

AutoTrac RowSense kombains un kokvilna



JOHN DEERE



LIETOŠANAS INSTRUKCIJA
AutoTrac RowSense kombains
un kokvilna
OMPFP24381 IZLAIDUMS K3 (LATVIAN)

levads

Priekšvārds

PATEICAMIES, ka izvēlējāties John Deere produktu.

Lai uzzinātu, kā pareizi apieties ar jūsu produktu un kā nodrošināt pareizu tā apkopi, rūpīgi IZLASIET ŠO ROKASGRĀMATU. Ja šo prasību neievērojat, var tikt gūtas traumas vai sabojāts aprīkojums. Šī rokasgrāmata un drošības zīmes uz produkta, var būt pieejamas arī citās valodās. (Lai pasūtītu, apmeklējiet vietni <https://techpubs.deere.com/>.)

ŠĪ ROKASGRĀMATA IR UZSKATĀMA par produkta neatņemamu sastāvdaļu, un tai jāietilpst produkta pārdošanas komplektā.

MĒRI šajā rokasgrāmatā ir norādīti gan metriskajās, gan ASV lietotajās mērvienībās. Lietojiet tikai pareizas rezerves daļas un stiprinājumus. Metriskajiem un collu stiprinājumiem var būt nepieciešama īpaša metriskā vai collu atslēga.

Apzīmējumi LABĀ PUSE UN KREISĀ PUSE ir noteikti, attiecībā pret mašīnu vai pievienotā agregāta kustības virzienu, pārvietojoties uz priekšu.

IERAKSTIET PRODUKTA IDENTIFIKĀCIJAS NUMURUS (P.I.N.) Operatora rokasgrāmatā. Rūpīgi reģistrējiet visus numurus; tas palīdzēs jums atrast savu produktu tā nozagšanas gadījumā. Turklāt jūsu John Deere izplatītājam šie numuri ir vajadzīgi, kad jūs pasūtīnāt

rezerves daļas. Failu dublējumu ar identifikācijas numuriem glabāiet drošā vietā pie mašīnas, vai prom no produkta.

GARANTĪJA tiek nodrošināta kā daļa no John Deere atbalsta programmas klientiem, kuri sava aprīkojuma ekspluatāciju un apkopi veic atbilstoši aprakstam šajā rokasgrāmatā. Garantijas noteikumi izskaidroti garantijas apliecībā vai priekšrakstā, kuru Jūs varat saņemt pie sava izplatītāja.

Šī garantija apliecina, ka John Deere savus izstrādājumus aizvieto ar jauniem, ja defekti tiks atklāti garantijas perioda laikā. Atsevišķos gadījumos John Deere nodrošina arī lauka uzlabojumus, bieži vien bez papildu maksas klientam un pat tad, ja izstrādājuma garantijas laiks ir beidzies. Ja aprīkojums ir lietots nepareizi vai pārveidots neatbilstoši sākotnējiem rūpnīcas uzstādījumiem, garantija tiek anulēta un uzlabojumu veikšana var tikt atteikta.

Ja neesat produkta sākotnējais īpašnieks, tad vērsieties pie sava vietējā John Deere izplatītāja, lai informētu par tās sērijas numuru. Tas palīdzēs uzņēmumam John Deere informēt jūs par problēmām vai veiktajiem izstrādājuma uzlabojumiem.

Sērijas numurs:

zb48j1t,1692254533140 -25-17AUG23-1/1

Preču zīmes

Preču zīmes	
AMS™	Deere and Company preču zīme
Android™	Google Inc. preču zīme
Apple®	Apple, Inc. preču zīme
AutoTrac™	Deere and Company preču zīme
Bluetooth®	Bluetooth SIG preču zīme
CommandCenter™	Deere and Company preču zīme
GreenStar™	Deere and Company preču zīme
iGrade™	Deere and Company preču zīme
iTEC™	Deere and Company preču zīme
JDLink™	Deere and Company preču zīme
John Deere Remote Display Access™	Deere and Company preču zīme
Microsoft®	Microsoft Corporation preču zīme Amerikas Savienotajās Valstīs un citās valstīs
RowSense™	Deere and Company preču zīme
Service ADVISOR™	Deere and Company preču zīme
StarFire™	Deere and Company preču zīme
StellarSupport™	Deere and Company preču zīme
Surface Water Pro	Deere and Company preču zīme
Windows®	Microsoft Corporation preču zīme Amerikas Savienotajās Valstīs un citās valstīs

bvmsit,1690521760389 -25-22AUG23-1/1

Satura rādītājs

Lappuse

Drošība

Drošības informācijas atpazīšana	5-1
Izprotiet signālvārdus	5-1
Drošības norādījumu ievērošana	5-1
Apkopes droša veikšana	5-2
Veiciet rūpīgu elektronisko komponentu un savienojumu pārbaudi	5-2
Droša vadības sistēmu lietošana	5-3
Pareiza drošības jostas lietošana	5-3
Uzturieties drošā attālumā no ražas novākšanas mezgļiem	5-3

Normatīvā un atbilstības informācija

EK atbilstības deklarācija	10-1
----------------------------------	------

Poga Atsākt

Pogas Atsākt iestatīšana	15-1
--------------------------------	------

AutoTrac RowSense

Pārskats	20-1
----------------	------

2012. gada modeļu un jaunāku iestatīšana un sistēmas kalibrēšana

AutoTrac RowSense iestatīšana, izmantojot GreenStar displeju	25-1
AutoTrac RowSense iestatīšana, izmantojot 4. paaudzes displeju	25-4
Rindu vadības nobīdes iestatīšana	25-6
Iestatīt iebraukšanu rindā	25-6
Rindu sensora kalibrēšana, izmantojot GreenStar displeju	25-8
Rindu sensora kalibrēšana, izmantojot 4. paaudzes displeju	25-9

