

Комбайн Auto- Trac RowSense и хлопкоуборочные комбайны



JOHN DEERE



РУКОВОДСТВО ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ

**Комбайн AutoTrac RowSense и
хлопкоуборочные комбайны**

OMPFP24379 ВЫПУСК К3 (RUSSIAN)

John Deere Ag Management Solutions

PRINTED IN U.S.A.

Введение

Предисловие

Спасибо за приобретение изделия John Deere.

Внимательно ПРОЧИТАЙТЕ ДАННОЕ РУКОВОДСТВО, чтобы ознакомиться с методами правильной эксплуатации и обслуживания изделия. Невыполнение этого требования может привести к несчастному случаю или повреждению оборудования. Возможно, текст данного руководства, а также надписи на предупредительных наклейках для вашего изделия, переведены и на другие языки. (Для заказа посетите сайт <https://techpubs.deere.com/>.)

ДАННОЕ РУКОВОДСТВО ЯВЛЯЕТСЯ неотъемлемой частью изделия; оно должно передаваться с изделием при последующей продаже.

ЕДИНИЦЫ ИЗМЕРЕНИЯ в данном руководстве приведены как в метрической, так и в традиционной американской системе единиц. Используйте только оригинальные запасные части и крепежные детали. Для крепежных деталей с метрической или дюймовой резьбой может потребоваться специальный метрический или дюймовый гаечный ключ.

ПРАВУЮ И ЛЕВУЮ стороны определяют, встав лицом по ходу движения машины или рабочего оборудования передним ходом.

ЗАПИШИТЕ ИДЕНТИФИКАЦИОННЫЕ НОМЕРА ИЗДЕЛИЙ (P.I.N.) в данном руководстве по эксплуатации. Для облегчения поиска изделия в случае его угона следует внимательно переписать все номера. При заказе запасных частей вашему дилеру

тоже понадобятся эти номера. Сохраните резервную копию идентификационных номеров в надежном месте, не в машине, или в удалении от изделия.

ГАРАНТИЯ предоставляется клиентам в рамках программы послепродажной поддержки от компании John Deere при условии эксплуатации и обслуживания оборудования в соответствии с данным руководством. Условия гарантии разъясняются в гарантийном свидетельстве или обязательстве, которое можно получить у дилера.

Эта гарантия предусматривает замену изделий John Deere, если дефекты в них обнаруживаются в течение гарантийного срока. В некоторых случаях компания John Deere предоставляет также (часто бесплатно для заказчика) усовершенствования на месте эксплуатации даже по истечении гарантийного срока. В случае неправильной эксплуатации или модификации оборудования с целью изменения его рабочих характеристик с нарушением первоначальных заводских спецификаций, данная гарантия аннулируется, и в предоставлении усовершенствований на месте эксплуатации может быть отказано.

Если вы не являетесь первым владельцем изделия, то в ваших интересах связаться с дилером John Deere и сообщить серийный номер вашей машины. Это поможет компании John Deere извещать вас о неисправностях или модернизации продукции.

Серийный номер:

zb48j1t,1692254533140 -59-17AUG23-1/1

Товарные знаки

Товарные знаки	
AMS	Товарный знак Deere and Company
Android™	Товарный знак Google Inc.
Apple	Товарный знак Apple, Inc.
AutoTrac	Товарный знак Deere and Company
Bluetooth	Товарный знак Bluetooth SIG
CommandCenter	Товарный знак Deere and Company
GreenStar	Товарный знак Deere and Company
iGrade™	Товарный знак Deere and Company
iTEC	Товарный знак Deere and Company
JDLink	Товарный знак Deere and Company
John Deere Remote Display Access	Товарный знак Deere and Company
Microsoft®	Товарный знак Microsoft Corporation в США и других странах
RowSense™	Товарный знак Deere and Company
Service ADVISOR	Товарный знак Deere and Company
StarFire	Товарный знак Deere and Company
StellarSupport™	Товарный знак Deere and Company
Surface Water Pro	Товарный знак Deere and Company
Windows	Товарный знак Microsoft Corporation в США и других странах

bvmsit,1690521760389 -59-22AUG23-1/1

Содержание

Стр.	Стр.
Техника безопасности	
Ознакомление с информацией по технике безопасности 5-1	Настройка смещения системы вождения по рядкам 30-3
Разъяснение значений предупредительных надписей 5-1	Процедура калибровки датчиков рядков 30-4
Соблюдение инструкций по технике безопасности 5-2	Включение системы
Практика безопасного техобслуживания 5-3	Дисплеи и индикаторы 35-1
Безопасное обращение с электрическими компонентами и кронштейнами 5-3	Включение датчиков рядков 35-2
Безопасная эксплуатация систем навигации 5-4	Дисплей GreenStar 3 — линия ведения
Правильное использование ремня безопасности 5-4	Прямая линия ведения 40-1
Держаться на расстоянии от уборочного орудия 5-5	Адаптивные кривые 40-5
Нормативная информация и сведения о соответствии стандартам	Кривые АБ 40-8
Декларация соответствия нормативам ЕС 10-1	Круговой маршрут 40-10
Кнопка возобновления	Рядковый копир 40-12
Настройка кнопки возобновления 15-1	Замена линии ведения 40-13
AutoTrac RowSense	Маршрут по канаве 40-13
Общие сведения 20-1	Маршрут по валу 40-13
Настройки и калибровка системы на машинах 2012 модельного года и более поздних	GreenStar 3 CommandCenter — линия ведения
Настройка системы AutoTrac RowSense с помощью дисплея GreenStar .. 25-1	Прямая линия ведения 45-1
Настройка системы AutoTrac RowSense с использованием дисплея 4-го поколения 25-4	Адаптивные кривые 45-3
Настройка смещения системы вождения по рядкам 25-6	Кривые АБ 45-7
Настройка режима въезда на рядок 25-6	Круговой маршрут 45-9
Процедура калибровки датчика рядков, выполняемая с использованием дисплея GreenStar 25-8	Рядковый копир 45-11
Процедура калибровки датчика ряда с использованием дисплея 4-го поколения 25-9	Дисплей 4-го поколения — линия ведения
Настройки и калибровка системы на машинах 2011 модельного года и более ранних моделях	Прямая линия ведения 50-1
Настройки AutoTrac RowSense 30-1	Непрямая линия ведения 50-2
	Круговой маршрут 50-4
	Маршрут по заданному границами полю 50-5
	Диагностика
	Экраны диагностики для GreenStar 3 55-1
	Экран диагностики для 4-го поколения 55-2
	Очистка датчиков рядков
	Очистка датчиков рядков 60-1

Оригинальное руководство. Все данные, иллюстрации и спецификации в этом руководстве основаны на последней информации, имеющейся на момент публикации. Компания оставляет за собой право вносить изменения в любое время без уведомления.

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

Ознакомление с информацией по технике безопасности

Этот знак предупреждает об опасности. Наличие этого знака на машине или в тексте данного руководства предупреждает о потенциальной опасности несчастного случая.

Соблюдайте рекомендуемые меры предосторожности и правила безопасной эксплуатации.



DX,ALERT -59-03OCT22-1/1

T81388 —UN—28JUN13

Разъяснение значений предупредительных надписей

ОПАСНО; предупреждающая надпись указывает на опасную ситуацию, которая, если ее не удалось избежать, приведет к смерти или тяжелым травмам.

ВНИМАНИЕ!; предупреждающая надпись указывает на опасную ситуацию, которая, если ее не удалось избежать, приведет к смерти или тяжелым травмам.

ОСТОРОЖНО!; предупреждающая надпись указывает на опасную ситуацию, которая, если ее не удалось избежать, приведет к незначительной или небольшой травме. **ОСТОРОЖНО** может также использоваться для предупреждения о необходимости соблюдения техники безопасности в связи с событиями, которые могут привести к травмам.

Предупреждающие надписи "ОПАСНО!", "ВНИМАНИЕ!" или "ОСТОРОЖНО!" используются вместе с предупреждающими символами. **ОПАСНО** указывает на наиболее серьезный риск.



Знаки безопасности **ОПАСНО** или **ВНИМАНИЕ** располагаются рядом с конкретными зонами риска. Общие меры предосторожности перечислены на знаках безопасности **ОСТОРОЖНО**. Надпись "ВНИМАНИЕ!" также используется в данном руководстве для того, чтобы привлечь внимание к указаниям по технике безопасности.

DX,SIGNAL -59-05OCT16-1/1

TS187 —59—08SEP03

Соблюдение инструкций по технике безопасности

Внимательно прочитайте все сообщения по технике безопасности в данном руководстве и на знаках безопасности на самой машине. Поддерживайте знаки безопасности в исправном состоянии. Заменяйте отсутствующие и поврежденные знаки безопасности. Убедитесь, что на новых компонентах оборудования и запасных частях размещены актуальные знаки безопасности. Запасные знаки безопасности можно заказать у дилера компании John Deere, обслуживающего вашу организацию.

На деталях и компонентах, полученных от поставщиков, может находиться дополнительная информация по технике безопасности, отсутствующая в данном руководстве по эксплуатации.

Изучите порядок эксплуатации машины и научитесь правильно обращаться с ее органами управления. Лица, не прошедшие подготовку, не должны допускаться к работе на машине.

Содержите машину в исправном рабочем состоянии. Несанкционированные модификации машины



могут отрицательно сказаться на ее работе и/или безопасности ее эксплуатации, а также сократить срок службы машины.

Если вы не понимаете смысл любой части данного руководства и нуждаетесь в помощи, обращайтесь к дилеру компании John Deere, обслуживающему вашу организацию.

TS201 —UN—15APR13

DX,READ -59-01AUG22-1/1

Практика безопасного техобслуживания

Перед началом работы ознакомиться с процедурой обслуживания. Содержите рабочее место в чистом и сухом состоянии.

Не производите смазку, техобслуживание или регулировку машины во время ее движения. Руки, ноги и одежда должны находиться на удалении от узлов с силовым приводом. Отключите все питание и задействуйте органы управления, чтобы сбросить давления. Опустите оборудование на землю. Заглушите двигатель. Извлеките ключ зажигания. Дайте машине остыть.

Надежно закрепите все узлы машины, которые проходят техобслуживание в поднятом положении.

Все детали должны быть в исправном состоянии и правильно установлены. Повреждения следует сразу же ремонтировать. Изношенные или вышедшие из строя детали подлежат замене. Полностью удалите скопившуюся смазку, масло и мусор.

На самоходном оборудовании перед началом регулировки электрических систем или сварки на машине отсоедините заземляющий кабель (–) аккумуляторной батареи.

На буксируемом дополнительном оборудовании отсоедините жгуты проводов от трактора перед началом обслуживания компонентов электрической системы или перед выполнением на машине сварочных работ.

Падение в ходе мойки или работы на высоте может привести к серьезным травмам. Чтобы было легко



добраться до любого места, используйте лестницу или платформу. Используйте устойчивые и надежные опоры для рук и ног.

DX,SERV -59-28FEB17-1/1

TS218 — UN—23AUG88

Безопасное обращение с электрическими компонентами и кронштейнами

Падение при установке или снятии электрических компонентов, устанавливаемых на оборудование, может стать причиной серьезных травм. Чтобы было легче добраться до места крепления, следует использовать погрузчик или подъемную платформу. Необходимо использовать прочные безопасные опоры для ног и поручни. Не устанавливайте и не снимайте компоненты в условиях высокой влажности и обледенения.

В случае установки базовой станции RTK на башню или иное высотное сооружение, в случае ее обслуживания, следует пользоваться услугами сертифицированных монтажников-высотников.

В случае установки или обслуживания мачты для размещения приемника GPS, используемой на рабочем оборудовании, следует применять надлежащую технику для подъема и надевать



соответствующую защитную экипировку. Мачта тяжелая и неудобная. Если место монтажа не доступно с земли или монтажной платформы, то для выполнения работ потребуется привлечь двух человек.

DX,WW,RECEIVER -59-24AUG10-1/1

TS249 — UN—23AUG88

Безопасная эксплуатация систем навигации

Не используйте системы навигации на автодорогах. Всегда выключайте (деактивируйте) системы навигации, прежде чем выезжать на автодорогу. Не пытайтесь включать (задействовать) систему навигации при передвижении по автодороге.

Системы навигации призваны помочь оператору эффективнее работать в поле. Оператор всегда несет ответственность за маршрут движения машины. Навигационные системы не распознают автоматически и не предотвращают столкновения с препятствиями или другими машинами.

К системам навигации относятся любые приложения, которые автоматизируют рулевое управление машиной. К ним относятся, помимо прочего, системы AutoTrac, iTEC, система автоматизации поворотов AutoTrac, система пассивного ведения орудия AutoTrac, система AutoTrac Universal, AutoTrac Controller, система AutoTrac и система синхронизации машины John Deere.

Во избежание травм оператора и посторонних лиц:

- Никогда не садитесь в машину и не выходите из нее на ходу.

- Убедитесь, что машина, дополнительное оборудование и система навигации настроены должным образом.
 - При использовании iTEC, системы автоматизации поворотов AutoTrac или системы пассивного ведения орудия AutoTrac проверьте точность установленных границ.
 - Если используется система синхронизация машины John Deere, убедитесь, что начальная точка ведомой машины откалибрована с учетом достаточного пространства между машинами.
- Сохраняйте бдительность и следите за окружающей обстановкой.
- Берите на себя управление управляемыми колесами по необходимости, чтобы избежать опасных ситуаций в поле, а также столкновения с посторонними лицами, оборудованием или другими препятствиями.
- Прекращайте работу, если плохая видимость мешает управлять машиной, различать людей и препятствия на пути машины.
- При выборе скорости машины следует учитывать полевые условия, видимость и конфигурацию машины.

bvmsit,1690521594604 -59-28JUL23-1/1

Правильное использование ремня безопасности

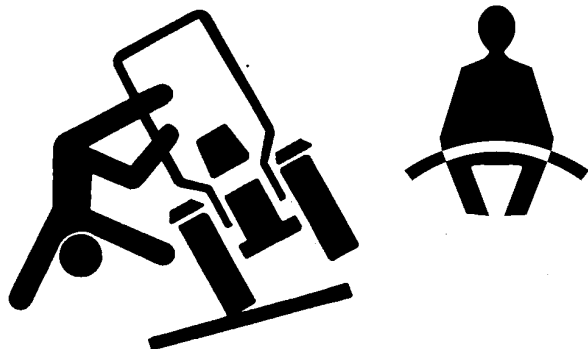
Поможет избежать переломов или смерти при переворачивании.

Данная машина оснащена системой защиты при опрокидывании (СЗО). ИСПОЛЬЗОВАТЬ ремень безопасности при работе с СЗО.

- Удерживая защелку, натянуть ремень безопасности поперек тела.
- Вставить защелку в пряжку. Должен послышаться щелчок.
- Потянуть за защелку ремня безопасности, чтобы убедиться в надежном креплении ремня.
- Плотно прижать ремень безопасности поперек бедер.

Если ремень, его пряжка, крепежные детали или отводящее устройство имеют следы повреждений, весь ремень безопасности подлежит замене.

Ремень безопасности и крепежные детали должны проверяться не реже одного раза в год. При этом



ремень проверяется на наличие всех крепежных деталей ремня, а также таких повреждений, как: порезы, протертые места, признаки чрезмерного износа или ненадлежащего использования, обесцвечивание или абразивный износ. При замене следует использовать только детали, утвержденные для данной машины. Обратиться к дилеру John Deere.

TS1729—UN—24MAY13

DX,ROPS1 -59-22AUG13-1/1

Держаться на расстоянии от уборочного орудия

Режущий аппарат, шнек, мотовило и задающие валки по условиям технологии невозможно полностью закрыть при работе. При работе держаться на расстоянии от этих движущихся частей. Перед профилактикой или чисткой машины всегда отключать главную муфту сцепления, заглушить двигатель и извлечь ключ зажигания.



ES118704 —UN—21MAR95

FX,CUT -59-21DEC90-1/1

Декларация соответствия нормативам ЕС

Deere & Company
г. Молин, штат Иллинойс, США

Нижеуказанное лицо заявляет, что

Изделие: AutoTrac RowSense

соответствует всем положениям и основным требованиям следующих директив:

Директива	Количество	Метод сертификации
Директива по электромагнитной совместимости	2004/108/EC	Самостоятельная сертификация в соответствии с положениями Приложения II Директивы

ФИО и адрес лица в Европейском сообществе, уполномоченного для составления комплекта технической документации:

Бригитт Бирк (Brigitte Birk)
Европейский офис компании Deere & Company
John-Deere-Strasse 70
Mannheim, Germany D-68163
EUConformity@JohnDeere.com

Место составления декларации:
Kaiserslautern, Германия

Наименование: Aaron Senneff

Дата составления декларации: 29 июля
2011 г.

Название: Engineering Manager, John Deere Intelligent
Solutions Group

Производственное подразделение: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



zb48j1t,1695303948124 -59-21SEP23-1/1

Настройка кнопки возобновления

Если на машину с системой AutoTrac устанавливается кукурузная жатка RowSense, то кнопки активации 2 и 3 на многофункциональной рукоятке управления автоматически переключаются в режим управления функцией опускания жатки или возобновления автоматического управления AutoTrac для данной системы. Начиная с 2012 модельного года и на всех более поздних моделях машин, кнопку Auto можно использовать для активации системы AutoTrac, при этом датчики определения рядков включатся после того, как культура коснется чувствительных элементов. (Более подробная информация приведена в разделе Выбор режима въезда на рядок и включение Системы.)



