapis ręczny..... 40-7	
	U
	Układ naprowadzania na rząd
	Diagnostyka 55-1
	Ustawienia przesunięcia 25-6, 30-3
	Wyrównanie 25-6, 30-3
	Utrata sygnału
	Czujnik rzędu 35-1
	W
	Wartość przesunięcia 20-1
	Włączanie 20-1
	Włączanie systemu..... 15-1

Ciąg dalszy na następnej stronie

Strona

Włączanie/wyłączanie stanu czujnika.....	15-1
Wykrywanie i usuwanie usterek	
Ekran diagnostyczny.....	55-1
Wymagania.....	20-1
Wyrównanie	
Układ naprowadzania na rząd	25-6, 30-3
Wyrównanie łodyg	
Czujniki rzędu	25-6, 30-3

Z

Zainstalowany	
Czujnik rzędu	35-1
Zapis ręczny	
Krzywe adaptacyjne.....	40-7
Zawracanie na obrzeżach	35-2
Zgodność.....	20-1

Informacje techniczne

Informacje techniczne można zakupić u John Deere. Publikacje są dostępne w formie drukowanej lub elektronicznej (CD-ROM).

Zamówienia można składać, wybierając jedną z następujących możliwości:

- Księgarnia Techniczna John Deere: **www.John-Deere.com/TechInfoStore**
- Telefonicznie pod numerem 1-800-522-7448
- Skontaktować się z dealerem John Deere

Na dostępne informacje składają się:

KATALOGI CZĘŚCI z zestawieniem części serwisowych dostępnych do danej maszyny z widokami rozłożonych zespołów, co pomaga zidentyfikować prawidłowe części. Jest to również przydatne przy montażu i demontażu.



TS189 —UN—17JAN89

DX,SERVIT -53-07DEC16-1/4

INSTRUKCJE OBSŁUGI zawierają informacje o bezpieczeństwie, użytkowaniu, konserwacji i obsłudze.



TS191 —UN—02DEC88

DX,SERVIT -53-07DEC16-2/4

INSTRUKCJE NAPRAW przedstawiające informacje o obsłudze serwisowej danej maszyny. Zawierają specyfikacje, zilustrowane procedury montażu i demontażu, schematy przepływu oleju hydraulicznego i schematy połączeń elektrycznych. Niektóre produkty mają osobne instrukcje z informacjami o naprawach i diagnostyce. Do niektórych podzespołów, takich jak silnik, dostępne są osobne instrukcje napraw podzespołów.



Ciąg dalszy na następnej stronie

DX,SERVIT -53-07DEC16-3/4

TS224 —UN—17JAN89

PROGRAM EDUKACYJNY obejmuje pięć obszernych serii książek zawierających podstawowe informacje niezależne od producenta:

- Podręczniki z serii podstaw rolnictwa obejmują technologie gospodarstw o profilu produkcji roślinnej i zwierzęcej.
- Seria zarządzania biznesem w rolnictwie rozpatruje problemy rzeczywistego świata i oferuje praktyczne rozwiązania w zakresie marketingu, finansowania, wyboru sprzętu i zgodności pod kątem współpracy.
- Podręczniki podstaw obsługi serwisowej pokazują sposoby naprawy i konserwacji sprzętu do zastosowań niedrogowych.
- Podręczniki podstaw użytkowania maszyn objaśniają możliwości i regulacje maszyn, sposoby na poprawienie osiągnięć i wyeliminowania zbędnych prac polowych.
- Podręczniki podstaw maszyn kompaktowych zawierają instrukcje na temat serwisowania i konserwacji sprzętu o mocy do 40 KM na WOM.



TS1663 —UN—10OCT97

DX,SERVLIT -53-07DEC16-4/4

Z obsługą John Deere podołasz pracy

John Deere jest do Twojej dyspozycji

SATYSFAKCJA KLIENTA jest ważna dla John Deere.

Nasi dealerzy dołożą wszelkich starań, aby zapewnić Ci szybką, efektywną obsługę i części:

- Obsługę i części serwisowe, aby wesprzeć Twój sprzęt.
- Wyszkolonych techników serwisu oraz niezbędne narzędzia diagnostyczne i naprawcze do prac obsługowych przy Twoim sprzęcie.

PROCES ROZWIĄZYWANIA PROBLEMU KU ZADOWOLENIU KLIENTA

Dealer John Deere ma za zadanie wspierać Twój sprzęt i rozwiązywać każdy Twój problem.

1. W przypadku kontaktu z dealerem, należy przygotować następujące informacje:

- Model maszyny i numer identyfikacyjny produktu
- Data zakupu
- Natura problemu

2. Omówić problem z szefem serwisu dealera.



TS201—UN—15APR13

3. Jeśli rozwiązanie nie leży w jego gestii, przedstawić problem kierownictwu punktu dealerskiego i poprosić o pomoc.

4. W przypadku uporczywego problemu, którego punkt dealerski nie jest stanie rozwiązać, poprosić swojego dealera o kontakt z John Deere celu uzyskania wsparcia. Można także skontaktować się z Centrum Wsparcia Klienta Sektora Rolnego po numerem 1-866-99DEERE (866-993-3373) lub poprzez e-mail na stronie www.deere.com/en_US/ag/contactus/.

DX,IBC,2 -53-02APR02-1/1