2011. gada modeļu un vecāku iestatīšana un sistēmas kalibrēšana

AutoTrac RowSense iestatīšana	30-1
Rindu vadības nobīdes iestatīšana	30-2
Rindu sensora kalibrēšanas procedūra	30-3

Sistēmas iespējošana

Displejs un indikatori	35-1
Rindu sensoru iespējošana	35-2

GreenStar 3 displejs — trajektorija

Taisna trajektorija	40-1
Adaptīvās līknes	40-5

Lappuse

AB līknes	40-8
Riņķveida trajektorija	40-10
Rindu noteicējs	40-11
Mainīt trajektoriju	40-12
Grāvja trajektorija	40-12
Aizsargjoslas trajektorija	40-12

GreenStar 3 CommandCenter — trajektorija

Taisna trajektorija	45-1
Adaptīvās līknes	45-3
AB līknes	45-7
Riņķveida trajektorija	45-9
Rindu noteicējs	45-11

4. paaudzes displejs — trajektorija

Taisna trajektorija	50-1
Līknes trajektorija	50-2
Riņķveida trajektorija	50-4
Robežas trajektorija	50-5

Diagnostika

GreenStar 3 diagnostikas ekrāni	55-1
4. paaudzes diagnostikas ekrāns	55-2

Rindu sensoru tīrīšana

Rindu sensoru tīrīšana	60-1
------------------------------	------

Originālās instrukcijas. Šajā rokasgrāmatā visa informācija, ilustrācijas un tehniskie dati ir balstīti uz pēdējo pieejamo informāciju, kāda ir publicēšanas laikā. Saglabājam visas tiesības jebkurā laikā bez brīdinājuma veikt izmaiņas.

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

Drošība

Drošības informācijas atpazīšana

Šis ir drošības brīdinājuma simbols. Šis simbols uz mašīnas vai šajā rokasgrāmatā brīdina par traumu gūšanas risku.

Ievērojiet ieteiktos piesardzības pasākumus un drošas ekspluatācijas praksi.



DX,ALERT -25-03OCT22-1/1

T81388 —UN—28JUN13

Izprotiet signālvārdus

BĪSTAMI! Signālvārds BĪSTAMI norāda uz bīstamu situāciju, kas, ja tā netiek novērsta, var izraisīt nāvi vai nopietnu ievainojumu.

BRĪDINĀJUMS! Signālvārds BRĪDINĀJUMS norāda uz bīstamu situāciju, kas, ja netiek novērsta, var izraisīt nāvi vai nopietnu ievainojumu.

UZMANĪBU! Signālvārds UZMANĪBU norāda uz bīstamu situāciju, kas, ja netiek novērsta, var izraisīt vieglus vai vidējus ievainojumus. Signālvārds UZMANĪBU var arī tikt izmantots, lai brīdinātu par nedrošu praksi, kas ir saistīta ar tādiem notikumiem, kas varētu izraisīt personiskas traumas.

Signālvārdi BĪSTAMI, BRĪDINĀJUMS, UZMANĪBU tiek izmantoti kopā ar drošības un brīdinājuma simbolu. BĪSTAMI! norāda uz vislielāko apdraudējumu. BĪSTAMI



SARGIES

UZMANIES

vai UZMANĪBU drošības zīmes atrodas netālu konkrētiem apdraudējumiem. Vispārējie piesardzības pasākumi ir uzskaitīti uz UZMANĪBU drošības zīmēm. UZMANĪBU arī vērš uzmanību uz drošības ziņojumiem šajā instrukcijā.

DX,SIGNAL -25-05OCT16-1/1

TS187 —25—30SEP88

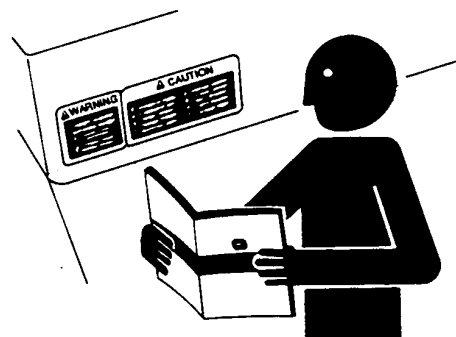
Drošības norādījumu ievērošana

Rūpīgi izlasiet visus drošības ziņojumus šajā rokasgrāmatā un uz mašīnas drošības zīmēm. Uzturiet drošības zīmes labā stāvoklī. Nomainiet trūkstošās vai bojātās drošības zīmes. Pārliecinieties, vai jaunām aprīkojuma sastāvdaļām un rezerves daļām ir pievienotas jaunākās drošības zīmes. Rezerves drošības zīmes var iegādāties pie John Deere izplatītāja.

Uz detaļām un sastāvdaļām, kas saņemtas no piegādātājiem, var būt iekļauta papildu drošības informācija, kura nav norādīta šajā operatora rokasgrāmatā.

Izlasiet par mašīnas un vadības ierīču pareizu lietošanu. Neļaujiet nevienam darboties bez apmācības.

Uzturiet mašīnu atbilstošā darba stāvoklī. Neatļauti mašīnas pārveidojumi var pasliktināt tās darbību un/vai drošību un ietekmēt mašīnas kalpošanas ilgumu.



Ja jūs nesaprotat kādu šīs rokasgrāmatas daļu un nepieciešama palīdzība, sazinieties ar John Deere izplatītāju.