Кнопка "Возобновить" на машине (более ранняя версия)



Кнопка "Возобновить" на машине (более поздняя версия)

www.jd.com, 1630624195361 - 59-050 OCT23-1/1

PC562138 —UN—28JUL23

PC562139 —UN—28JUL23

AutoTrac RowSense

Общие сведения

В состав системы AutoTrac RowSense входят следующие компоненты

- Интегрированная система AutoTrac установлена и активирована на машине с обновленной версией ПО системы AutoTrac RowSense, запрограммированной в блоке системы рулевого управления (SSU), активация AutoTrac SF1 или SF2.
 - Для комбайнов 50 и 60 серий требуется установка контроллера с мостовым датчиком переменного тока и обновление ПО для контроллера шлюзов.
 - На комбайны 2008 модельного года S, W, T серий и на комбайны 2009 модельного года C серии необходимо установить шину LYNX для того, чтобы они стали совместимыми с системой AutoTrac RowSense.
- Интегрированная система AutoTrac установлена и активирована на машине с обновленной версией ПО системы AutoTrac RowSense, запрограммированной в блоке системы рулевого управления (SSU), активация AutoTrac SF1 или SF2.
- Для машин модельного года 2012 и более новых моделей требуется дисплей GreenStar 3 2630 или дисплей GreenStar 3 CommandCenter или более новый дисплей.
- Для машин модельного года 2011 и более ранних моделей требуется дисплей GreenStar 2 2600 или дисплей GreenStar 3 2630.
- Активация AutoTrac RowSense.
- Активация системы GS2 AutoTrac RowSense SF1 с устаревшей активацией системы GS2 AutoTrac SF1.
- Активация системы GS2 AutoTrac RowSense SF2 с устаревшей активацией системы GS2 AutoTrac SF2 или активация GS2 AutoTrac.

- Активация AutoTrac RowSense для дисплея 4-го поколения.
- Приемник StarFire, способный принимать сигналы поправок SF1, SF2, SF3 или RTK.
- Одна пара датчиков рядков, установленная на кукурузную жатку одобренной модели.

Система AutoTrac RowSense работает со всеми существующими алгоритмами отслеживания. Система AutoTrac работает в следующих режимах: Адаптивные кривые, кривые АВ, ведение по кругу, ведение по кривой. Система AutoTrac RowSense представляет собой усовершенствованную систему автоматического управления AutoTrac на совместимом дисплее точного земледелия при уборке кукурузы. Датчики рядков, установленные на кукурузной жатке одобренной модели, обнаруживают стебли культуры, чтобы определить, где находится ряд. Приложение "Навигация AutoTrac" использует сигнал датчика рядов в сочетании с имеющимися сигналами AutoTrac для поддержания машины на пути ведения. Если сигналы от датчиков рядков не поступают (например, при движении по водотоку), используется обычная GPS-навигация. Большинство остальных характеристик системы автоматического вождения AutoTrac остаются неизменными. Датчики рядков подают дополнительный сигнал системе рулевого управления машиной. Все режимы слежения настраиваются так же, как настраивается режим GPS для системы AutoTrac.

zb48j1t,1688365471549 -59-28SEP23-1/1

Настройка системы AutoTrac RowSense с помощью дисплея GreenStar

PC582158 —UN—01AUG23

Использование дисплея GreenStar 3

ПРИМЕЧАНИЕ: Перед использованием данной системы необходимо выполнить следующие действия в дополнение к настройке системы автоматического вождения AutoTrac:



Меню

1. Выберите "Меню".

zb48j1t,1690443942471 -59-17SEP23-1/13

2. Выберите "GreenStar (GS3)".

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1690443942471 -59-17SEP23-2/13

3. Выберите "Навигация".

PC582160 —UN—01AUG23



Навигация

zb48j1t,1690443942471 -59-17SEP23-3/13

4. Выберите "Настройки системы навигации".

PC582161 —UN—01AUG23



Настройки системы автоматического вождения

zb48j1t,1690443942471 -59-17SEP23-4/13

5. Выберите "Изменение настроек RowSense".

PC582162 —UN—01AUG23



Изменение настроек RowSense

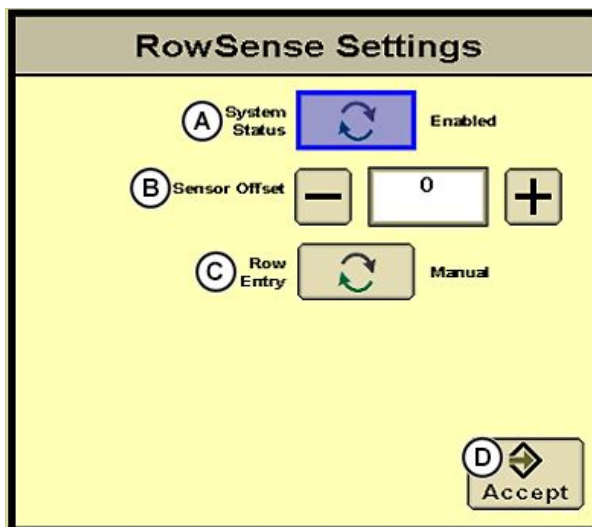
Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1690443942471 -59-17SEP23-5/13

6. Выберите "Состояние системы" (A), чтобы включить датчики системы автоматического вождения по рядкам.
7. Проверьте правильность выбранного значения смещения датчика (B) (значением по умолчанию является 0).
8. Выберите "Въезд на рядок" (C) для требуемого режима.
9. Нажмите кнопку "Принять" (D), чтобы выйти из меню "Настройки RowSense".

A—Состояние системы
B—Смещение датчика

C—Въезд на рядок
D—Принять



Страница "Настройки RowSense"

zb48j1t,1690443942471 -59-17SEP23-6/13

PC582140 —UN—28JUL23

10. Пиктограмма AutoTrac RowSense будет отображаться на странице отслеживания рабочего процесса интерфейса пользователя приложения "Навигация AutoTrac".

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -59-17SEP23-7/13

Использование дисплея CommandCenter GreenStar 3

PC582158 —UN—01AUG23

ПРИМЕЧАНИЕ: Перед использованием данной системы необходимо выполнить следующие действия в дополнение к настройке системы автоматического вождения AutoTrac:

1. Выберите "Меню".



Меню

zb48j1t,1690443942471 -59-17SEP23-8/13

2. Выберите "GreenStar (GS3)".

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1690443942471 -59-17SEP23-9/13

3. Выберите "Настройки".

PC582163 —UN—01AUG23



Настройки

zb48j1t,1690443942471 -59-17SEP23-10/13

4. Выберите "Настройки RowSense".

PC582164 —UN—01AUG23



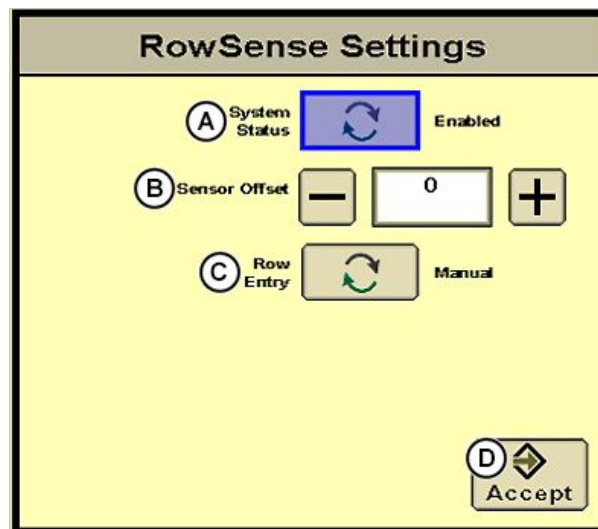
Настройки системы RowSense

zb48j1t,1690443942471 -59-17SEP23-11/13

5. Выберите "Состояние системы" (A), чтобы включить датчики системы автоматического вождения по рядам.
6. Проверьте правильность выбранного значения смещения датчика (B) (значением по умолчанию является 0).
7. Выберите "Въезд на рядок" (C) для требуемого режима.
8. Нажмите кнопку "Принять" (D), чтобы выйти из меню "Настройки RowSense".

A—Состояние системы
B—Смещение датчика

C—Въезд на рядок
D—Принять

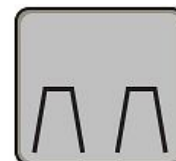


Страница "Настройки RowSense"

zb48j1t,1690443942471 -59-17SEP23-12/13

9. Пиктограмма AutoTrac RowSense будет отображаться на странице отслеживания рабочего процесса интерфейса пользователя приложения "Навигация AutoTrac".

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -59-17SEP23-13/13

Настройка системы AutoTrac RowSense с использованием дисплея 4-го поколения

PC28961 —UN—24APR23

ПРИМЕЧАНИЕ: Перед использованием данной системы необходимо выполнить следующие действия в дополнение к настройке системы автоматического вождения AutoTrac:

1. Выберите "Меню".



Меню

bvmsit,1690446889571 -59-17SEP23-1/7

2. Выберите Приложения.

PC582132 —UN—27JUL23



Приложения

bvmsit,1690446889571 -59-17SEP23-2/7

3. Выберите систему навигации AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Система навигации AutoTrac

bvmsit,1690446889571 -59-17SEP23-3/7

4. Выберите "Информация".

PC582133 —UN—27JUL23



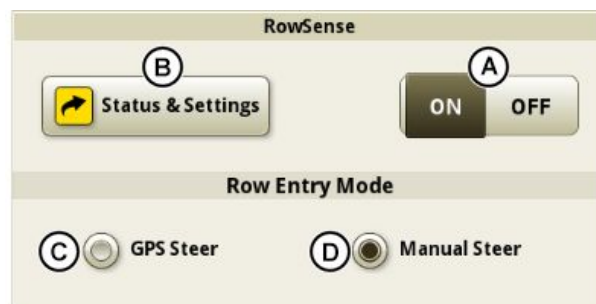
Информация

bvmsit,1690446889571 -59-17SEP23-4/7

5. Выберите ВКЛ./ВЫКЛ. (A) для включения датчиков системы автоматического вождения по рядкам.
6. Выберите "Въезд на рядок" для требуемого режима (C) или "Ручное управление" (D).
7. Выберите "Состояние и настройки" (B), чтобы получить доступ к настройке смещения датчика.

A—ВКЛ./ВЫКЛ.
B—Состояние и настройки

C—Рулевое управление по GPS
D—Ручное рулевое управление



Страница "Информация RowSense"

PC582136 —UN—27JUL23

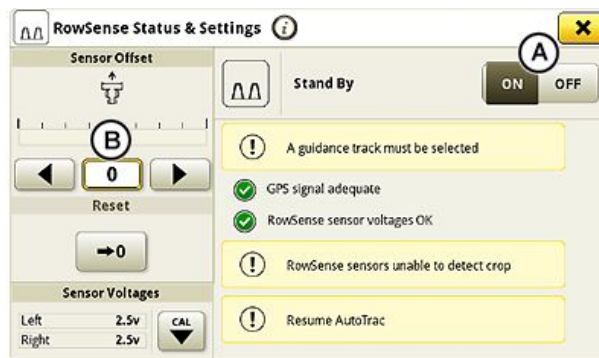
Продолжение на следующей стр.

bvmsit,1690446889571 -59-17SEP23-5/7

8. Проверьте правильность выбранного значения смещения датчика (В) (значением по умолчанию является 0).
9. Выберите ВКЛ./ВЫКЛ. (А) для включения датчиков системы автоматического вождения по рядкам.
10. Нажмите X в правом верхнем углу, чтобы выйти из меню "Состояние и настройки" системы RowSense.

А—ВКЛ./ВЫКЛ.

В—Смещение датчика



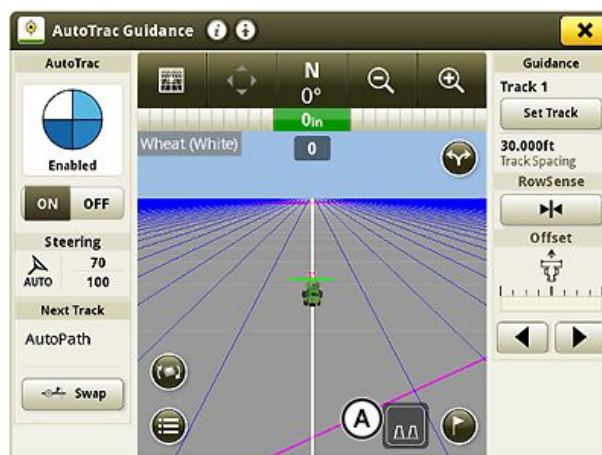
Страница состояния и настройки RowSense

bvwmst,1690446889571 -59-17SEP23-6/7

PC582135 —UN—27JUL23

11. Пиктограмма AutoTrac RowSense (А) будет отображаться на странице приложения "Навигация AutoTrac".

А—AutoTrac RowSense



Страница приложения "Навигация AutoTrac" с включенной системой RowSense

bvwmst,1690446889571 -59-17SEP23-7/7

PC582137 —UN—28JUL23

Настройка смещения системы вождения по рядам

Для изменения выравнивания стеблей, поступающих в кукурузную жатку, в систему навигации по рядам можно добавить некоторое смещение.

Примеры, когда требуется изменение выравнивания:

- Стыковое междурядье приходится по центру жатки, при этом она заваливает некоторые рядки. Можно изменить настройки смещения с целью выравнивания, в результате все рядки будут наклоняться, но уже не так сильно.
- Делители жатки с датчиками рядков не выровнены с рядками. До тех пор пока не появится возможность проведения ремонтных работ для правильного функционирования датчиков, вы можете временно использовать данную настройку для компенсации неточного выравнивания.

При выборе значений смещения менее 0, машина будет постепенно смещаться в левую сторону, при выборе значений больше 0, машина будет постепенно смещаться в правую сторону. Значение по умолчанию равно 0, допустимый диапазон значений от -50 до 50.

1. Для перехода к настройкам RowSense:

Для дисплея GreenStar 3: Выберите "Меню", "GreenStar (GS3)", "Навигация", "Настройки навигации", а затем выберите "Изменение настроек RowSense". Для получения дополнительной информации см. пункт "Настройка системы

AutoTrac RowSense с использованием дисплея GreenStar" в данном разделе.

2. **Для дисплея CommandCenter GreenStar 3:** Выберите "Меню", "GreenStar (GS3)", "Настройки", а затем выберите "Настройки RowSense". Для получения дополнительной информации см. пункт "Настройка системы AutoTrac RowSense с использованием дисплея GreenStar" в данном разделе.

Для дисплея 4-го поколения: Выберите "Меню", "Приложения", "Навигация AutoTrac", "Информация", а затем выберите "Состояние и настройки" в RowSense. Для получения дополнительной информации см. пункт "Настройка системы AutoTrac RowSense с использованием дисплея 4-го поколения" в данном разделе.

3. Введите значение смещения датчика от -50 до 50. Значение по умолчанию — 0.
4. **Для дисплея GreenStar 3:** Нажмите кнопку Подтверждения, чтобы выйти из меню Настройки RowSense.

Для дисплея CommandCenter GreenStar 3: Нажмите кнопку Подтверждения, чтобы выйти из меню Настройки RowSense.

Для дисплея 4-го поколения: Нажмите X, чтобы выйти из меню "Состояние и настройки RowSense".

bvwmst,1690530224859 -59-14SEP23-1/1

Настройка режима въезда на рядок

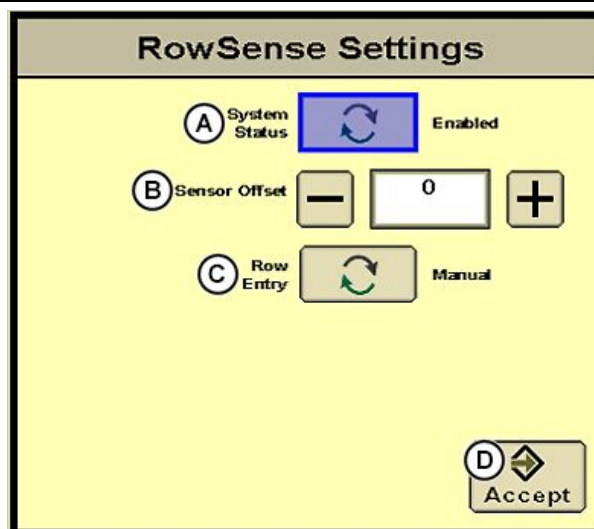
Использование дисплея GreenStar

1. Для перехода к настройкам RowSense.

Для дисплея GreenStar 3: Выберите "Меню", "GreenStar (GS3)", "Навигация", "Настройки навигации", а затем выберите "Изменение настроек RowSense". Для получения дополнительной информации см. пункт "Настройка системы AutoTrac RowSense с использованием дисплея GreenStar" в данном разделе.

Для дисплея CommandCenter GreenStar 3: Выберите "Меню", "GreenStar (GS3)", "Настройки", а затем выберите "Настройки RowSense". Для получения дополнительной информации см. пункт "Настройка системы AutoTrac RowSense с использованием дисплея GreenStar" в данном разделе.

2. Выберите "Въезд на рядок" (C) для требуемого режима.
3. Нажмите кнопку "Принять" (D), чтобы выйти из меню "Настройки RowSense".



Страница "Настройки RowSense"

A—Состояние системы
B—Смещение датчика

C—Въезд на рядок
D—Принять

Продолжение на следующей стр.

bvwmst,1690534615778 -59-17SEP23-1/2

PC582140—UN—28JUL23

Использование дисплея 4-го поколения

1. Для перехода к настройкам RowSense.

Выберите "Меню", "Приложения", "Навигация AutoTrac", а затем "Информация".