DX,READ -25-01AUG22-1/1

TS201 —UN—15APR13

Apkopes droša veikšana

Pirms apkopes darbu uzsākšanas jāiepazīstas ar to apjomu un secību. Turiet darba zonu tīru un sausu.

Nekad neeļļojiet mašīnu, neveiciet apkopi vai neregulējiet to, kamēr mašīna pārvietojas. Turiet rokas, kājas un apģērba gabalus pietiekamā attālumā no daļām ar mehānisko piedziņu. Visur izslēdziet piedziņu un rīkojieties ar attiecīgajām vadības ierīcēm, lai atbrīvotu spiedienu. Nolaidiet iekārtu uz zemes. Apturiet motoru. Izņemiet atslēgu. Ļaujiet mašīnai atdzist.

Droši atbalstiet visus mašīnas elementus, kuri apkopes laikā ir jāpaceļ.

Uzturiet visas detaļas labā tehniskā stāvoklī un pareizi montētas. Trūkumus nekavējoties novērst. Nomainiet nolietotās vai salūzušās detaļas. Notīriet smērvielas, eļļas un netīrumus.

Pašgājēju iekārtām pirms elektrisko sistēmu regulēšanas vai metināšanas darbu uzsākšanas mašīnā atvienojiet akumulatora masas (–) kabeli.

Pirms uzsākt elektriskās sistēmas komponentu apkopi vai metināšanas darbus mašīnai, velkamiem pievienotajiem agregātiem atvienojiet elektriskos savienojumus ar traktoru.

Nokrišana, veicot tīrīšanu vai strādājot augstumā, var izraisīt nopietnus savainojumus. Lai viegli piekļūtu jebkādai vietai, izmantojiet kāpnis vai platformu. Izmantojiet stabilus un drošus kāju un roku balstus.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -25-28FEB17-1/1

Veiciet rūpīgu elektronisko komponentu un savienojumu pārbaudi

Veicot elektronisko iekārtu un mezglu montāžu un demontāžu nokrišana var radīt nopietnus ievainojumus. Izmantojiet pacelēju vai platformu, lai atvieglotu piekļuvi montāžas vietai. Izmantojiet drošu pamatni, ieņemiet stabilu stāvokli un pieturieties. Nemontējiet un nedemontējiet komponentes slapjos vai apledošanas apstākļos.

Ja jāveic instalācijas vai apkopes darbi RTK bāzes stacijas tornī vai citos augstu esošos mezglos, uzticiet tos sertificētiem augstkāpējiem.

Ja jāmontē vai jāveic apkopi globālās pozicionēšanas sistēmas uztvērēja tornim un iekārtām, lietojiet pareizos pacelšanas tehniskos līdzekļus un izmantojiet paredzētos drošības līdzekļus. Tornis ir smags un tā apkope var būt



apgrūtināta. Ja montāžas vieta nav pieejama no zemes vai apkopes platformas, montāžu jāveic diviem cilvēkiem.

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -25-24AUG10-1/1

Droša vadības sistēmu lietošana

Nelietojiet vadības sistēmas uz autoceļiem. Pirms uzbraukšanas uz autoceļa vienmēr izslēdziet (deaktivizējiet) vadības sistēmas. Nemēģiniet ieslēgt (aktivizēt) vadības sistēmu, transportējot pa koplietošanas ceļu.

Vadības sistēmas palīdz operatoram efektīvāk lietot mašīnu. Operators vienmēr ir atbildīgs par mašīnas brauciena trajektoriju. Vadības sistēmas nevar automātiski atklāt vai novērst sadursmes ar šķēršļiem vai citām mašīnām.

Vadības sistēmas ietver ikvienu lietojumu, kas nodrošina mašīnas stūrēšanas automatizāciju. Tostarp, bet ne tikai: AutoTrac, iTEC, AutoTrac pagriešanās automatizācija, AutoTrac agregātu vadību (pasīvā), AutoTrac Universal, AutoTrac Controller, AutoTrac un Machine Sync.

Lai novērstu savainojuma iespējas operatoram un klātesošajiem:

- Nekad neiekāpiet vai neizkāpiet no braucošas mašīnas.
- Pārbaudiet, ka mašīna, agregāts un vadības sistēma ir pareizi iestatīti.
 - Ja izmantojat iTEC™ AutoTrac pagriezienu automatizāciju vai AutoTrac agregāta vadību (pasīvs), pārbaudiet, vai ir definētas precīzas robežas.
 - Ja izmantojat Mašīnas sinhronizāciju, pārbaudiet, vai piekabeī sākuma punkts ir kalibrēts ar pietiekamu atstatumu starp mašīnām.
- Uzmanieties un pievērsiet uzmanību apkārtējai videi.
- Pārņemiet stūrēšanas vadību, kad jāizvairās no bīstamām vietām uz lauka, klātesošajiem cilvēkiem, aprīkojuma vai citiem šķēršļiem.
- Pārtrauciet darbu, ja slikta redzamība negatīvi ietekmē jūsu spēju vadīt mašīnu vai paredzēt cilvēkus vai šķēršļus mašīnas maršrutā.
- Izvēloties mašīnas ātrumu, ņemiet vērā apstākļus uz lauka, redzamību un mašīnas konfigurāciju.

bvmsit,1690521594604 -25-28JUL23-1/1

Pareiza drošības jostas lietošana

Izvairieties no nāves vai ievainojumiem apgāšanās gadījumā.

Šī mašīna ir aprīkota ar pretapgāšanās aizsargrāmi (ROPS). LIETOJIET sēdekļa siksnu, kad strādājat ar ROPS.

- Lietojiet fiksatoru un pievelciet sēdekļa siksnu šķērsām ķermenim.
- Ievietojiet fiksatoru turētājā. Ir jādzird klikšķis.
- Pievelciet sēdekļa siksnu, niefiksējiet un pārliecinieties, ka sikсна ir pareizi nostiprināta.
- Novietojiet siksnu šķērsām gurnam.

Ja ir bojājumu pazīmes nostiprināšanas detaļās, noslēgā, jostas rullī vai pašā jostā, nomainiet visu jostas komplektu.

Drošības jostu un nostiprinājuma detaļas pārbaudiet vismaz vienu reizi gadā. Grieziet vērību uz vajīgām nostiprinājuma detaļām vai jostas bojājumiem, kā



TS1729—UN—24MAY13

piemēram, iegriezumiem, plūksnāšanos, neparasti stipru nolietojumu, iekrāsojumu vai noberzumiem. Nomainiet tikai ar jūsu mašīnai atļautām rezerves daļām. Grieziet pie sava John Deere dīlera.

DX,ROPS1 -25-22AUG13-1/1

Uzturieties drošā attālumā no ražas novākšanas mezgļiem

Pļaušanas ierīci, gliemezi, tītavas un padeves ruļļus nevar pilnībā aizklāt ar apvalku sakarā ar to funkcijām. Eksploatacijā laikā uzturieties drošā attālumā no šīm kustīgajām daļām. Vienmēr izslēdziet galveno sajūgu un motoru, kā arī izņemiet aizdedzes atslēgu pirms mašīnas apkopes darbu veikšanas vai likvidējot aizsprostojumus.



ES 118 704

ES118704—UN—21MAR95

FX,CUT -25-21DEC90-1/1

Normatīvā un atbilstības informācija

EK atbilstības deklarācija

Deere & Company
Moline, Ilinoisa, ASV

Zemāk norādītā persona apliecina, ka

Produkts: AutoTrac™ RowSense™

atbilst visiem tālāk minēto direktīvu attiecīgajiem noteikumiem un būtiskajām prasībām.

Direktīva	Numurs	Sertificēšanas metode
Elektromagnētiskās saderības direktīva	2004/108/EK	Pašsertifikācija saskaņā ar direktīvas II pielikumu

Tās personas vārds, uzvārds un adrese Eiropas Kopienā, kura ir pilnvarota izstrādāt tehnisko dokumentāciju:

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

Deklarēšanas vieta: Kaiserslautern, Vācija

Vārds, uzvārds: Aaron Senneff

Deklarēšanas datums: 2011. gada 29. jūlijs

Amats: Engineering Manager, John Deere Intelligent Solutions Group

Ražotne: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



zb48j1t,1695303948124 -25-21SEP23-1/1

Poga Atsākt

Pogas Atsākt iestatīšana

Ja mašīna, kurā ir AutoTrac, ir savienota ar kukurūzas galvu, kas aprīkota ar RowSense, 2. un 3. aktivizēšanas poga uz daudzfunkciju sviras tiks ieslēgta automātiski, un tās jāizmanto hедера nolaišanai un AutoTrac pogai Atsākt šajā sistēmā. Sākot ar 2012. gada mašīnām un jaunākām, pogu Automātiski var izmantot, lai iespējotu AutoTrac; rindu sensori tiks ieslēgti, graudaugiem saskaroties ar uztveršanas taustiem. (Plašākai informācijai, skatiet iestatīšana iebraukšanai rindā, Sistēmas iespējošanas nodaļā.)



Poga Atsākt mašīnā (iepriekšējais variants)



Poga Atsākt mašīnā (jaunāks variants)

bvwmst, 1690524195381 -25-05OCT23-1/1

PC562138 —UN—28JUL23

PC562139 —UN—28JUL23

AutoTrac RowSense

Pārskats

AutoTrac RowSense sastāv no šādām sastāvdaļām

- Mašīnā uzstādīts integrēts un aktivizēts AutoTrac ar atjaunotu AutoTrac RowSense programmatūru stūrēšanas sistēmas blokā (Steering System Unit, SSU), ar AutoTrac SF1 vai SF2 aktivizēšanu.
 - 50 un 60 sērijas kombainiem, jābūt uzstādītam tilta kontrollera/vārtejas programmatūras atjauninājumam.
 - 2008. gada modeļiem S-, W-, T- sērijas un 2009. gada modeļiem C- sērijas kombainiem jābūt uzstādītai LYNX kopnei, lai būtu savietojamība ar AutoTrac RowSense.
- Mašīnā uzstādīts integrēts un aktivizēts AutoTrac ar atjaunotu AutoTrac RowSense programmatūru stūrēšanas sistēmas blokā (Steering System Unit, SSU), ar AutoTrac SF1 vai SF2 aktivizēšanu.
- 2012. gada mašīnām vai jaunākiem modeļiem ir nepieciešams GreenStar 3 2630. modeļa displejs, GreenStar 3 CommandCenter vai jaunāks displejs.
- 2011. gada mašīnām vai vecākiem modeļiem ir nepieciešams GreenStar 2 2600. modeļa displejs vai GreenStar 3 2630. modeļa displejs.
- AutoTrac RowSense aktivizēšana.
- GS2 AutoTrac RowSense SF1 ar pakārtotu GS2 AutoTrac SF1 aktivizāciju.