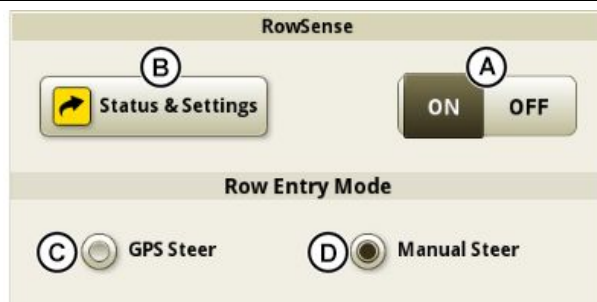
2. Выберите "ВКЛ./ВЫКЛ." (A) для включения датчиков системы автоматического вождения по рядкам.
3. Выберите "Въезд на рядок" для требуемого режима (C) или "Ручное управление" (D).
4. Нажмите X, чтобы выйти из меню "Состояние и настройки RowSense".

Ручной режим:

1. Выведите машину в ряд.
2. Нажмите кнопку возобновления один раз для опускания жатки.
3. Нажмите кнопку возобновления еще раз для включения системы навигации и датчиков рядков.

GPS:

1. Выведите машину в ряд.
2. Нажмите кнопку возобновления один раз для опускания жатки и включения навигации.
3. Нажмите кнопку возобновления еще раз для включения датчиков рядков.



Страница "Информация RowSense"

A—ВКЛ./ВЫКЛ.

B—Состояние и настройки

C—Рулевое управление по GPS

D—Ручное рулевое управление

ПРИМЕЧАНИЕ: Система AutoTrac включается при нажатии кнопки возобновления. Датчики рядков начинают работать после того, как стебли контактируют с чувствительными элементами.

PCS62136—UN—27JUL23

bvwmsit,1690534615778 -59-17SEP23-2/2

Процедура калибровки датчика рядков, выполняемая с использованием дисплея GreenStar

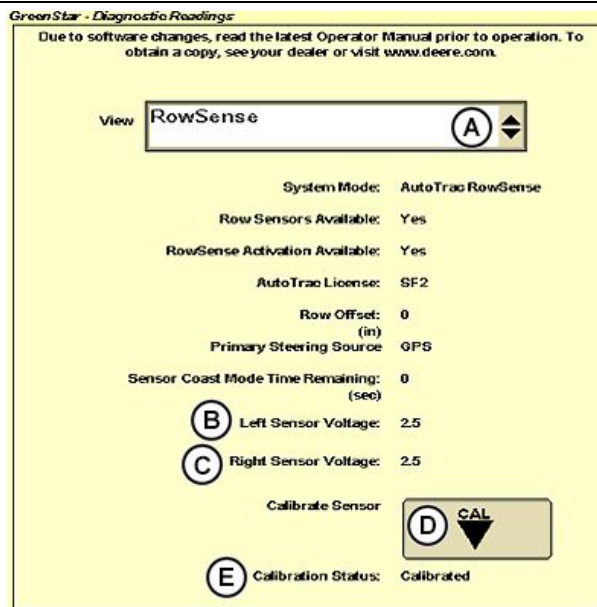
Эта процедура выполняется после установки или ремонта компонентов системы. Датчики рядков должны быть установлены и совмещены с упорами исходного положения.

Убедитесь, что датчики рядков установлены вместе с пружинами, удерживающими их в исходном положении. Поднимите жатку, чтобы исключить контактирование датчиков рядков с грунтом. Машина должна быть неподвижна.

1. Для перехода к странице показаний диагностики GreenStar. Выберите "Меню", "GreenStar (GS3)", а затем выберите "Диагностика".
2. Выберите "RowSense" в выпадающем списке "Просмотр" (A).
3. Перед началом калибровки включите датчик RowSense. Для получения дополнительной информации см. пункт "Настройка системы AutoTrac RowSense с использованием дисплея GreenStar" в данном разделе.
4. Убедитесь, что для датчиков RowSense откалибровано напряжение исходного положения.

ПРИМЕЧАНИЕ: Напряжение правого датчика в исходном положении должно быть более 2,5 В. Напряжение левого датчика в исходном положении должно быть менее 2,5 В.

5. Выберите "CAL" (D) для сохранения напряжения датчика в состоянии покоя в памяти блока системы рулевого управления (SSU).



Калибровка датчика ведения по рядкам

- A—Просмотр
- B—Напряжение левого датчика
- C—Напряжение правого датчика
- D—CAL
- E—Состояние калибровки

6. После успешной калибровки выйдите из диагностических показаний GreenStar.

bvmsit,1690544832169 -59-17SEP23-1/1

PC582141 —UN—28JUL23

Процедура калибровки датчика ряда с использованием дисплея 4-го поколения

Эта процедура выполняется после установки или ремонта компонентов системы. Датчики рядков должны быть установлены и совмещены с упорами исходного положения.

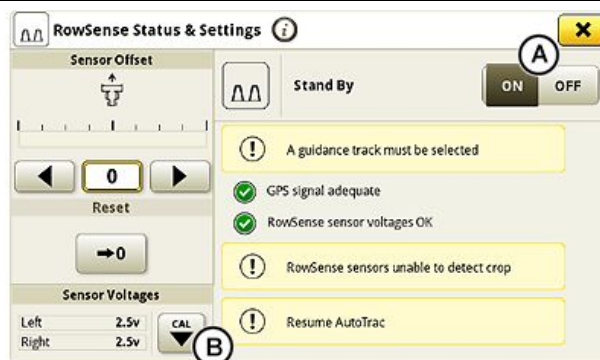
Убедитесь, что датчики рядков установлены вместе с пружинами, удерживающими их в исходном положении. Поднимите жатку, чтобы исключить контактирование датчиков рядков с грунтом. Машина должна быть неподвижна.

1. Для перехода к настройкам RowSense.

Выберите "Меню", "Приложения", "Навигация AutoTrac", "Информация", а затем выберите "Состояние и настройки" в RowSense.

2. Перед началом калибровки включите датчик RowSense. См. пункт "Настройка AutoTrac RowSense с помощью дисплея 4-го поколения" в данном разделе.
3. Убедитесь, что для датчиков RowSense откалибровано напряжение исходного положения.

ПРИМЕЧАНИЕ: Напряжение правого датчика в исходном положении должно быть более 2,5



Страница состояния и настройки RowSense

A—ВКЛ./ВЫКЛ.

B—CAL

B. Напряжение левого датчика в исходном положении должно быть менее 2,5 В.

4. Выберите "CAL" (B) для сохранения напряжения датчика в состоянии покоя в памяти блока системы рулевого управления (SSU).

bvvmsit,1690544848389 -59-19SEP23-1/2

5. Прочитайте сведения о процессе калибровки и выберите "Начать калибровку".
6. Внимательно прочитайте предварительные условия для калибровки и выберите "Далее".
7. После успешной калибровки нажмите "OK" и X, чтобы выйти из меню RowSense "Состояние и настройки RowSense".

PC582143 —UN—30JUL23



Начать калибровку

bvvmsit,1690544848389 -59-19SEP23-2/2

Настройки и калибровка системы на машинах 2011 модельного года и более ранних моделях

Настройки AutoTrac RowSense

PC582144 —UN—31JUL23

ПРИМЕЧАНИЕ: Перед использованием данной системы необходимо выполнить следующие действия в дополнение к настройке системы автоматического вождения AutoTrac:



Меню

1. Выберите "Меню".

bvmsit,1690794031707 -59-17SEP23-1/5

2. Выберите "Оригинальный дисплей GreenStar".

PC582145 —UN—31JUL23



Оригинальный дисплей GreenStar

bvmsit,1690794031707 -59-17SEP23-2/5

3. Выберите "НАСТРОЙКА".

PC582146 —UN—31JUL23



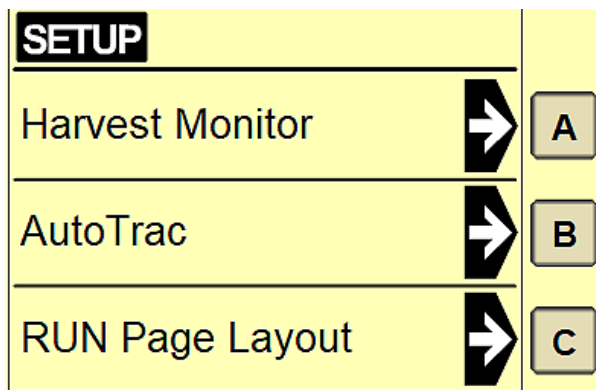
Настройка

bvmsit,1690794031707 -59-17SEP23-3/5

4. Выберите "AutoTrac" (B).

А—Мониторинг урожая
В—AutoTrac

С—Вид страницы
отслеживания рабочего
процесса



Страница настройки

Продолжение на следующей стр.

bvmsit,1690794031707 -59-17SEP23-4/5

PC582147 —UN—31JUL23

5. Выберите "ДА" для пунктов "Система автоматического вождения по рядкам установлена" (С) и "Система вождения по рядкам включена".
6. Если требуется, произведите калибровку датчиков системы автоматического вождения по рядкам.
7. Проверьте правильность выбранного значения смещения датчика (Е) (значением по умолчанию является 100).

A—Чувствительность рулевого управления (50–200)

B—Калибровка системы AutoTrac

C—Установлена опция системы автоматического вождения по рядкам

D—калибровка датчика системы ведения по рядкам

E—Настройка смещения системы автоматического вождения по рядкам (50–150)

F—Не используется

G—Настройка

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

Страница "Настройка AutoTrac"

bvwmst,1690794031707 -59-17SEP23-5/5

PC582148 —UN—31JUL23

Настройка смещения системы вождения по рядам

Для изменения выравнивания стеблей, поступающих в кукурузную жатку, в систему навигации по рядам можно добавить некоторое смещение.

Примеры, когда требуется изменение выравнивания:

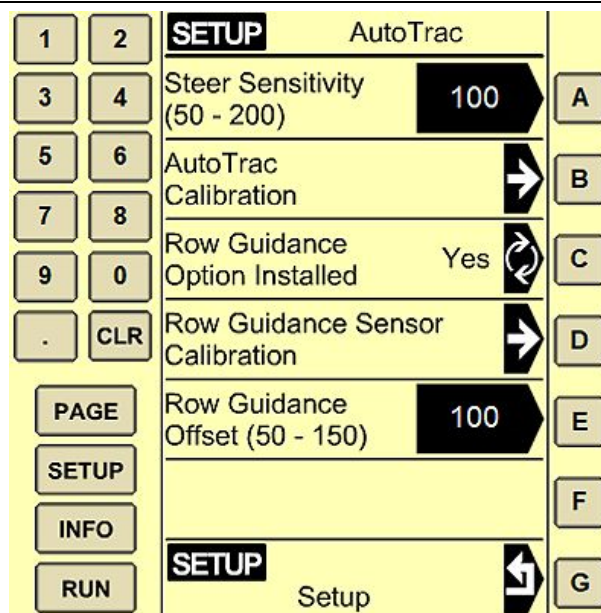
- Стыковое междурядье приходится по центру жатки, при этом она заваливает некоторые рядки. Можно изменить настройки смещения с целью выравнивания, в результате все рядки будут наклоняться, но уже не так сильно.
- Делители жатки с датчиками рядков не выровнены с рядками. До тех пор, пока не появится возможность проведения ремонтных работ для правильного функционирования датчиков, вы можете временно использовать данную настройку для компенсации неточного выравнивания.

При выборе значения менее 100, машина будет постепенно смещаться в левую сторону, при выборе значения более 100, машина будет постепенно смещаться в правую сторону. Значение по умолчанию равно 100, допустимый диапазон значений от 50 до 150.

1. Для перехода к настройке AutoTrac.

Выберите "Меню", "Оригинальный дисплей GreenStar", "Настройка", а затем выберите "AutoTrac".

2. Настройка смещения системы автоматического вождения по рядам (50–150) (E).
3. Введите значение смещения системы автоматического вождения по рядам в диапазоне 50–150. Значение по умолчанию — 100.



Страница "Настройка AutoTrac"

A—Чувствительность рулевого управления (50–200)

B—Калибровка системы AutoTrac

C—Установлена опция системы автоматического вождения по рядам

D—калибровка датчика системы ведения по рядам

E—Настройка смещения системы автоматического вождения по рядам (50–150)

F— Не используется

G—Настройка

PC582148 —UN—31JUL23

bvwmst,1690794031816 -59-17SEP23-1/1

Процедура калибровки датчиков рядков

Эта процедура выполняется после установки или ремонта компонентов системы. Датчики рядков должны быть установлены и совмещены с упорами исходного положения.

1. Для перехода к настройке AutoTrac.

Выберите "Меню", "Оригинальный дисплей GreenStar", "Настройка", а затем выберите "AutoTrac".

2. Убедитесь, что датчики рядков удерживаются пружинами в исходном положении. Поднимите жатку, чтобы исключить контакт датчиков с грунтом. Машина должна быть неподвижна.
3. Выберите "Калибровка датчика системы автоматического вождения по рядкам" (D).

A—Чувствительность рулевого управления (50–200)

B—Калибровка системы AutoTrac

C—Установлена опция системы автоматического вождения по рядкам

D—калибровка датчика системы ведения по рядкам

E—Настройка смещения системы автоматического вождения по рядкам (50–150)

F—Не используется

G—Настройка

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

Страница "Настройки AutoTrac"

PC582148 —UN—31JUL23

bvwmst,1690794031747 -59-19SEP23-1/2

4. Откалибруйте напряжения датчиков в исходном положении.
5. Выберите "Калибровка датчика системы автоматического вождения по рядкам" (E), чтобы сохранить датчика в состоянии покоя в памяти блока системы рулевого управления (SSU).

ПРИМЕЧАНИЕ: Напряжение правого датчика в исходном положении должно быть более 2,5 В. Напряжение левого датчика в исходном положении должно быть менее 2,5 В.

6. После успешной калибровки выйдите из режима калибровки датчика рядков.

A—Не используется

B—Не используется

C—Калибровка левого датчика (B) 1,17

D—Калибровка правого датчика (B) 3,83

E—Калибровка датчика ведения по рядкам

F—Не используется

G—AutoTrac

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

Калибровка датчика ведения по рядкам

PC582149 —UN—31JUL23

bvwmst,1690794031747 -59-19SEP23-2/2

Дисплеи и индикаторы

При использовании системы AutoTrac RowSense на дисплее могут отображаться следующие пиктограммы состояния системы RowSense.

На дисплее GreenStar 2: Система AutoTrac RowSense отображается на карте под вкладкой "Просмотр навигации", она свидетельствует о работоспособности датчиков рядков (при включенной кнопке "Состояние датчика").

На дисплее GreenStar 3 2630: Система AutoTrac RowSense отображается на карте под вкладкой "Просмотр навигации", она свидетельствует о работоспособности датчиков рядков (при включенной кнопке "Состояние датчика").

На дисплее CommandCenter GreenStar 3: Система AutoTrac RowSense появится на странице отслеживания рабочего процесса.

На дисплее 4-го поколения: Система AutoTrac RowSense появится на странице приложения "Навигация AutoTrac".

Каждая пиктограмма указывает на состояние RowSense. Пиктограмма состояния RowSense меняется с серого на цветной в зависимости от состояния RowSense.

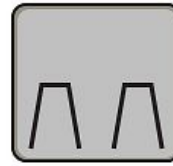
Gray — Система RowSense установлена.

Green — Система RowSense активна и работает по датчикам рядков и GPS.

Yellow — Система RowSense активна, но работает только с входами датчика рядков.

Red — Система RowSense активна, но работает только с GPS.

PC582150 —UN—01AUG23



Система установлена

PC582151 —UN—01AUG23



Система активна, работает по датчикам рядов и GPS.

PC582152 —UN—01AUG23



Потеряны данные GPS, работа только по данным датчиков рядов

PC582153 —UN—01AUG23



Потерян сигнал датчиков рядов, работа только по данным GPS

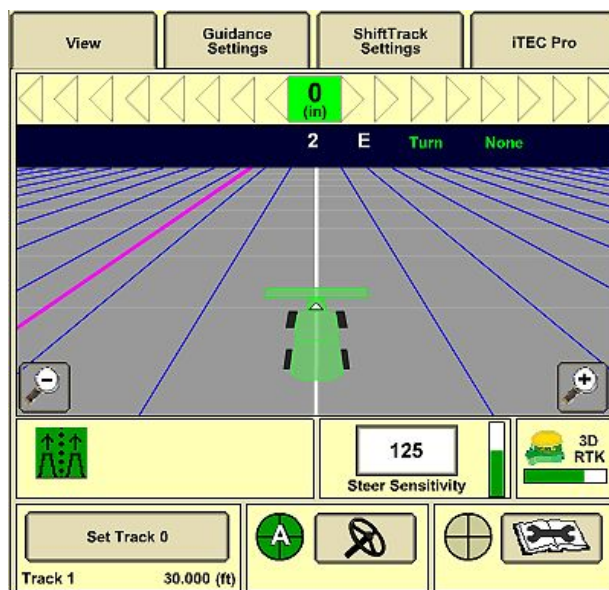
bvwmst,1690865482645 -59-17SEP23-1/1

Включение датчиков рядков

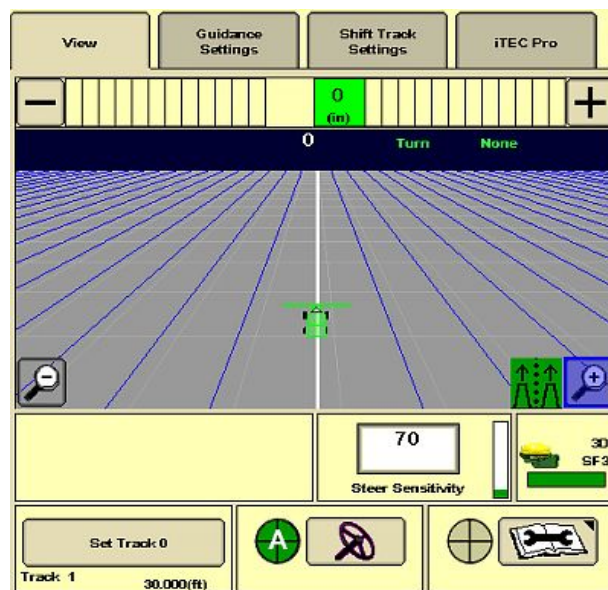
Датчики рядков осуществляют управление машиной после того, как они определяют направление рядков. Оператор сможет определить, когда машина переходит в режим автоматического вождения с использованием датчиков рядков, по изменившейся цвет пиктограмме AutoTrac RowSense: она станет зеленой и будет указывать на движение.