- GS2 AutoTrac RowSense SF2 ar pakārtotu GS2 AutoTrac SF2 aktivizāciju vai GS2 AutoTrac aktivizāciju.
- AutoTrac RowSense aktivizēšana 4. paaudzes displejam.
- StarFire uztvērējs ar SF1, SF2, SF3 vai RTK korekcijas signālu.
- Viens paris rindu sensoru, kas uzmontēti uz pārbaudītas kukurūzas galvas.

AutoTrac RowSense ir saderīgs ar visām esošajām sekošanas shēmām. AutoTrac darbojas tālāk minētajos režīmos: Adaptīvas līknes, AB līknes, riņķveida trajektorija un taisna trajektorija. AutoTrac RowSense ir uzlabojums, kas ļauj iekļaut AutoTrac saderīgā Precision Ag displejā kukurūzas novākšanas laikā. Uz apstiprinātas kukurūzas galvas uzstādītie rindu sensori atpazīst kukurūzas stublājus un tādējādi arī rindas atrašanās vietu. AutoTrac vadības lietotne izmanto rindu sensora signālu apvienojumā ar esošajiem AutoTrac signāliem, lai mašīna nenovirzītos no iestatītā ceļa. Kad no rindu sensoriem nav signāla (piemēram, braucot pa ūdensteci), darbosies parastā GPS vadības sistēma. Lielākā daļa citu AutoTrac parametru paliek nemainīga. Rindu sensori ir cits mašīnas stūrēšanas veids. Visi sekošanas režīmi tiek iestatīti tāpat kā AutoTrac sistēmā, kas izmanto GPS.

zb48j1t,1688365471549 -25-28SEP23-1/1

AutoTrac RowSense iestatīšana, izmantojot GreenStar displeju

PC582158 —UN—01AUG23

GreenStar 3 displeja izmantošana

PIEZĪME: Pirms lietot šo produktu, jāizpilda papildus turpmākās darbības, lai iestatītu AutoTrac:



Izvēlne

1. Atlasiet "Izvēlne".

zb48j1t,1690443942471 -25-17SEP23-1/13

2. Atlasiet GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

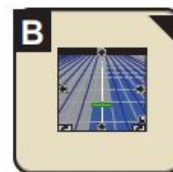


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1690443942471 -25-17SEP23-2/13

3. Atlasiet "Vadība".

PC582160 —UN—01AUG23



Vadība

zb48j1t,1690443942471 -25-17SEP23-3/13

4. Atlasiet "Vadības iestatījumi".

PC582161 —UN—01AUG23



Vadības iestatījumi

zb48j1t,1690443942471 -25-17SEP23-4/13

5. Atlasiet RowSense iestatījumu maiņa.

PC582162 —UN—01AUG23



RowSense iestatījumu maiņa

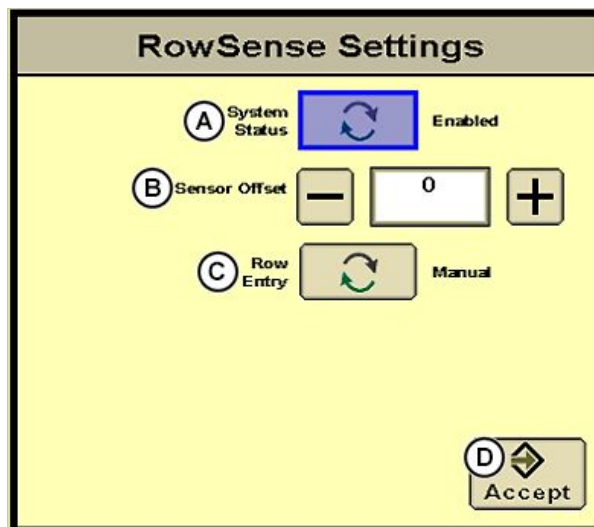
Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1690443942471 -25-17SEP23-5/13

6. Atlasiet "Sistēmas statuss" (A), lai iespējotu rindu vadības sensorus.
7. Pārliecinieties, ka sensora nobīdes (B) vērtība ir pareiza (0 ir noklusējuma vērtība).
8. Atlasiet "Iebraukšana rindā" (C) nepieciešamajam režīmam.
9. Atlasiet "Apstiprināt" (D), lai aizvērtu sadaļu "RowSense iestatījumi".

A—Sistēmas statuss
B—Sensora nobīde

C—Iebraukšana rindā
D—Apstiprināt



RowSense iestatījumu lapa

zb48j1t,1690443942471 -25-17SEP23-6/13

PC582140 —UN—28JUL23

10. AutoTrac RowSense ikona būs redzama AutoTrac vadības lietotāja interfeisa izpildes lapā.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -25-17SEP23-7/13

GreenStar 3 CommandCenter displeja izmantošana

PC582158 —UN—01AUG23

PIEZĪME: Pirms lietot šo produktu, jāizpilda papildus turpmākās darbības, lai iestatītu AutoTrac:

1. Atlasiet "Izvēlne".



Izvēlne

zb48j1t,1690443942471 -25-17SEP23-8/13

2. Atlasiet GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1690443942471 -25-17SEP23-9/13

3. Atlasiet iestatījumi.

PC582163 —UN—01AUG23



Iestatījumi

zb48j1t,1690443942471 -25-17SEP23-10/13

4. Atlasiet sadaļu "RowSense iestatījumi".

PC582164 —UN—01AUG23



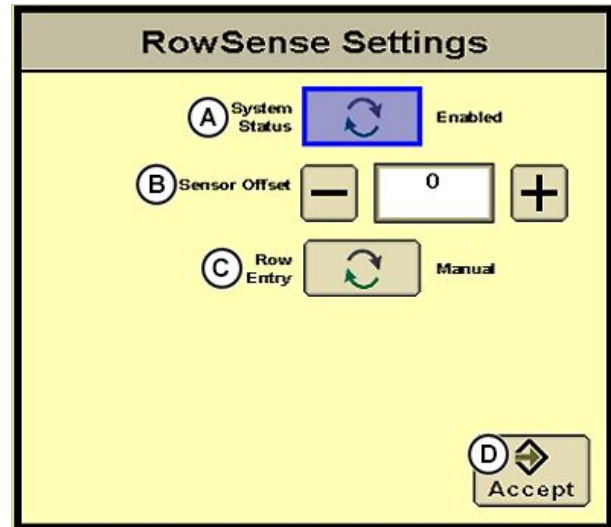
RowSense iestatījumi

zb48j1t,1690443942471 -25-17SEP23-11/13

5. Atlasiet "Sistēmas statuss" (A), lai iespējotu rindu vadības sensorus.
6. Pārliecinieties, ka sensora nobīdes (B) vērtība ir pareiza (0 ir noklusējuma vērtība).
7. Atlasiet "Iebraukšana rindā" (C) nepieciešamajam režīmam.
8. Atlasiet "Apstiprināt" (D), lai aizvērtu sadaļu "RowSense iestatījumi".

A—Sistēmas statuss
B—Sensora nobīde

C—Iebraukšana rindā
D—Apstiprināt

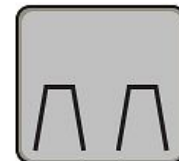


RowSense iestatījumu lapa

zb48j1t,1690443942471 -25-17SEP23-12/13

9. AutoTrac RowSense ikona būs redzama AutoTrac vadības lietotāja interfeisa izpildes lapā.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -25-17SEP23-13/13

AutoTrac RowSense iestatīšana, izmantojot 4. paaudzes displeju

PC28961 —UN—24APR23

PIEZĪME: Pirms lietot šo produktu, jāizpilda papildus turpmākās darbības, lai iestatītu AutoTrac:

1. Atlasiet "Izvēlne".



Izvēlne

bvmsit,1690446889571 -25-17SEP23-1/7

2. Atlasiet cilni "Lietotnes".

PC582132 —UN—27JUL23



Lietotnes

bvmsit,1690446889571 -25-17SEP23-2/7

3. Atlasiet "AutoTrac vadība".

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac Guidance

bvmsit,1690446889571 -25-17SEP23-3/7

4. Atlasiet "Informācija".

PC582133 —UN—27JUL23



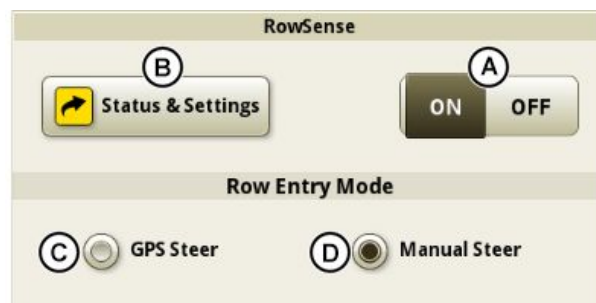
Informācija

bvmsit,1690446889571 -25-17SEP23-4/7

5. Atlasiet "Ieslēgts/izslēgts" (A), lai iespējotu rindu vadības sensorus.
6. Atlasiet nepieciešamo režīmu "Iebraukšana rindā": vai nu "GPS stūrēšana" (C), vai "Manuālā stūrēšana" (D).
7. Atlasiet "Statuss un iestatījumi" (B), lai piekļūtu sensora nobīdes iestatīšanai.

A—Ieslēgts/izslēgts
B—Statuss un iestatījumi

C—GPS stūrēšana
D—Manuālā stūrēšana



RowSense informācijas lapa

Turpinājums nākamajā lappusē

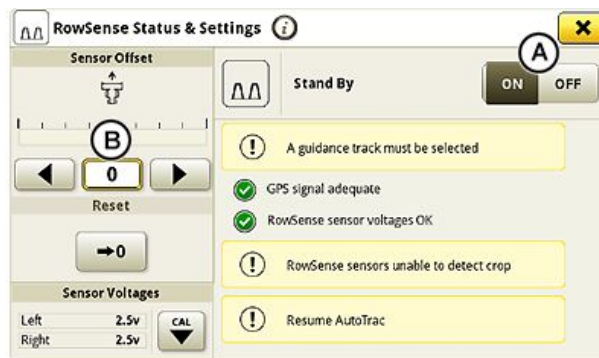
bvmsit,1690446889571 -25-17SEP23-5/7

PC582136 —UN—27JUL23

8. Pārliecinieties, ka sensora nobīdes (B) vērtība ir pareiza (0 ir noklusējuma vērtība).
9. Atlasiet "Ieslēgts/izslēgts" (A), lai iespējotu rindu vadības sensorus.
10. Atlasiet X augšējā labajā stūrī, lai aizvērtu sadaļu "RowSense statuss un iestatījumi".