После того как будет задан исходный путь (линия АВ или первоначально записанный проход кривой линии ведения), нажмите кнопку возобновления, если машина находится в середине шага маршрута и под небольшим углом относительно рядков. Сигнал датчиков рядков используется для ведения машины сразу же после обнаружения активности на датчиках рядков.

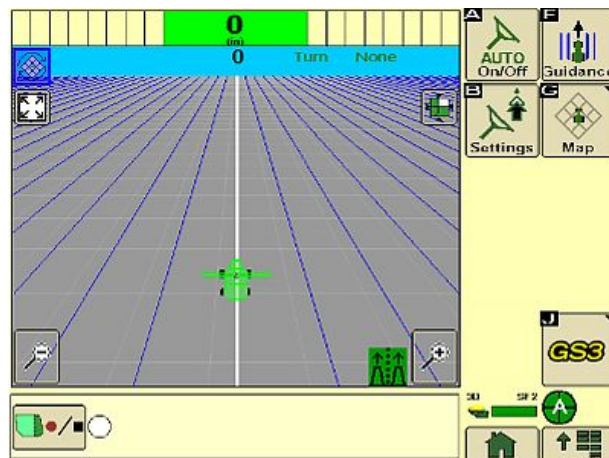
Выполнение разворота на поворотной полосе: Развороты на разворотной полосе осуществляются точно так же, как при использовании системы AutoTrac, работающей с GPS сигналом. Оператор выбирает траекторию движения, по которой он желает следовать. При нажатии кнопки возобновления система AutoTrac будет придерживаться навигационного маршрута. Затем датчики рядков определяют направление рядка и выравнивают комбайн. Функция продления линий для адаптивных кривых, круговых маршрутов и кривых АВ может использоваться для продления проекций соседних маршрутов на разворотные полосы.



Дисплей GreenStar 2



Дисплей GreenStar 3 2630



Дисплей CommandCenter GreenStar 3



Дисплей 4-го поколения

Прямая линия ведения

Прямую линию ведения следует использовать, если ряды прямые и отклоняются не более чем на 1 м (3–1/4 фт). В режиме движения по прямой линии ведения все линии ведения формируются на основе первого прохода.

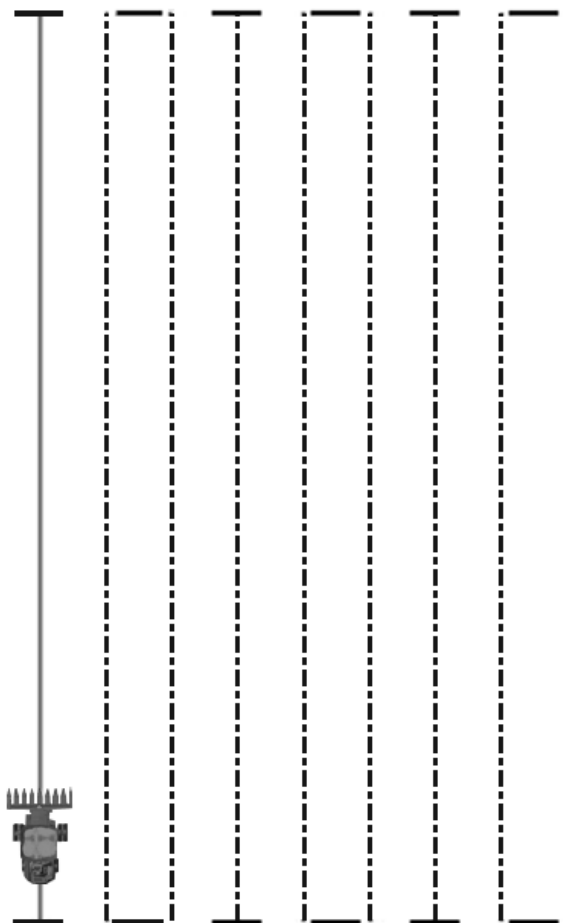
Если поле является относительно прямым и направление не меняется, рекомендуется использовать режим прямой линии ведения, так как это позволит осуществлять вождение по рядкам на последующих проходах. Эффективность определения рядков повышается в том случае, если поле засеяно с помощью системы AutoTrac. Эффективность повышается при пропадании рядков в водотоках.

В режиме прямой линии ведения линия на основе сигнала GPS будет автоматически центрироваться. Это гарантирует совпадение данных GPS с фактическим положением рядков.

ПРИМЕЧАНИЕ: Данная функция недоступна в режиме адаптивных кривых.

Существует несколько способов создания линии ведения 0:

- А + В — определение линии ведения 0 путем ее прохождения на машине.
- Авто В — определение линии ведения 0 путем ее прохождения на машине.
- А + направление — определение линии ведения 0 путем ведения машины до точки А и последующего ввода предварительно определенного значения направления.
- Широта/долгота — задайте линию ведения 0 посредством ввода предопределенных координат широты и долготы для точек А и В.
- Широта/долгота + направление — определение линии ведения 0 путем ввода предварительно определенных значений широты и долготы для точки А и ввода предварительно определенного значения направления.



Прямая линия ведения

PC10390 —UN—07JAN08

Установите прямую линию ведения

zb48j1t,1691052171610 -59-17SEP23-1/9

1. Выберите "Меню".

PC582158 —UN—01AUG23



Меню

Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1691052171610 -59-17SEP23-2/9

2. Выберите "GreenStar (GS3)".

PC582159 —UN—01AUG23

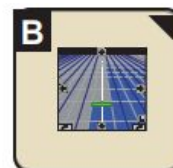


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1691052171610 -59-17SEP23-3/9

3. Выберите "Навигация".

PC582160 —UN—01AUG23



Навигация

zb48j1t,1691052171610 -59-17SEP23-4/9

4. Выберите "Настройки системы навигации".

PC582161 —UN—01AUG23

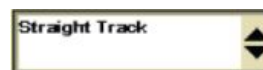


Настройки системы автоматического вождения

zb48j1t,1691052171610 -59-17SEP23-5/9

5. Выберите "Прямую линию ведения" в режиме отслеживания.

PC589284 —UN—17AUG23



"Прямая линия ведения" в "Режиме отслеживания"

6. Выберите "Просмотр".

ПРИМЕЧАНИЕ: Когда уборка не выполняется, приостанавливайте запись.

ПРИМЕЧАНИЕ: Убедитесь, что сигнал SF1, SF2, SF3 или RTK присутствует, обратив внимание на пиктограмму приемника на странице отслеживания рабочего процесса.

7. Убедитесь в правильности ширины прохода. Если шаг маршрута неправильный, его можно изменить на вкладке "Навигация".

zb48j1t,1691052171610 -59-17SEP23-6/9

8. Выберите "Настройка линии ведения 0".

PC590562 —UN—17AUG23



Страница "Настройка линии ведения 0"

Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1691052171610 -59-17SEP23-7/9

9. Выберите имя линии ведения в "Текущем маршруте 0" (A). Если имя не существует, создайте новое имя линии ведения, нажав кнопку "Новое" (C).
10. Выберите метод линии ведения в "Методе" (B).
11. Выберите "Задать A" (F) и ведите машину до начала линии ведения.
12. Выберите "Задать B" (G) и ведите машину минимум 10 м, чтобы завершить запись линии ведения.
Будут созданы линии навигации по полю.
13. Выберите "Принять", чтобы запустить систему AutoTrac RowSense.
14. Для отмены настроек и возврата к странице "Настройки навигации" в любое время нажмите кнопку "Отмена" (H).

A—Текущий маршрут 0
B—Способ
C—New (Новый)
D—Удаление

E—Шаг маршрута
F—Задать A
G—Задать B
H—Отмена

Задать линию ведения 0

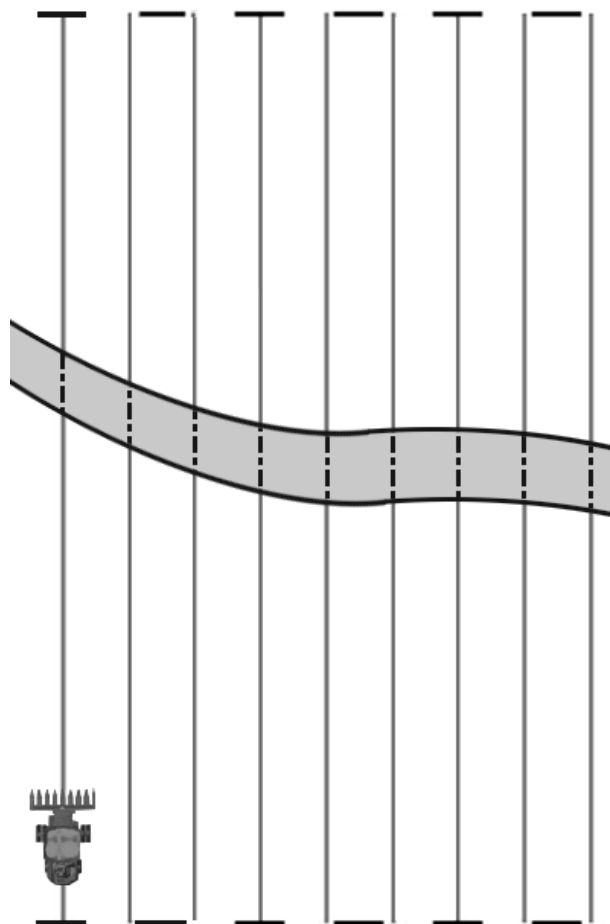
Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1691052171610 -59-17SEP23-8/9

PC590573 —UN—17AUG23

Пропуски в рядках — рядок не прорастает в водотоке. Поскольку прямые линии ведения и кривые АВ центрируются, существует большая вероятность, что система найдет соответствующий рядок на другой стороне водотока.

ПРИМЕЧАНИЕ: Если одновременно перестанут поступать сигналы данных с GPS приемника и датчиков рядков, система не будет включаться, пока не появится GPS сигнал.



Водоток

PC10391 —UN—08JAN08

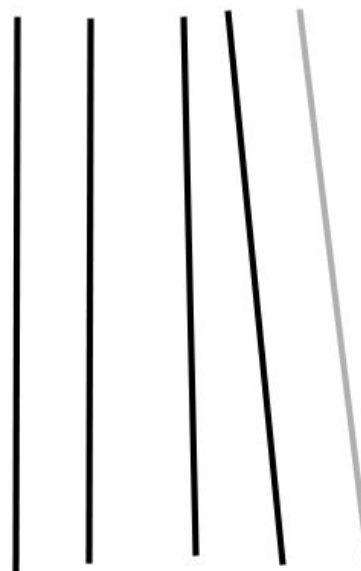
zb48j1t,1691052171610 -59-17SEP23-9/9

Адаптивные кривые



Курс движения изменяется на поле

PC10399 —UN—04FEB08



При прохождении поля меняется направление

PC10400 —UN—04FEB08

Режим адаптивных кривых может использоваться на всех полях. Однако настоятельно рекомендуется использовать его при изменении траектории во время движения по полю, изменении направления или U-образной кривой. Режим адаптивных кривых имеет дополнительную функцию, позволяющую включить RowFinder с помощью кнопки-переключателя. Датчики рядков могут осуществлять управление машинами сразу после того, как они начнут контактировать с рядком. Необходимо включить запись кривой линии ведения. Это позволит создать первую линию ведения и позволит работать с дополнительными функциями в сравнении с режимом прямого маршрута.

Адаптивные кривые проецируются только на соседний проход, их преимущество заключается в широком выборе кривых траекторий различной формы, при этом не происходит накопление ошибок из-за стыковых междурядий в поле.

Если в поле работает несколько машин, адаптивные кривые не предусматривают пропуск прохода. Режим адаптивных кривых может работать только в том случае, если шаг маршрута другой машины добавлен в ее собственный маршрут. Например, если два комбайна осуществляют совместную уборку поля с междурядьем 30 дюймов, при этом на первом комбайне установлена 12-рядковая жатка, а на втором - 8-рядковая жатка, то при настройке ширины гона следует указывать 20 рядков (50 футов).

Адаптивные кривые рекомендуется использовать при частой смене траектории на протяжении всего поля. В



Кривые имеют дугообразную форму

PC11000 —UN—04FEB08

режиме адаптивных кривых происходит расчет только одного следующего прохода.

Настройка адаптивных кривых

Продолжение на следующей стр.

zb48j11,1692099522625 -59-27SEP23-1/7

1. Выберите "Меню".

PC582158 —UN—01AUG23



Меню

zb48j1t,1692099522625 -59-27SEP23-2/7

2. Выберите "GreenStar (GS3)".

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099522625 -59-27SEP23-3/7

3. Выберите "Навигация".

PC582160 —UN—01AUG23

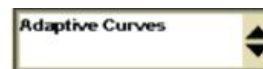


Навигация

zb48j1t,1692099522625 -59-27SEP23-4/7

4. Выберите "Адаптивные кривые" в режиме отслеживания.

PC590561 —UN—17AUG23



"Адаптивные кривые" в режиме отслеживания

5. Выберите "Просмотр".

ПРИМЕЧАНИЕ: Когда уборка не выполняется, приостанавливайте запись.

ПРИМЕЧАНИЕ: Убедитесь в наличии сигнала SF1, SF2, SF3 или RTK, обратив внимание на пиктограмму приемника на странице отслеживания рабочего процесса.

6. Убедитесь, что шаг маршрута правильный. Если шаг маршрута неправильный, его можно изменить на вкладке "Навигация".

Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1692099522625 -59-27SEP23-5/7

7. Нажмите кнопку записи, чтобы начать запись маршрута.
8. Сделайте проход через все поле. После записи первого прохода будет создана проекция только одного следующего прохода.
9. Выберите "Возобновить", чтобы запустить AutoTrac RowSense.
10. Для отмены настроек и возврата к странице "Настройки навигации" в любое время нажмите кнопку "Отмена".

В режиме автоматического вождения AutoTrac при повороте руля происходит выключение записи. В режиме документирования запись прекращается при подъеме жатки.

Режим AutoTrac — если оператору требуется улучшенное ведение по рядам только для смежного прохода, объедините запись адаптивных кривых с режимом AutoTrac. Он рекомендуется только в том случае, если поле является относительно прямым, без чрезмерной кривизны, и отключение режима AutoTrac производится редко (для управления в ручном режиме или в случае отсутствия сигнала GPS).

Режим документирования — объедините адаптивные кривые с режимом документирования.

PC590563 —UN—17AUG23



Запись

Это позволяет оператору брать за рулевое колесо во время работы и продолжать записывать маршрут, на котором он работает. Расширения линий доступны на следующем проходе, но они не очень будут полезны при ведении по рядам, так как существует задержка при поднятии жатки в конце рядков. При пропадании рядков производительность будет ограниченной.

Запись в ручном режиме — оператор может объединить запись адаптивных кривых с записью в ручном режиме. Данный режим не позволит применять расширения линий, если оператор не будет постоянно нажимать кнопку остановки на конце ряда. Если оператор забудет выключить запись, это может привести к таким ошибкам, как неправильная проекция кривых линий ведения. Например: Если оператор выезжает из ряда для выгрузки зерна и не нажимает паузу, данная траектория будет записана. Когда оператор будет проезжать по соседнему маршруту, машина слегка сместится с рядков, поскольку проецируемая линия была выключена.

zb48j1t,1692099522625 -59-27SEP23-6/7

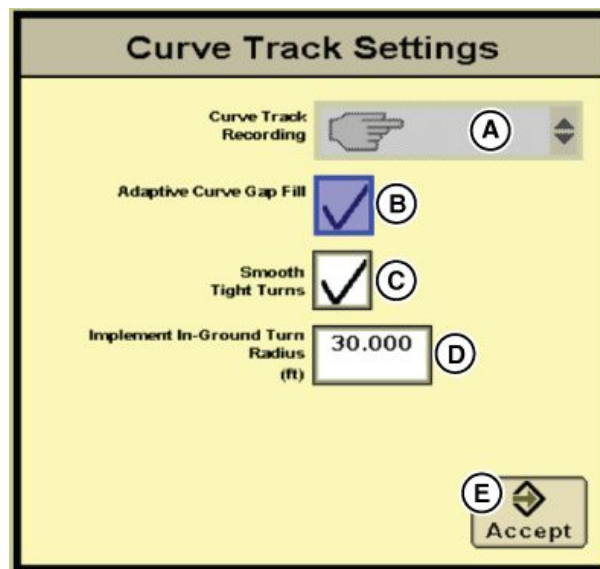
Выберите "Меню", "GreenStar (GS3)", "Навигация", "Настройки навигации", "Настройки кривой линии ведения", а затем выберите "Запись кривой линии ведения" (A).

Перечисленные режимы адаптивной кривой можно изменить, выбрав нужный режим.

- AutoTrac
- Документирование
- Ручной режим

A—Запись кривой линии ведения
B—Заполнение разрывов адаптивных кривых
C—Плавные крутые повороты

D—Радиус разворота дополнительного оборудования относительно земли (фт)
E—Принять



Настройки кривой линии ведения

zb48j1t,1692099522625 -59-27SEP23-7/7

PC590581 —UN—17AUG23

Кривые АВ

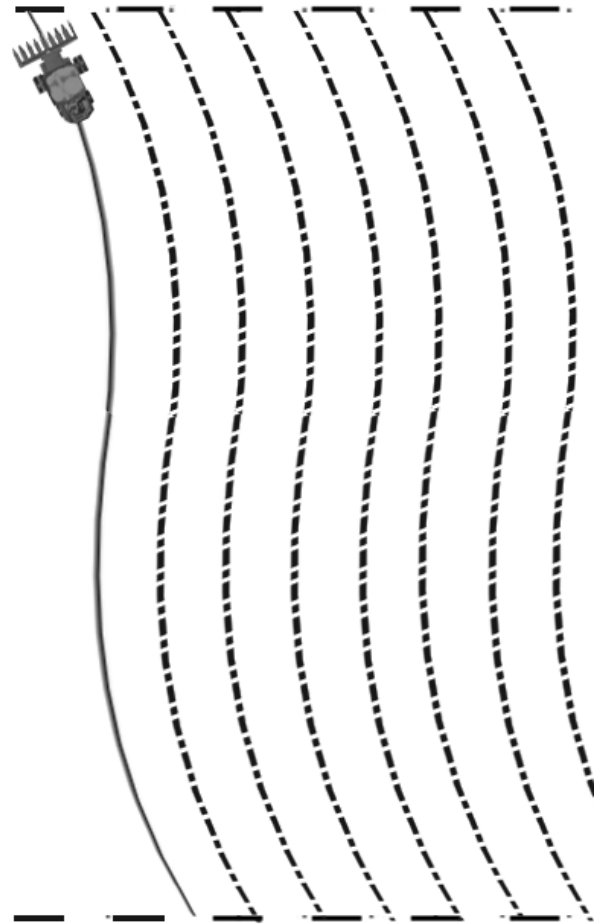
Кривые АВ рекомендуется использовать при наличии непрерывной кривой по всему полю. Тем самым обеспечивается одинаковый заход на соседние проходы. Производительность будет увеличиваться, если поле засеяно с использованием системы AutoTrac. Кривые АВ также отличаются повышенной производительностью в периоды пропадания рядков.

Преимущество режима кривых АВ состоит в том, что кривая линия ведения проецируется по всему полю в виде параллельных линий, однако форма кривой является одинаковой при каждом очередном проходе.

В режиме кривых АВ линия ведения на основе GPS сигнала будет автоматически центрироваться. Это гарантирует совпадение данных GPS с фактическим положением рядков.

ПРИМЕЧАНИЕ: Данная функция недоступна в режиме адаптивных кривых АВ.

Настройка кривых АВ



PC10393 —UN—08JAN08

Режим Кривые АВ рассчитывает все линии ведения на основе первого прохода

zb48j1t,1692099671127 -59-19SEP23-1/7

1. Выберите "Меню".

PC582158 —UN—01AUG23



Меню

Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1692099671127 -59-19SEP23-2/7

2. Выберите "GreenStar (GS3)".

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099671127 -59-19SEP23-3/7

3. Выберите "Навигация".

PC582160 —UN—01AUG23



Навигация

zb48j1t,1692099671127 -59-19SEP23-4/7

4. Выберите "Настройки системы навигации".

PC582161 —UN—01AUG23

ПРИМЕЧАНИЕ: Когда уборка не выполняется, обязательно приостанавливайте запись.



Настройки системы автоматического вождения

zb48j1t,1692099671127 -59-19SEP23-5/7

5. Выберите режим "Кривые АВ" в "Режиме отслеживания".

PC589285 —UN—17AUG23



"Кривые АВ" в режиме отслеживания

6. Выберите "Просмотр".

ПРИМЕЧАНИЕ: Убедитесь в наличии сигнала SF1, SF2 или RTK, обратив внимание на пиктограмму приемника на странице отслеживания рабочего процесса.

7. Убедитесь, что шаг маршрута правильный. Если шаг маршрута неправильный, его можно изменить на вкладке "Навигация".

8. Выберите "Задать кривую АВ".

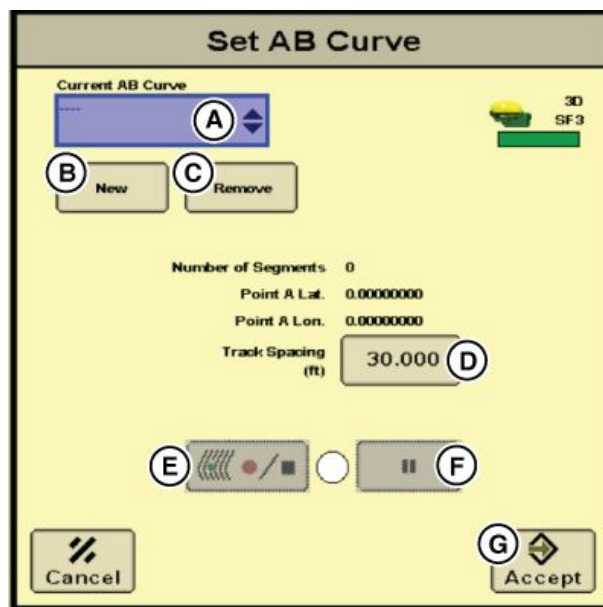
Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1692099671127 -59-19SEP23-6/7

9. Выберите "Имя кривой АВ" в "Текущей кривой АВ" (А). Если имя не существует, создайте новое, нажав кнопку "Новое" (В).
10. Выберите "Запись/остановка" (Е), чтобы начать запись.
11. Выберите "Просмотр" и ведите машину.
12. Выберите "Запись/остановка" (Е), чтобы остановить запись
13. Кривые линии ведения будут спроецированы по всему полю.
14. Нажмите кнопку возобновления для включения системы AutoTrac RowSense.
15. Для отмены настроек и возврата к странице "Настройки навигации" в любое время нажмите кнопку "Отмена".

А—Текущая кривая АВ
В—New (Новый)
С—Удаление
D—Шаг маршрута (фт)

Е—Запись/остановка
F—Пауза
G—Принять



Страница "Настройка кривой АВ"

zb48j1t,1692099671127 -59-19SEP23-7/7

PC590582 —UN—17AUG23

Круговой маршрут

Круговой маршрут рекомендуется использовать при посадке культуры в полях с системой кругового орошения.

Если рядки требуется убирать по окружности, следует использовать круговой маршрут. Это позволяет добавлять данные кривой GPS к показаниям датчика ведения по рядкам.

Настройка кругового маршрута



Круговой маршрут

zb48j1t,1692099693191 -59-17SEP23-1/7

PC10853 —UN—31JAN08

1. Выберите "Меню".

PC582158 —UN—01AUG23



Меню

Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1692099693191 -59-17SEP23-2/7

2. Выберите "GreenStar (GS3)".

PC582159 —UN—01AUG23

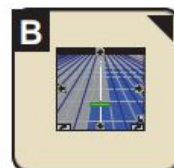


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099693191 -59-17SEP23-3/7

3. Выберите "Навигация".

PC582160 —UN—01AUG23



Навигация

zb48j1t,1692099693191 -59-17SEP23-4/7

4. Выберите "Настройки системы навигации".

PC582161 —UN—01AUG23



Настройки системы автоматического вождения

zb48j1t,1692099693191 -59-17SEP23-5/7

5. Выберите "Круговой маршрут" в "Режиме отслеживания".

PC590560 —UN—17AUG23



"Круговой маршрут" в режиме отслеживания

6. Выберите "Просмотр".

ПРИМЕЧАНИЕ: Убедитесь в наличии сигнала SF1, SF2 или RTK, обратив внимание на пиктограмму приемника на странице отслеживания рабочего процесса.

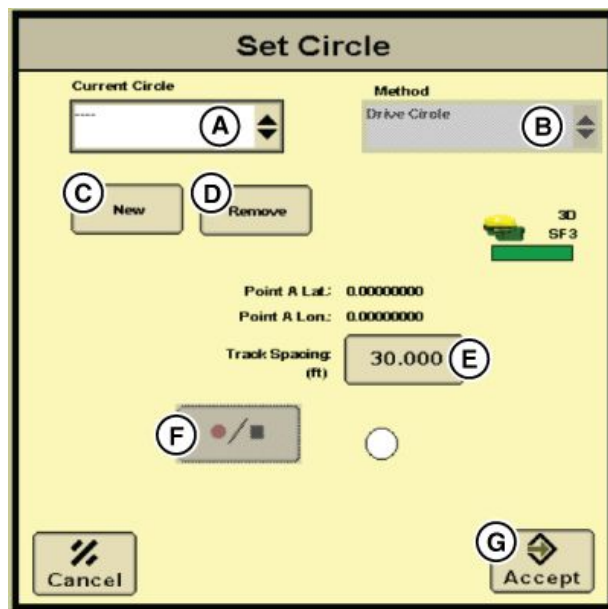
Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1692099693191 -59-17SEP23-6/7

7. Выберите "Задать круговой маршрут".
8. Убедитесь, что шаг маршрута правильный. Если шаг маршрута неправильный, его можно изменить на вкладке "Навигация".
9. Выберите имя кругового маршрута в "Текущем круговом маршруте" (A). Если имя не существует, создайте новое, нажав кнопку "Новое" (C).
10. Выберите метод "Проезд по кругу" на странице "Метод" (B).
11. Выберите "Запись/остановка" (F), чтобы начать запись.
12. Нажмите кнопку "Принять" (G). В поле будет спроецирован круг.
13. Нажмите кнопку возобновления для включения системы AutoTrac RowSense.
14. Для отмены настроек и возврата к странице "Настройки навигации" в любое время нажмите кнопку "Отмена".

A—Текущий круговой маршрут
B—Способ
C—New (Новый)
D—Удаление

E—Шаг маршрута (фт)
F—Запись/остановка
G—Принять



Страница "Настройка кругового маршрута"

PC590583 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692099693191 -59-17SEP23-7/7

Рядковый копир

PC582158 —UN—01AUG23

Режим "Определитель ряда" (только для системы параллельного вождения Parallel Tracking) предназначается для использования при возделывании пропашных культур, где расстояния между рядками не всегда являются одинаковыми. Определитель ряда будет помогать оператору в поиске набора рядков, где требуется снова въезжать на поле, или после задания опорной точки при выезде из предыдущего набора рядков.

1. Выберите "Меню".



Меню

zb48j1t,1692279379982 -59-21SEP23-1/5

2. Выберите "GreenStar (GS3)".

PC582159 —UN—01AUG23



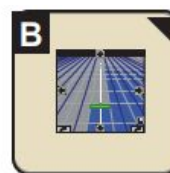
GreenStar (GS3)

Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1692279379982 -59-21SEP23-2/5

3. Выберите "Навигация".

PC582160 —UN—01AUG23



Навигация

zb48j1t,1692279379982 -59-21SEP23-3/5

4. Выберите "Настройки системы навигации".

PC582161 —UN—01AUG23



Настройки системы автоматического вождения

zb48j1t,1692279379982 -59-21SEP23-4/5

5. Выберите "Определитель ряда" в "Режиме отслеживания".

PC590595 —UN—17AUG23



"Определитель ряда" в "Режиме отслеживания"

zb48j1t,1692279379982 -59-21SEP23-5/5

Замена линии ведения

См. раздел "Навигация" в Руководстве по эксплуатации дисплея GreenStar 3 2630.

zb48j1t,1692279221665 -59-22AUG23-1/1

Маршрут по канаве

Для создания линии ведения по валу используются системы Surface Water Pro и AutoTrac вместе.

См. раздел "Канавы" в Руководстве по эксплуатации SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279337562 -59-22AUG23-1/1

Маршрут по валу

Для создания линии ведения по валу используются системы Surface Water Pro и AutoTrac вместе.

См. раздел "Вал" в Руководстве по эксплуатации SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279350350 -59-22AUG23-1/1

Прямая линия ведения

Принцип работы

Режим прямой линии ведения помогает оператору управлять машиной по прямым параллельным маршрутам. Сначала настройте линию ведения 0 (исходная траектория), используя методы определения линии ведения 0. После создания линии ведения 0, формируются все последующие проходы для поля. Сформированные линии ведения можно использовать для управления в ручном режиме или вместе с системой автоматического вождения AutoTrac. Каждый проход генерируется по первоначальному проходу, чтобы ошибки рулевого управления не копировались по всему полю.

Линии ведения представляют собой точные копии первого прохода.

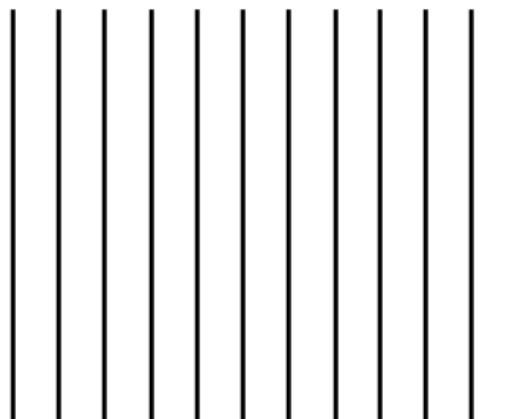
ПРИМЕЧАНИЕ: Термины *Линия ведения* и *Линия АВ* являются взаимозаменяемыми. *Линия ведения 0* — это проход, заданный оператором, являющийся точкой отсчета для всех последующих параллельных линий ведения в поле.

Расстояние между параллельными линиями ведения — это расстояние между проходами,, заданное в настройках.

Создание нового прямого маршрута

Существует несколько способов создания линии ведения 0:

- А + В — определение линии ведения 0 путем ее прохождения на машине.
- А + авто В — определение линии ведения 0 путем ее прохождения на машине.
- А + направление — определение линии ведения 0 путем ведения машины до точки А и последующего



Прямая линия ведения

ввода предварительно определенного значения направления.

- Широта/долгота — задайте линию ведения 0 посредством ввода predetermined coordinates широты и долготы для точек А и В.
- Широта/долгота + направление — определение линии ведения 0 путем ввода predetermined values широты и долготы для точки А и ввода предварительно определенного значения направления.

ПРИМЕЧАНИЕ: Линию ведения 0 можно задать во время выполнения рабочих операций (например, при посеве), однако, при создании линии ведения некоторые функции могут быть недоступны.

ПРИМЕЧАНИЕ: Рекомендуется сделать линию ведения длиной 3 м (10 фт) для ручного управления и длиной 15 м (45 фт) для автоматического управления.

zb48j1t,1692099757967 -59-17SEP23-1/9

Прямая линия ведения

1. Выберите "Меню".

PC582158 —UN—01AUG23



Меню

zb48j1t,1692099757967 -59-17SEP23-2/9

2. Выберите "GreenStar (GS3)".

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1692099757967 -59-17SEP23-3/9

3. Выберите "Навигация".

PC590571 —UN—17AUG23



Навигация

zb48j1t,1692099757967 -59-17SEP23-4/9

4. Выберите "Прямую линию ведения" в режиме отслеживания.

PC590564 —UN—17AUG23



"Прямая линия ведения" в "Режиме отслеживания"

5. Выберите имя прямой линии ведения в "Имя линии ведения". Если имя не существует, создайте новое, выбрав "Новая линия ведения".

zb48j1t,1692099757967 -59-17SEP23-5/9

6. Выберите "Задать А".

PC590568 —UN—17AUG23



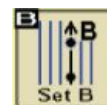
Задать А

zb48j1t,1692099757967 -59-17SEP23-6/9

7. Задайте точку В, используя один из следующих способов:

PC590569 —UN—17AUG23

- а. Если вы хотите задать точку В в ручном режиме, вам необходимо переместить машину в необходимое место на поле и нажать сенсорную кнопку Задать точку В. Минимальное расстояние составляет 3 м (10 футов). Рекомендуется



Задать В

задавать точку В в дальнем конце поля, таким образом вы выберете требуемое направление.

zb48j1t,1692099757967 -59-17SEP23-7/9

- б. Для того, чтобы задать точку В автоматически, в любое время нажмите соответствующую кнопку. Точка В будет автоматически сохранена, после того, как машина проедет 15 м (45 футов) от точки А. При использовании такого способа расчет точки В выполняется на основе пяти точек, которые устанавливаются при проезде 15 м (45 футов), а определение курса выполняется по линии, проходящей через данные точки.

PC590570 —UN—17AUG23



Задать точку В автоматически

Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1692099757967 -59-17SEP23-8/9

- с. Для установки точки В путем выбора направления, нажмите "Выбор направления". Для выбора направления введите необходимое цифровое значение и подтвердите его нажатием кнопки подтверждения.
0,000 означает направление на север, 90,000 — на восток, 180,000 — на юг и 270,000 — на запад.

PC590572 —UN—17AUG23



Направление

8. Для отмены настроек и возврата к странице "Настройки навигации" в любое время нажмите кнопку "Отмена".

Линия ведения 0 задана и производится автоматический расчет параллельных линий.

zb48j1t,1692099757967 -59-17SEP23-9/9

Адаптивные кривые

Принцип работы

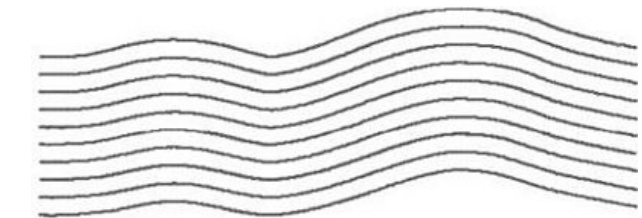
Функция адаптивной кривой линии ведения позволяет оператору записать не прямой маршрут, пройденный вручную. После записи первого прохода по кривой и разворота машины, оператор может начать работать в режиме Parallel Tracking или активировать систему автоматического вождения AutoTrac, как только появятся последующие линии ведения. Машина будет проходить по последующим проходам с отклонением от ранее записанного прохода. Каждая линия ведения рассчитывается на основе исходного прохода, это позволяет исключить копирование ошибок рулевого управления по всему полю. Проходы не являются точной копией исходного прохода. Кривизна проходов изменяется для сохранения одинаковой погрешности между проходами. При необходимости оператор может изменить траекторию движения в режиме кривой на любом участке поля, для этого ему достаточно вывести машину за пределы линии ведения.