A—Ieslēgts/izslēgts

B—Sensora nobīde



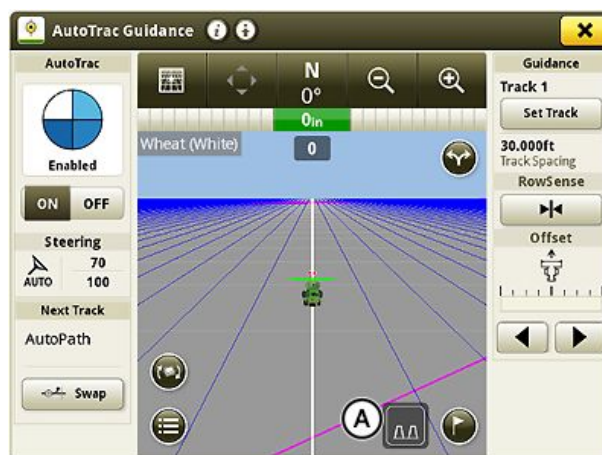
RowSense statusa un iestatījumu lapa

bvwmst,1690446889571 -25-17SEP23-6/7

PC582135 —UN—27JUL23

11. AutoTrac vadības lietotnes lapā būs redzama AutoTrac RowSense ikona (A).

A—AutoTrac RowSense



AutoTrac vadības lapa ar iespējotu RowSense

bvwmst,1690446889571 -25-17SEP23-7/7

PC582137 —UN—28JUL23

Rindu vadības nobīdes iestatīšana

Nobīdi var pievienot rindu vadībai, lai mainītu kātu izlīdzinājumu ieejot kukurūzas galvā.

Piemēri, kad ir nepieciešama salāgojuma maiņa:

- Iestādītā noteicēja rinda ir kukurūzas galvas vidū un rindas ir izvirzītas virs galvas. Var piemērot nobīdi "sadalīt starpību" tā, lai visas rindas noliecas, bet ne tik stipri, kā bez nobīdes.
- Graudaugu sadalītāji ar pievienotajiem rindu sensoriem nav saskaņoti ar rindu. Līdz var veikt remontdarbus, lai izlīdzinātu sensorus, var izmantot nobīdi, lai palīdzētu novērst izlīdzinājuma problēmas.

Ievadot nobīdes vērtības, kas mazākas par 0, mašīna var sākt pārvietoties nedaudz pa kreisi; ievadot vērtības, kas lielākas par 0, mašīna var sākt pārvietoties nedaudz pa labi. Noklusējuma vērtība ir 0, ar diapazonu no -50 līdz 50.

1. Pāreja uz RowSense iestatījumiem:

GreenStar 3 displejam: Atlasiet izvēlni, GreenStar (GS3), vadību, vadības iestatījumus un pēc tam atlasiet "RowSense iestatījumu maiņa". Plašāku informāciju skatiet šīs sadaļas tēmā "AutoTrac RowSense iestatīšana, izmantojot GreenStar displeju".

2. **GreenStar 3 CommandCenter displejam:** Atlasiet izvēlni, GreenStar (GS3), iestatījumus un pēc tam atlasiet "RowSense iestatījumi". Plašāku informāciju skatiet šīs sadaļas tēmā "AutoTrac RowSense iestatīšana, izmantojot GreenStar displeju".

4. paaudzes displejam: Atlasiet izvēlni, lietotnes, AutoTrac vadību, informāciju un pēc tam atlasiet "Statuss un iestatījumi" sadaļā "RowSense". Plašāku informāciju skatiet šīs sadaļas tēmā "AutoTrac RowSense iestatīšana, izmantojot 4. paaudzes displeju".

3. Ievadiet sensora nobīdes vērtību diapazonā no -50 līdz 50. Noklusējuma vērtība ir 0.

4. **GreenStar 3 displejam:** Atlasiet Akceptēt, lai izietu no RowSense iestatījumiem.

GreenStar 3 CommandCenter displejam: Atlasiet Akceptēt, lai izietu no RowSense iestatījumiem.

4. paaudzes displejam: Atlasiet X, lai aizvērtu sadaļu "RowSense statuss un iestatījumi".

bvwmst,1690530224859 -25-14SEP23-1/1

Iestatīt iebraukšanu rindā

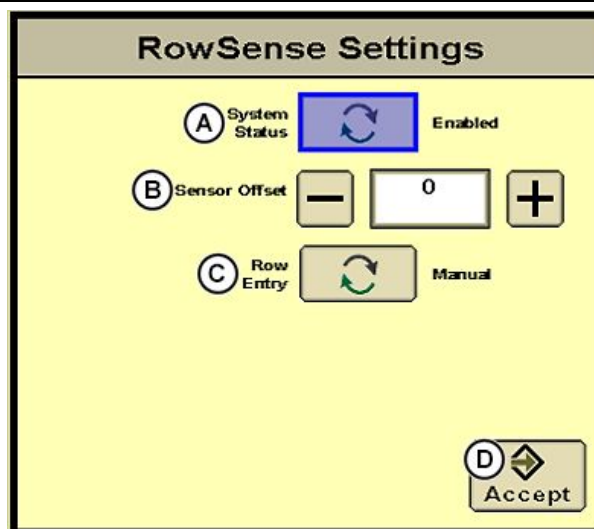
GreenStar displeja izmantošana

1. Pāreja uz RowSense iestatījumiem.

GreenStar 3 displejam: Atlasiet izvēlni, GreenStar (GS3), vadību, vadības iestatījumus un pēc tam atlasiet "RowSense iestatījumu maiņa". Plašāku informāciju skatiet šīs sadaļas tēmā "AutoTrac RowSense iestatīšana, izmantojot GreenStar displeju".

GreenStar 3 CommandCenter displejam: Atlasiet izvēlni, GreenStar (GS3), iestatījumus un pēc tam atlasiet "RowSense iestatījumi". Plašāku informāciju skatiet šīs sadaļas tēmā "AutoTrac RowSense iestatīšana, izmantojot GreenStar displeju".

2. Atlasiet "Iebraukšana rindā" (C) nepieciešamajam režīmam.
3. Atlasiet "Apstiprināt" (D), lai aizvērtu sadaļu "RowSense iestatījumi".