ПРИМЕЧАНИЕ: В режиме адаптивных кривых пропустить проход нельзя.

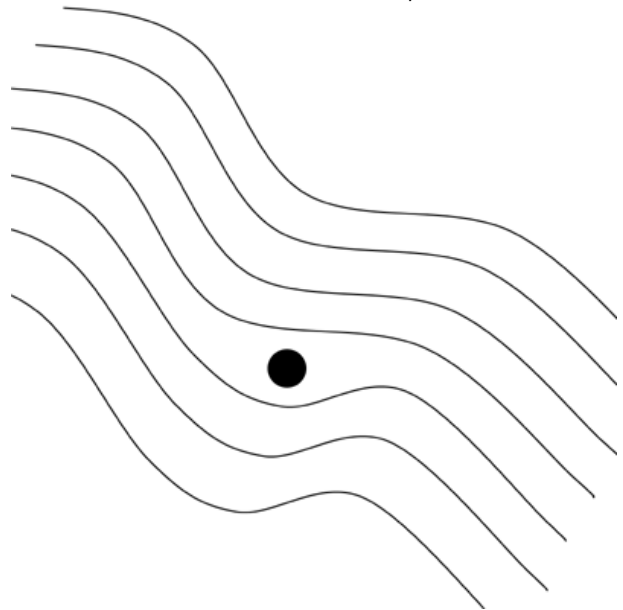
Кривизна маршрута изменяется по мере того, как увеличивается выпуклость или вогнутость последующих линий ведения.

Режим адаптивной кривой линии ведения позволяет оператору осуществлять движение на основе различных шаблонов и траекторий.

PC9028 —UN—16APR06



Режим адаптивных кривых



Режим адаптивных кривых

PC9029 —UN—17APR06

Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1692100048683 -59-19SEP23-1/8

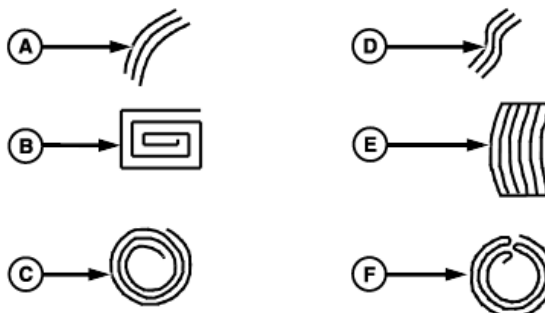
Шаблоны навигации

Далее приведены различные траектории полевых работ:

- Простая кривая
- S-образная кривая
- Коробочка
- Трек
- Спираль
- Круг

Использование смещения маршрута

При использовании кривой линии ведения не рекомендуется применять функцию смещения маршрута. Смещение маршрута не обеспечит компенсацию смещения спутников GPS при работе в режиме "Кривая линия ведения".



Проходы

A—Простая кривая
B—Коробочка
C—Спираль

D—S-образная кривая
E—Трек
F—Круг

zb48j1t,1692100048683 -59-19SEP23-2/8

PC9032 —UN—17APR06

Создание новой адаптивной кривой

PC582158 —UN—01AUG23

ПРИМЕЧАНИЕ: Для работы в режиме адаптивной кривой не требуется указывать имя клиента, название хозяйства и поля, однако, при этом можно сохранить только одну адаптивную кривую линию ведения.

1. Выберите "Меню".



Меню

zb48j1t,1692100048683 -59-19SEP23-3/8

2. Выберите "GreenStar (GS3)".

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100048683 -59-19SEP23-4/8

3. Выберите "Навигация".

PC590571 —UN—17AUG23



Навигация

Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1692100048683 -59-19SEP23-5/8

4. Выберите "Адаптивные кривые" в режиме отслеживания.
5. Выберите имя адаптивных кривых в "Имя линии ведения". Если имя не существует, создайте новое, выбрав "Новая линия ведения".
6. Разместите машину на нужной точке в поле, чтобы начать запись линии ведения.
7. Начните запись. Выберите "Сохранение данных".

ПРИМЕЧАНИЕ: Запись адаптивной кривой выключена, когда включен режим повторения. При записи новых линий ведения (например, посева), режим повторения должен быть отключен (выкл.). При использовании

PC590566 —UN—17AUG23



"Адаптивные кривые" в режиме отслеживания

существующих линий ведения (для таких операций, как опрыскивание, уборка урожая) необходимо включить режим повторения (вкл.).

Режим повторения по умолчанию выключен.

8. После выбора записи она заменяется на следующую:

а. Пауза

zb48j1t,1692100048683 -59-19SEP23-6/8

б. Стоп

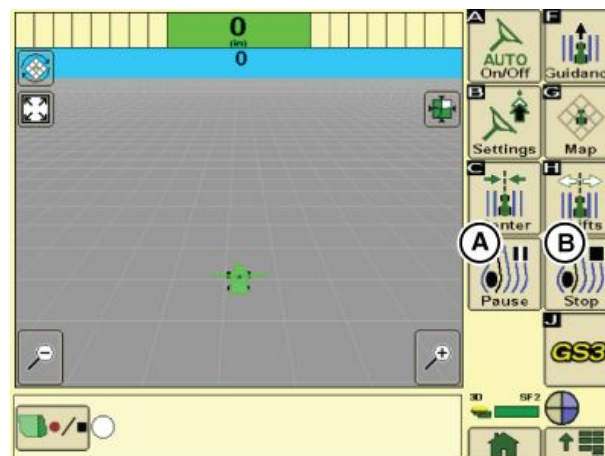
ПРИМЕЧАНИЕ: Запись нужно выключать только в том случае, если машина выезжает за пределы поля (например, для дозаправки опрыскивателя, заполнения сеялки точного высева) или если не требуется записывать повороты в конце поля.

9. Выполните первый проход. На карте отобразится голубая линия ведения.

ПРИМЕЧАНИЕ: При движении по прямой записанная линия ведения, возможно, не будет отображаться на дисплее за пиктограммой машины. Линия ведения отобразится после разворота машины.

Выделенная белым линия ведения НЕ появится до тех пор, пока машина не достигнет конца прохода и не совершит разворот. После разворота машины система определит линию ведения на которую машина будет выезжать. Система определяет параллельную линию, которая расположена на расстоянии от 1/2 до 1-1/2 шага маршрута. Отобразится прогнозируемая траектория, оператор может выбрать необходимую. Направьте машину по нужной траектории.

10. Поверните машину в конце первого прохода, после чего отобразится белая линия ведения для следующего прохода. Отображение линии ведения может занять несколько секунд.
11. После отображения белой линии ведения нажмите кнопку возобновления Resume (только при работе с системой автоматического вождения AutoTrac) и машина автоматически повернет на этот проход. При навигации в ручном режиме, направьте машину на белую линию ведения.



Страница "Настройки адаптивных кривых"

A—Пауза

B—Стоп

12. Нажмите "Стоп" (B) для остановки записи при завершении работы на поле.

ВАЖНО: Остановите запись, прежде чем въезжать на следующее поле. В противном случае это может привести к удалению адаптивной кривой для последнего поля, перед тем как начнется запись адаптивной кривой для следующего поля.

ПРИМЕЧАНИЕ: Сохраненная адаптивная кривая линия ведения приписывается выбранному клиенту, хозяйству и полю. Они будут храниться во встроенной памяти дисплея до удаления пользователем. Кроме того, их можно перемещать с одного дисплея на другой.

Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1692100048683 -59-19SEP23-7/8

PC590566 —UN—17AUG23

Запись прямого маршрута или объезд препятствий

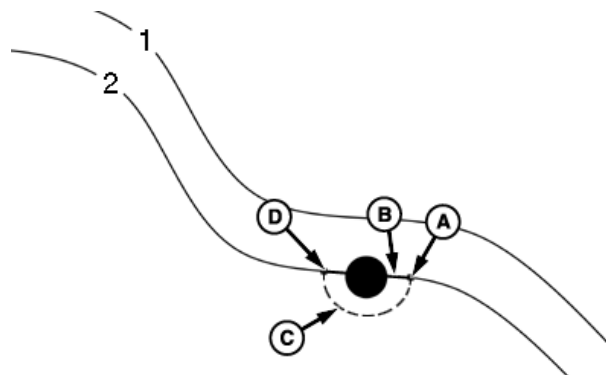
1. Начните запись.
2. Нажмите кнопку "Приостановка записи", чтобы приостановить запись траектории машины.
3. Нажмите "Запись" для продолжения записи адаптивной кривой.

Точки, где были включены "ПАУЗА" и "ВОЗОБНОВЛЕНИЕ" записи, будут соединены прямой линией. Это может быть полезно в том случае, когда имеется длинный прямолинейный участок маршрута, или при объезде препятствий.

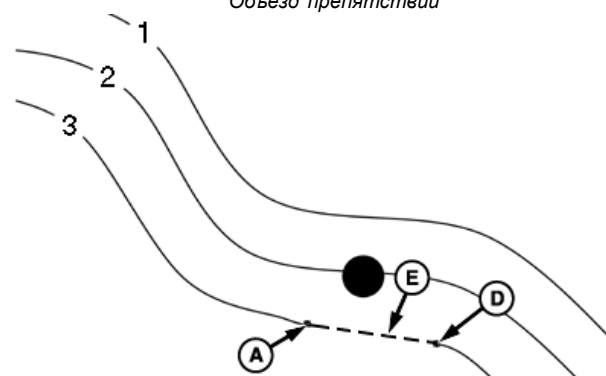
ПРИМЕЧАНИЕ: Максимальная длина соединительного сегмента (сегмент, созданный между точкой включения ПАУЗЫ и ВОЗОБНОВЛЕНИЯ записи) составляет 0,8 км (0,5 мили) (2 640 футов). При большем расстоянии соединение сегмента не произойдет, что приведет к разрыву в линии ведения.

A—Запись ПРИОСТАНОВЛЕНА
B—Для соединения двух точек создан соединительный сегмент
C—Траектория трактора не записана во время приостановки записи

D—Запись ВОЗОБНОВЛЕНА
E—Проход, записанный как прямая линия между точками A и D



Объезд препятствий



Прямая траектория

PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

zb48j1t,1692100048683 -59-19SEP23-8/8

Кривые АВ

Принцип работы

В режиме кривых АВ оператор может записывать изогнутые параллельные линии ведения с конечными точками с любой стороны поля. Линии ведения будут параллельны в любом направлении и формируются на основе исходного прохода, что исключает копирование ошибок рулевого управления по всему полю.

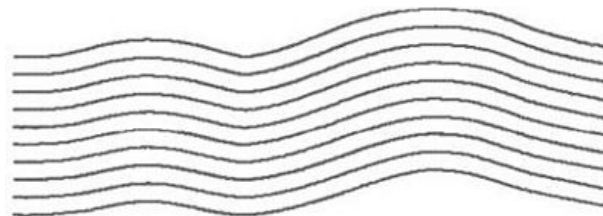
Линия ведения 0 — это контрольный проход, на основе которого прокладываются последующие криволинейные линии в поле. После создания первой кривой АВ (линии ведения 0) будут сформированы 4 линии ведения. Система будет продолжать генерировать дополнительные проходы при прохождении машины по последнему маршруту, отображаемому на экране.

ПРИМЕЧАНИЕ: В режиме "Кривые АВ" доступен пропуск проходов.

Расчет данных для кривой АВ. По мере создания системой начальной партии проходов после записи линии ведения 0 или при формировании дополнительных проходов на экране будет отображаться надпись Формирование кривой АВ. В это время отслеживание движения по проходу невозможно.

Предельные значения создания кривой АВ — длина записанной кривой АВ должна быть не менее 3 м (10 фт), чтобы ее можно было использовать для системы навигации. Машина должна располагаться на расстоянии не более 400 м (0,25 мили) от того места, где была записана линия ведения 0 для формирования кривых линий ведения. Если машина находится на большем расстоянии, то для формирования линии ведения и ее отображения на экране может потребоваться несколько минут. В

PC9028 —UN—16APR06



Режим кривых АВ

это время на экране дисплея отображается надпись Формирование кривой АВ.

Несколько кривых АВ на одном поле — поле может содержать несколько линий ведения на основе кривой АВ. Каждая кривая АВ для поля должна быть записана и должна иметь уникальное имя.

Нумерация маршрутов. Нумерация маршрутов позволяет выполнять пропуск проходов и облегчает их поиск. Метка направления (С, Ю, В или З) назначается по курсу, определенному между начальной и конечной точками кривой.

Кривизна маршрута изменяется по мере того, как увеличивается выпуклость или вогнутость последующих линий ведения.

Создание новой кривой АВ

Выполните следующую процедуру, чтобы задать первую кривую АВ (линию ведения 0), на основе которой будут рассчитываться последующие криволинейные проходы в поле.

ПРИМЕЧАНИЕ: Для одного поля можно записать несколько кривых АВ. Им необходимо присвоить уникальные имена и записать отдельно.

zb48j1t,1692100403680 -59-17SEP23-1/7

1. Выберите "Меню".

PC582158 —UN—01AUG23



Меню

zb48j1t,1692100403680 -59-17SEP23-2/7

2. Выберите "GreenStar (GS3)".

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1692100403680 -59-17SEP23-3/7

3. Выберите "Навигация".

PC590571 —UN—17AUG23



zb48j1t,1692100403680 -59-17SEP23-4/7

4. Выберите режим "Кривые АВ" в "Режиме отслеживания".
5. Выберите имя кривых АВ в поле "Имя линии ведения". Если имя не существует, создайте новое, выбрав "Новая линия ведения".
6. Разместите машину на нужной точке в поле, чтобы начать запись линии ведения.
7. Начните запись. Выберите "Сохранение данных".

PC590565 —UN—17AUG23



"Кривые АВ" в режиме отслеживания

8. После выбора записи она заменяется на следующую:

a. Пауза

zb48j1t,1692100403680 -59-17SEP23-5/7

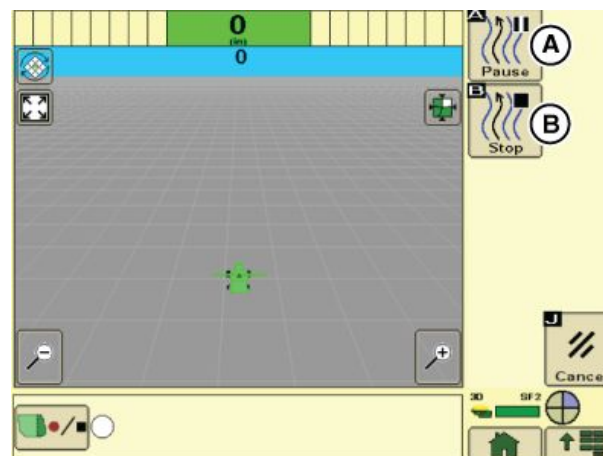
b. Стоп

9. Выполните первый проход. На карте отобразится голубая линия ведения.

ПРИМЕЧАНИЕ: При движении по прямой записанная линия ведения, возможно, не будет отображаться на дисплее за пиктограммой машины. Линия ведения отобразится после разворота машины.

10. Нажмите "Стоп" (B) для остановки записи в конце прохода, и линия ведения сохранится в памяти.

ПРИМЕЧАНИЕ: При потере сигнала GPS в процессе записи, запись будет остановлена, а записанный отрезок кривой АВ до этого момента, будет сохранен. Если записанная кривая АВ не подходит для оператора, у него есть возможность ее удаления путем нажатия кнопки "Удалить линию ведения" на странице "Настройка линии ведения".



Страница "Настройка кривой АВ"

A—Пауза

B—Стоп

PC590590 —UN—17AUG23

Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1692100403680 -59-17SEP23-6/7

Запись прямого маршрута или объезд препятствий

1. Начните запись кривых АВ.
2. Нажмите кнопку "Приостановка записи", чтобы приостановить запись траектории машины.
3. Нажмите кнопку "Запись кривых АВ" для возобновления записи кривой АВ.

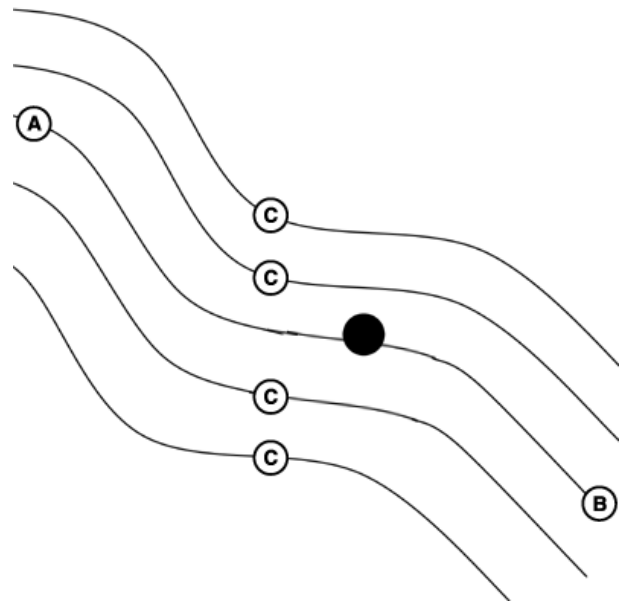
Расстояние между точками, где была включены "ПАУЗА" и "ВОЗОБНОВЛЕНИЕ" записи будут соединены прямой линией. Это может быть полезно в том случае, когда имеется длинный прямолинейный участок маршрута, или при объезде препятствий.

ПРИМЕЧАНИЕ: Максимальная длина соединительного сегмента (линия, созданная между точкой включения паузы и возобновления записи) составляет 0,8 км (0,5 мили) (2640 фт). При большем расстоянии соединение сегмента не произойдет, что приведет к разрыву в линии ведения.

A—Нажимайте приостановку записи перед объездом препятствия

B—Возобновите запись после объезда препятствия

C—Пути, сгенерированные на основе маршрута 0



Объезд препятствий

PC9030C —UN—27OCT06

zb48j1t,1692100403680 -59-17SEP23-7/7

Круговой маршрут

PC582158 —UN—01AUG23

Принцип работы

Режим кругового маршрута предназначен для движения по концентрической окружности в поле с круговой ирригацией. Существует несколько способов записи начальной окружности. После записи начальной окружности создаются все последующие круги на поле.

Режим кругового маршрута предусматривает ручную навигацию, однако для использования системы автоматического вождения AutoTrac в данном режиме вам потребуется две активации AutoTrac и Pivot Pro. Активирование Pivot Pro доступна только для стран Северной Америки.

Координаты широты и долготы центра круга сохранены и связаны с названием поля. Если при записи начальной окружности название поля не задано, такая окружность будет сохранена без привязки к полю. Записи круговых траекторий можно использовать и позже.

Создание новой круговой траектории

1. Выберите "Меню".



Меню

Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1692100524545 -59-17SEP23-1/6

2. Выберите "GreenStar (GS3)".

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100524545 -59-17SEP23-2/6

3. Выберите "Навигация".

PC590571 —UN—17AUG23



Навигация

zb48j1t,1692100524545 -59-17SEP23-3/6

4. Выберите "Круговой маршрут" в "Режиме отслеживания".
5. Выберите имя кругового маршрута в "Имя линии ведения". Если имя не существует, создайте новое, выбрав "Новая линия ведения".
6. Разместите машину на нужной точке в поле, чтобы начать запись линии ведения.

PC590567 —UN—17AUG23



"Круговой маршрут" в режиме отслеживания

окружности. Для оптимального расчета центра и формирования более точных линий ведения рекомендуется проехать круг полностью.

1. Переместите машину в нужное место на поле, чтобы проехать по кругу.

Способ "Проехать круг"

Объехать круг — круговая траектория рассчитывается после преодоления не менее 10 процентов требуемой

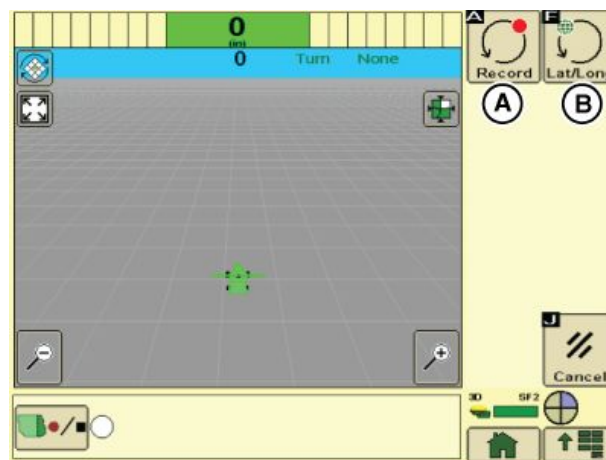
zb48j1t,1692100524545 -59-17SEP23-4/6

2. Выберите запись (A), чтобы проехать круговой маршрут.
3. Нажмите кнопку "Стоп" для остановки записи круговой траектории. Круговые маршруты формируются автоматически при условии, что вы задали шаг маршрута в настройках.

ПРИМЕЧАНИЕ: Кнопка остановки записи круговой траектории отобразится после того, как оператор проедет достаточное расстояние для расчета координат центральной точки.

A—Запись

B—Широта/долгота



Страница "Настройка кругового маршрута"

Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1692100524545 -59-17SEP23-5/6

PC590591 —UN—17AUG23

Метод "Широта/долгота"

1. Выберите "Широта/долгота" (В) линии ведения.
2. Введите требуемые значения широты и долготы в десятичных долях градусов. Предыдущие значения широты и долготы, связанные с полем, появятся при первом отображении экрана ввода.
3. Сохраните значения, нажав кнопку "Подтвердить" (С). Круговой маршрут формируется автоматически при условии, что вы задали шаг маршрута в настройках.

ПРИМЕЧАНИЕ: Может потребоваться выровнять машину (по центральному поворотному шарниру) или отцентровать смещение линии ведения, чтобы выровнять машину по проходу.

А—Широта
В—Долгота

С—Принять

Центральная точка

zb48j1t,1692100524545 -59-17SEP23-6/6

PC590584 —UN—17AUG23

Рядковый копир

PC582158 —UN—01AUG23

1. Выберите "Меню".



Меню

zb48j1t,1692279954088 -59-17SEP23-1/3

2. Выберите "GreenStar (GS3)".

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692279954088 -59-17SEP23-2/3

3. Выберите "Навигация".
4. Выберите "Определитель ряда" в "Режиме отслеживания".
5. Нажмите "Просмотр".
6. Выберите "Настройка ряда".

PC590571 —UN—17AUG23



Навигация

zb48j1t,1692279954088 -59-17SEP23-3/3

Прямая линия ведения

PC28961 —UN—24APR23

1. Выберите "Меню".



Меню

zb48j1t,1692106465016 -59-17SEP23-1/9

2. Выберите систему навигации AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Система навигации AutoTrac

zb48j1t,1692106465016 -59-17SEP23-2/9

3. Выберите "Настройка линии ведения".

PC590575 —UN—17AUG23



Настройка линии ведения

zb48j1t,1692106465016 -59-17SEP23-3/9

4. Выберите "Новая линия ведения", если нет существующей линии ведения.

PC590576 —UN—17AUG23



Новая линия ведения

zb48j1t,1692106465016 -59-17SEP23-4/9

5. Выберите "Прямая линия ведения" (A). Выберите любой метод из доступных параметров.

A—Прямая линия ведения

B—Способ "A + B"

C—Метод "A + направление"

D—Способ "Авто B"

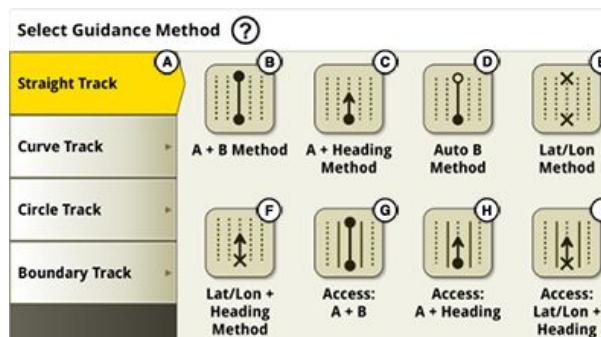
E—Способ "Широта/Долгота"

F—Способ "Широта/Долгота + направление"

G—Доступ: A + B

H—Доступ: A + направление

I—Доступ: Широта/Долгота + направление



Параметры прямых линий ведения

Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1692106465016 -59-17SEP23-5/9

PC28845 —UN—22AUG23

6. Выберите "Имя маршрута".

PC590577 —UN—17AUG23

Track Name

Track 1



Имя линии ведения

zb48j1t,1692106465016 -59-17SEP23-6/9

7. Выберите "Поле".

PC590578 —UN—17AUG23

Field

South 40



Поле

8. Нажмите ОК. Подведите машину к необходимой точке на поле.

zb48j1t,1692106465016 -59-17SEP23-7/9

9. Выберите "Задать А".

PC590579 —UN—17AUG23

Set A

Задать А

zb48j1t,1692106465016 -59-17SEP23-8/9

10. Выберите "Задать В".

PC590580 —UN—17AUG23

Set B

Задать В

zb48j1t,1692106465016 -59-17SEP23-9/9

Непрямая линия ведения

PC28961 —UN—24APR23

1. Выберите "Меню".



Меню

zb48j1t,1692108125002 -59-17SEP23-1/6

2. Выберите систему навигации AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Система навигации AutoTrac

Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1692108125002 -59-17SEP23-2/6

3. Выберите "Настройка линии ведения".

PC590575 —UN—17AUG23



Настройка линии ведения

zb48j1t,1692108125002 -59-17SEP23-3/6

4. Выберите "Новая линия ведения", если нет существующей линии ведения.

PC590576 —UN—17AUG23

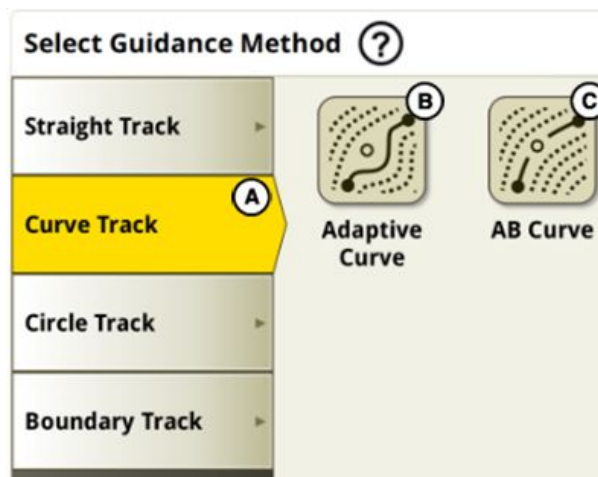


Новая линия ведения

zb48j1t,1692108125002 -59-17SEP23-4/6

5. Выберите "Кривая линия ведения" (A). Выберите любой метод из доступных параметров.
6. Подведите машину к необходимой точке на поле.

A—Непрямая линия ведения C—Кривая AB
B—Адаптивная кривая



Параметры кривых линий ведения

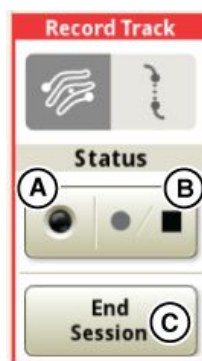
PC28846 —UN—22AUG23

zb48j1t,1692108125002 -59-17SEP23-5/6

7. Выберите "Запись" (A), чтобы начать запись.
8. Выберите "Завершить сеанс" (C), чтобы завершить запись.
9. Нажмите "ОК", чтобы сохранить сеанс, или "Отмена", чтобы вернуться к сеансу записи кривой.

ПРИМЕЧАНИЕ: По завершении в сеанс можно добавить дополнительные сегменты кривой путем редактирования линии ведения.

A—Запись C—Завершение сеанса
B—Пауза/Стоп



Запись линии ведения

PC590588 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692108125002 -59-17SEP23-6/6

Круговой маршрут

PC28961 —UN—24APR23

1. Выберите "Меню".



Меню

zb48j1t,1692108138989 -59-17SEP23-1/7

2. Выберите систему навигации AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Система навигации AutoTrac

zb48j1t,1692108138989 -59-17SEP23-2/7

3. Выберите "Настройка линии ведения".

PC590575 —UN—17AUG23



Настройка линии ведения

zb48j1t,1692108138989 -59-17SEP23-3/7

4. Выберите "Новая линия ведения", если нет существующей линии ведения.

PC590576 —UN—17AUG23



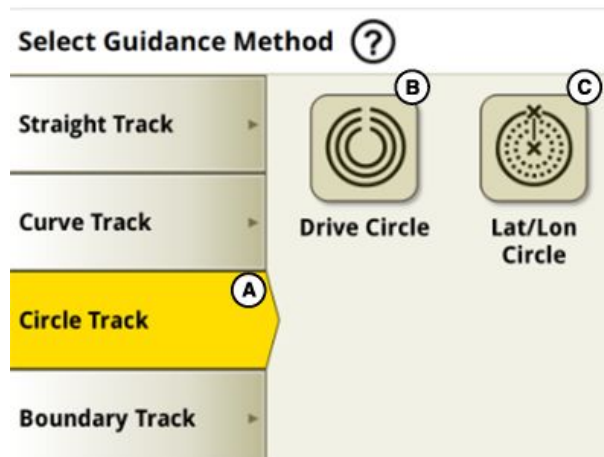
Новая линия ведения

zb48j1t,1692108138989 -59-17SEP23-4/7

5. Выберите "Круговой маршрут" (A). Выберите любой метод из доступных параметров.

А—Круговой маршрут
В—Проезд по кругу

С—Широта/Долгота по кругу



Параметры кругового маршрута

Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1692108138989 -59-17SEP23-5/7

PC28847 —UN—22AUG23

Проезд по кругу

1. Переместите машину в нужное место на поле, чтобы проехать по кругу.
2. Выберите "Начать" (A), чтобы записать новую линию ведения.
3. Проедьте по нужному кругу.
4. Выберите "Готово" (B), чтобы остановить запись.

ПРИМЕЧАНИЕ: Кнопка "Готово" отобразится после того, как оператор проедет достаточное расстояние для расчета координат центральной точки.



Начните движение по кругу

A—Запуск
B—Выполнено

C—Отмена

PC590587 —UN—17AUG23

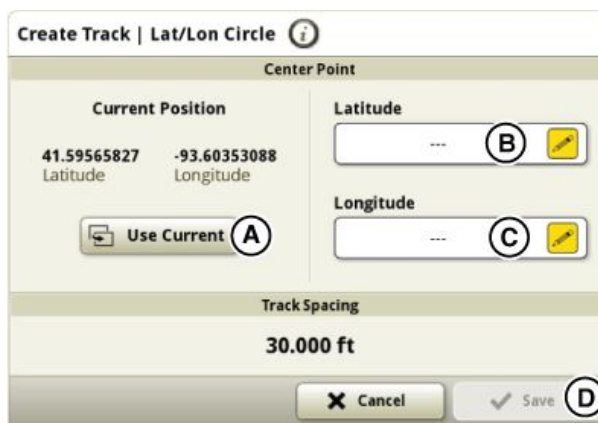
zb48j1t,1692108138989 -59-17SEP23-6/7

Широта/Долгота по кругу

1. Переместите машину в нужное место на поле, чтобы проехать по кругу.
2. Выберите "Использовать текущие значения" (A), если текущие широта и долгота верны.
3. Выберите "Широта" (B) и "Долгота" (C).
4. Выберите "Сохранить" (D).

A—Использовать текущее
B—Широта

C—Долгота
D—Сохранить



"Широта/долгота" кругового маршрута

PC590592 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692108148895 -59-17SEP23-7/7

Маршрут по заданному границами полю

PC28961 —UN—24APR23

1. Выберите "Меню".



Меню

zb48j1t,1692108148895 -59-17SEP23-1/5

2. Выберите систему навигации AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Система навигации AutoTrac

Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1692108148895 -59-17SEP23-2/5

3. Выберите "Настройка линии ведения".

PC590575 —UN—17AUG23



Настройка линии ведения

zb48j1t,1692108148895 -59-17SEP23-3/5

4. Выберите "Новая линия ведения", если нет существующей линии ведения.

PC590576 —UN—17AUG23



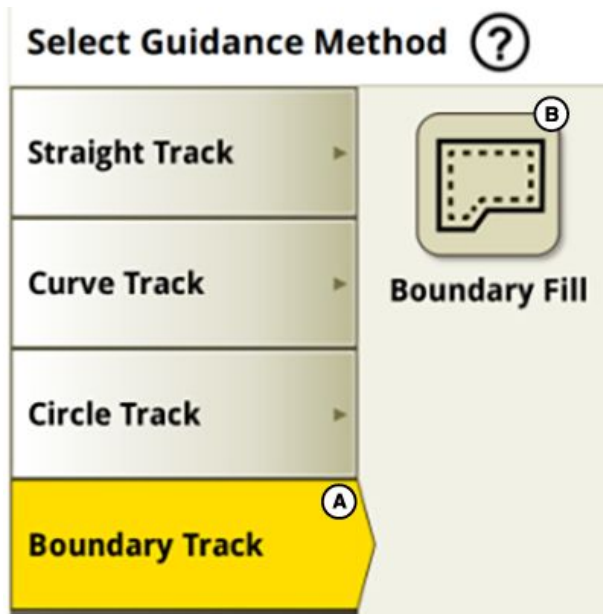
Новая линия ведения

zb48j1t,1692108148895 -59-17SEP23-4/5

5. Выберите "Расположение границы" (A). Выберите "Разметка заданного границами поля" (B).
6. Выберите поле и границу для создания линии ведения по разметке заданного границами поля.
7. Нажмите "Далее", чтобы настроить разметку заданного границами поля.

A—Маршрут по заданному
границами полю

B—Разметка заданного
границами поля



Параметры расположения границы

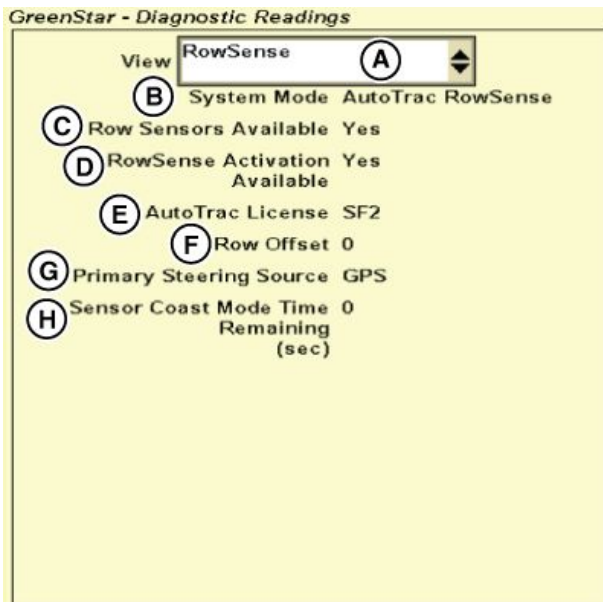
zb48j1t,1692108148895 -59-17SEP23-5/5

PC28848 —UN—22AUG23

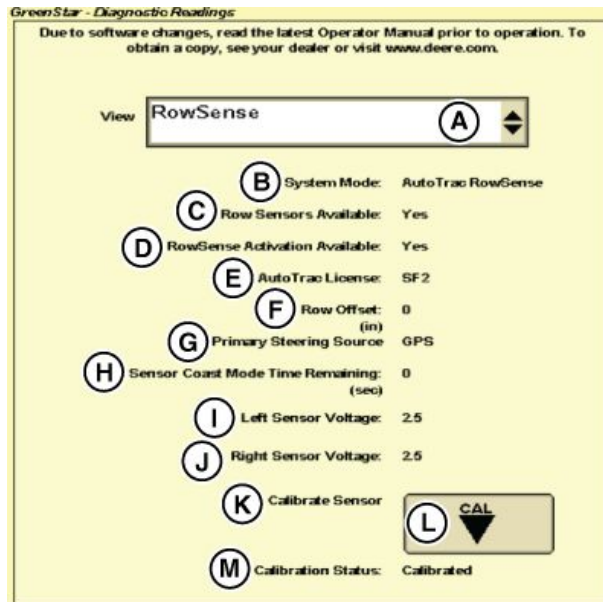
Диагностика

Экраны диагностики для GreenStar 3

ПРИМЕЧАНИЕ: Возможные ответы, касающиеся диагностики, с кратким объяснением.



Диагностические показания для GreenStar 3 CommandCenter



Диагностические показания для дисплея GreenStar 3

A—Просмотр
B—Режим системы
C—Установлены датчики рядков
D—Имеется активация RowSense

E—Лицензия AutoTrac
F—Смещение ряда
G—Приоритетный сигнал системы рулевого управления

H—Оставшееся время работы датчика в режиме движения по инерции
I—Напряжение левого датчика
J—Напряжение правого датчика
K—Калибровка датчика
L—CAL
M—Состояние калибровки

Установлены датчики рядков:

- A - Да
- B - Нет

Доступна активация системы вождения по рядкам:

- A - Да (При наличии активации AutoTrac RowSense для дисплея GS3)
- C - Недоступны (отсутствует активация AutoTrac RowSense для дисплея GS3)

Лицензия AutoTrac:

- A — Да (SF1)
- B — Да (SF2)
- C — Нет

Смещение ряда:

- Текущее смещения ряда, расстояние в дюймах или миллиметрах.

Приоритетный сигнал системы рулевого управления:

- A - Не выбран
- B — GPS

- C — Датчики рядков

Оставшееся время работы датчиков при потере GPS сигнала:

- Таймер обратного отсчета при потере GPS сигнала, отображает время в секундах.

Напряжение левого датчика

- Напряжение датчика в исходном положении должно быть менее 2,5 В.

Напряжение правого датчика

- Напряжение датчика в исходном положении должно быть более 2,5 В.

Калибровка датчика

Состояние калибровки

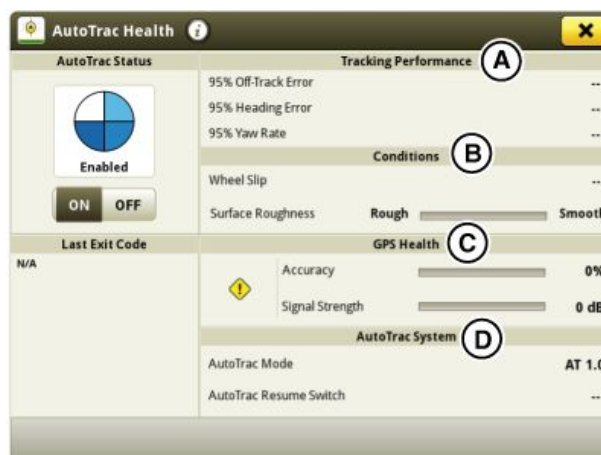
- Калибровка выполнена
- Калибровка не выполнена

zb48j1t,1692098536255 -59-12SEP23-1/1

Экран диагностики для 4-го поколения

Состояние AutoTrac: В разделе "Состояние AutoTrac" отображаются круговая диаграмма состояния системы AutoTrac и переключатель включения/выключения системы AutoTrac.

ПРИМЕЧАНИЕ: Значения рабочих характеристик и условий отслеживания вычисляются непрерывно, когда система AutoTrac задействована (4/4 круговой диаграммы состояния) и ведет машину по линии. Данные значения не обновляются, когда система AutoTrac переходит в состояние 3/4 или 2/4 круговой диаграммы состояния, и изменяются на "---" в состоянии 1/4 круговой диаграммы состояния.



Экран диагностики для 4-го поколения

Рабочие характеристики отслеживания (A)

ПРИМЕЧАНИЕ: каждое из указанных ниже значений отображается в виде значения 95-го перцентиля, т.е. 95% времени рабочие характеристики будут не хуже отображаемого значения.

Боковое отклонение 95% — расстояние от ближайшей линии ведения до машины. Ошибка увеличивается до тех пор, пока машина не достигает

A—Рабочие характеристики отслеживания
B—Состояния
C—Состояние GPS
D—Система AutoTrac

половины расстояния между двумя линиями ведения, после чего ошибка уменьшается по мере того, как машина приближается к следующей линии ведения. В хороших условиях эти значения не должны превышать следующие величины:

	4,8–12,9 км/ч (3–8 миль/ч)	12,9–19,3 км/ч (8–12 миль/ч)	19,3–24,1 км/ч (12–15 миль/ч)
Боковое отклонение (для всех типов линий ведения)	4 см (1.6 дюйм.)	8 см (3.2 дюйм.)	12 см (4.7 дюйм.)

Курсовая ошибка 95% — отношение направления движения машины к направлению текущей линии

ведения. В хороших условиях эти значения не должны превышать следующие величины:

	4,8–12,9 км/ч (3–8 миль/ч)	12,9–19,3 км/ч (8–12 миль/ч)	19,3–24,1 км/ч (12–15 миль/ч)
Прямая линия ведения	0,8°	1°	1,2°
Кривая/круговой маршрут (Данное значение зависит от остроты кривой. Более острые кривые имеют более высокие значения.)	1,6°	3,0°	3,6°

Скорость рыскания 95% — угловая скорость машины, которая влияет на рабочие характеристики

отслеживания. В хороших условиях эти значения не должны превышать следующие величины:

	4,8–12,9 км/ч (3–8 миль/ч)	12,9–19,3 км/ч (8–12 миль/ч)	19,3–24,1 км/ч (12–15 миль/ч)
Прямая линия ведения	1°	1,5°	1,8°
Кривая/круговой маршрут (Данное значение зависит от остроты кривой. Более острые кривые имеют более высокие значения.)	2°	4,5°	5,4°

Условия (B)

ПРИМЕЧАНИЕ: Если значения выходят за пределы оптимального диапазона, светодиодный индикатор состояния отображается желтым

цветом. Если значения находятся в пределах оптимального диапазона, светодиодный индикатор состояния отображается зеленым цветом.

Продолжение на следующей стр.

zb48j1t,1692676792441 -59-23AUG23-1/2

Неровность поверхности — характеристика поверхности, на которой работает машина. Этот показатель вычисляется на основании входных данных о продольном наклоне, поперечном наклоне и скорости от приемника StarFire. Полоса индикатора неровности поверхности имеет желтый цвет, когда показатель находится вне оптимального диапазона, и зеленый цвет, когда показатель находится в пределах оптимального диапазона.

Пробуксовка — процент пробуксовки измеряется путем сравнения получаемого от машины показания скорости, рассчитываемой на основе вращения колес, со скоростью по GPS. Значения больше 6 % указывают на то, что пробуксовка может оказывать отрицательное влияние на рабочие характеристики системы AutoTrac.

Состояние GPS (C)

Точность — точность, с которой приемник определяет положение, отображаемая в процентах. Для достижения заявленных характеристик точности и повторяемости требуется, чтобы индикатор точности показывал уровень 100 %.

Уровень сигнала — качество сигнала коррекции StarFire, принимаемого приемником.

Система AutoTrac (D)

Режим AutoTrac — указывает на тип блока управления системы AutoTrac, установленного в машине.

Блок управления	Режим работы AutoTrac
AT2 (7R с сер. № 110101–, 8R с сер. № 160001–, 8RT с сер. № 923001–, 8RX с сер. № 801001–)	AT 2.0
AT1 (встроенный или установленный на заводе блок управления AutoTrac)	AT 1.0
AutoTrac Controller 300	ATC 300
AutoTrac Controller Raven	ATC компании Raven
AutoTrac Controller компании Reichhardt	ATC компании Reichhardt
AutoTrac Controller компании Deere	ATC компании Deere
Система AutoTrac Universal 300	ATC 300
Система AutoTrac Universal 200	ATC 200
Система AutoTrac Universal 100	ATC 100

Кнопка возобновления работы AutoTrac — изображение индикации "Вкл.", когда кнопка

возобновления работы AutoTrac нажата, и "Выкл.", когда кнопка возобновления не нажата.

zb48j1t,1692676792441 -59-23AUG23-2/2

Очистка датчиков рядков

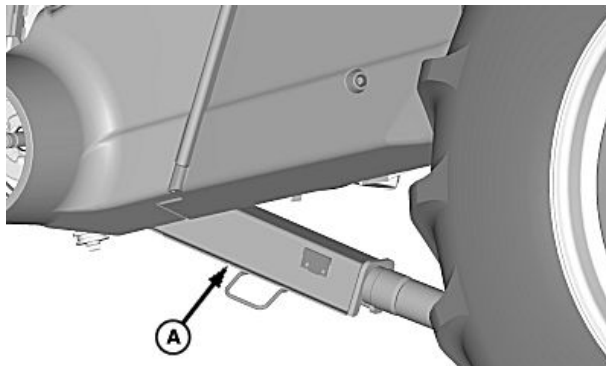
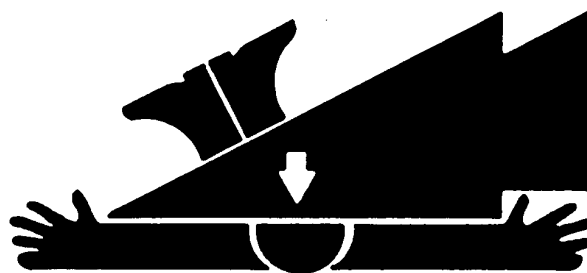
⚠ ОСТОРОЖНО: ЗАГЛУШИТЕ двигатель, включите стояночный тормоз и вытащите ключ из замка зажигания.

Понимите жатку и опустите на шток гидроцилиндра предохранительный упор (А).

Следует ежедневно осматривать датчики рядков, при необходимости их очищать. Если культура скопилась на датчиках, она может препятствовать свободному перемещению и сказываться на их функционировании. Для очистки удалите все растительные остатки с самих датчиков и в месте их крепления. Проверьте, чтобы датчики имели возможность свободно передвигаться.

Ежегодно проверяйте корпуса и втулки датчиков на предмет чрезмерного износа. Замените при необходимости.

А—Предохранительный упор



KR43067,00000B3 -59-11NOV08-1/1

TS686 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

Индекс

Стр.		Стр.	
А		М	
Адаптивные кривые		Многофункциональная рукоятка	
Режим документирования	40-7		15-1
Режим AutoTrac	40-7		
Ручная запись	40-7		
Активация	20-1		
В		Н	
Включение системы		Напряжение	
Время линейного изменения	15-1	Датчики рядков	25-8, 30-4
Выравнивание		Настройка	
Система автоматического вождения по		Кнопка "Возобновить"	15-1
рядкам	25-6, 30-3	Нет сигнала	
Выравнивание по стеблям		Датчик рядков	35-1
Датчики рядков	25-6, 30-3		
Д		О	
Датчик рядков		Общая информация	
Кнопка состояния	15-1	Общие справочные материалы	
Нет сигнала	35-1	Товарные знаки	
Пиктограмма	35-1	Очистка	
Работа с GPS сигналом	35-1	Датчики рядков	
Установлено	35-1	60-1	
Датчики рядков		П	
Время линейного изменения	15-1	Пиктограмма	
Выравнивание по стеблям	25-6, 30-3	Датчик рядков	
Калибровка	25-8, 30-4	35-1	
Напряжение	25-8, 30-4	Поворот на разворотной полосе	
Очистка	60-1	35-2	
Делители культуры	25-6, 30-3	Поиск неисправностей	
Диагностика	55-1	Экран диагностики	
		55-1	
З		Предупреждающие надписи, разъяснение	
Значение смещения		значений	
	20-1	5-1	
К		Р	
Калибровка		Режим въезда на рядок	
Датчики рядков	25-8, 30-4	Кнопка "Возобновить"	
Диагностика	55-1	15-1	
Кнопка "Возобновить"		Режим документирования	
Кнопка 2	15-1	Адаптивные кривые	
Кнопка 3	15-1	40-7	
Настройка	15-1	Режим навигации по рядкам	
Режим въезда на рядок	15-1	Кнопка "Возобновить"	
Режим навигации по рядкам	15-1	15-1	
Кнопка 2		Режим AutoTrac	
Кнопка "Возобновить"	15-1	Адаптивные кривые	
Кнопка 3		40-7	
Кнопка "Возобновить"	15-1	Ручная запись	
		Адаптивные кривые	
		40-7	
С		С	
Система автоматического вождения по		Система автоматического вождения по	
рядкам		рядкам	
Выравнивание	25-6, 30-3	Выравнивание	
Диагностика	55-1	25-6, 30-3	
Настройка смещения	25-6, 30-3	Диагностика	
Смещения		55-1	
Система автоматического вождения по		Настройка смещения	
рядкам	25-6, 30-3	25-6, 30-3	
Совместимость	20-1	Смещения	
		Система автоматического вождения по	
		рядкам	
		25-6, 30-3	
		Совместимость	
		20-1	
Продолжение на следующей стр.			

Стр.

Состояние датчика включен/выключен.....	15-1
Стыковое междурядье.....	25-6, 30-3

Т

Техника безопасности	
Безопасное техобслуживание, практика	5-3
Техническое обслуживание	
Очистка датчиков рядков.....	60-1
Требования.....	20-1

У

Установлено	
Датчик рядков	35-1

G

GPS	
Датчик рядков	35-1

S

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

Техническая информация

Техническую информацию можно приобрести в компании John Deere. Публикации доступны в печатном виде и на компакт-дисках.

Заказы можно разместить одним из следующих способов:

- Магазин технической информации John Deere:
www.JohnDeere.com/TechInfoStore
- Call 1-800-522-7448
- Обратитесь к дилеру John Deere

Имеющаяся информация включает в себя:

КАТАЛОГИ ЗАПЧАСТЕЙ, в которых описаны имеющиеся в наличии запчасти для вашей машины с подробными иллюстрациями для определения



TS189 — UN — 17JAN89

требуемых деталей. Они также могут быть полезны при монтаже или демонтаже.

DX,SERVLIT -59-07DEC16-1/4

РУКОВОДСТВА ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ содержат сведения по технике безопасности, эксплуатации, техническому обслуживанию и ремонту.



TS191 — UN — 02DEC88

ТЕХНИЧЕСКОЕ РУКОВОДСТВО содержит сведения по техобслуживанию вашей машины. Оно включает технические данные, иллюстрированный процесс монтажа и демонтажа, гидро- и электросхемы. По некоторым машинам имеются отдельные инструкции по устранению неисправностей и диагностическая информация. Некоторые компоненты, такие как двигатели, снабжены отдельными техническими руководствами.



Прог.

TS224 — UN — 17JAN89

ПРОГРАММА ОБУЧЕНИЯ состоит из пяти серий книг, в которых подробно изложены основные сведения без привязки к конкретному изготовителю:

- Книги сельскохозяйственной серии описывают технологию земледелия и скотоводства.
- В книгах серии по управлению фермерским хозяйством рассматриваются проблемные ситуации из реальной жизни и предлагаются практические решения в сферах маркетинга, финансов, выбора оборудования и соответствия стандартам.
- В руководствах по основам обслуживания приводятся инструкции по техобслуживанию и ремонту внедорожного оборудования.
- Основные сведения в руководствах по эксплуатации машин предназначены для объяснения производительности и регулировок машин, методов улучшения эксплуатационных характеристик и методов исключения ненужных полевых работ.



- В руководствах по эксплуатации малогабаритной техники описаны инструкции по ремонту и эксплуатации оборудования мощностью до 40 л.с.

DX,SERVLIT -59-07DEC16-4/4

TS1663 —UN—10OCT97

John Deere к Вашим услугам

УДОВЛЕТВОРЕНИЕ ЗАПРОСОВ КЛИЕНТОВ важно для John Deere.

Наши дилеры нацелены на быстрые и эффективные поставки деталей и оказание услуг:

- сервисные детали и детали для технического обслуживания, используемые для технической поддержки вашего оборудования.
- курсы обучения техников, необходимые диагностические и ремонтные инструменты для обслуживания вашего оборудования.

ПРОЦЕСС РЕШЕНИЯ ПРОБЛЕМ К УДОВЛЕТВОРЕНИЮ КЛИЕНТОВ

Ваш дилер John Deere обеспечит техническое сопровождение вашего оборудования и решение любых проблем, с которыми вы столкнетесь.

1. При обращении к дилеру следует заранее подготовить следующую информацию:

- Модель машины и идентификационный номер изделия
- Дата покупки

~~Характер проблемы~~



TS201—UN—15APR13

2. Обсудить проблему с менеджером сервисной службы дилера.

3. Если он не может разрешить проблему, следует обратиться за помощью к менеджеру дилерского предприятия.

4. При наличии неустранимой проблемы, которую не может разрешить дилерское предприятие, следует попросить дилера связаться с John Deere. Или связаться с центром обслуживания c/x клиентов Ag Customer Assistance Center по телефону 1-866-99DEERE (866-993-3373), или выслать нам письмо по электронной почте на адрес www.deere.com/en_US/ag/contactus/.

DX,IBC,2 -59-20MAR06-1/1