RowSense iestatījumu lapa

A—Sistēmas statuss
B—Sensora nobīde

C—Iebraukšana rindā
D—Apstiprināt

Turpinājums nākamajā lappusē

bvwmst,1690534615778 -25-17SEP23-1/2

PC582140 —UN—28JUL23

4. paaudzes displeja izmantošana

1. Pāreja uz RowSense iestatījumiem.

Atlasiet izvēlni, lietotnes, AutoTrac vadību, informāciju un pēc tam atlasiet "Informācija".

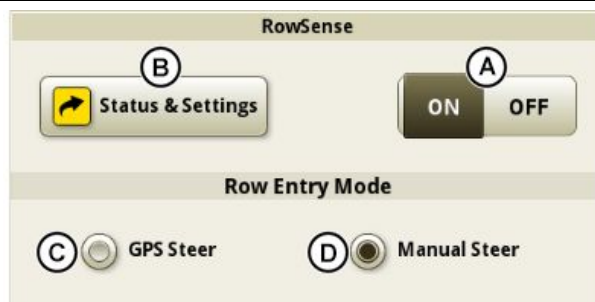
2. Atlasiet "Ieslēgts/izslēgts" (A), lai iespējotu rindu vadības sensorus.
3. Atlasiet nepieciešamo režīmu "Iebraukšana rindā": vai nu "GPS stūrēšana" (C), vai "Manuālā stūrēšana" (D).
4. Atlasiet X, lai aizvērtu sadaļu "RowSense statuss un iestatījumi".

Manuāli:

1. Iebrauciet mašīnu rindā.
2. Nospiediet atsākšanas pogu pirmo reizi, lai nolaistu galvu.
3. Nospiediet atsākšanas pogu otro reizi, lai aktivizētu vadību un rindu sensorus.

GPS:

1. Iebrauciet mašīnu rindā.
2. Nospiediet atsākšanas pogu pirmo reizi, lai nolaistu galvu un iespējotu vadību.



RowSense informācijas lapa

A—Ieslēgts/izslēgts
B—Statuss un iestatījumi

C—GPS stūrēšana
D—Manuālā stūrēšana

3. Nospiediet atsākšanas pogu otro reizi, lai aktivizētu rindu sensorus.

PIEZĪME: AutoTrac ieslēdzas, nospiežot atsākšanas pogu. Rindu sensors iespējosies, kad graudaugi saskarsies ar uztveršanas taustiem.

PCS62136—UN—27JUL23

bvvmsit, 1690534615778 -25-17SEP23-2/2

Rindu sensora kalibrēšana, izmantojot GreenStar displeju

Šī procedūra tiek veikta, kad sistēma tiek uzstādīta vai kad tā ir saremontēta. Rindu sensori jāuzstāda un jānovieto pret nekustīgu atduri.

Pārbaudiet, vai rindu sensori ir uzstādīti un atsperes tos notur nekustīgus. Paceliet hederu, lai nodrošinātu, ka rindu sensori nesaskaras ar zemi. Mašīnai jābūt nekustīgai.

1. Lai pārietu uz GreenStar diagnostikas rādījumu lapu. Atlasiet Izvēlnē, GreenStar (GS3) un pēc tam atlasiet "Diagnostika".
2. Nolaižamajā izvēlnē "Skats" (A), atlasiet "RowSense".
3. Iespējojiet RowSense sensoru pirms kalibrēšanas sākšanas. Plašāku informāciju skatiet šīs sadaļas tēmā "AutoTrac RowSense iestatīšana, izmantojot GreenStar displeju".
4. Sekojiet, lai RowSense sensori tiktu kalibrēti, izmantojot sprieguma rādījumu miera stāvoklī.

PIEZĪME: Labā sensora miera stāvokļa spriegumam ir jābūt lielākam par 2,5 voltiem. Kreisā sensora miera stāvokļa spriegumam ir jābūt mazākam par 2,5 voltiem.

5. Atlasiet CAL (D), lai saglabātu sensora sprieguma rādījumu miera stāvoklī stūrēšanas sistēmas bloka (SSU) atmiņā.
6. Pēc sekmīgas kalibrēšanas aizveriet sadaļu "GreenStar diagnostikas rādījumi".

GreenStar - Diagnostic Readings

Due to software changes, read the latest Operator Manual prior to operation. To obtain a copy, see your dealer or visit www.deere.com.

View **RowSense** A

System Mode: AutoTrac RowSense

Row Sensors Available: Yes

RowSense Activation Available: Yes

AutoTrac License: SF2

Row Offset: 0 (in)

Primary Steering Source: GPS

Sensor Coast Mode Time Remaining: 0 (sec)

B Left Sensor Voltage: 2.5

C Right Sensor Voltage: 2.5

Calibrate Sensor D CAL

E Calibration Status: Calibrated

Rindu sensora kalibrēšana

A—Skats
B—Kreisās puses sensora spriegums
C—Labās puses sensora spriegums

D—CAL
E—Kalibrēšanas statuss

PC582141 —UN—28JUL23

bvmsit,1690544832169 -25-17SEP23-1/1

Rindu sensora kalibrēšana, izmantojot 4. paaudzes displeju

Šī procedūra tiek veikta, kad sistēma tiek uzstādīta vai kad tā ir saremontēta. Rindu sensori jāuzstāda un jānovieto pret nekustīgu atduri.

Pārbaudiet, vai rindu sensori ir uzstādīti un atspēres tos notur nekustīgus. Paceliet hederu, lai nodrošinātu, ka rindu sensori nesaskaras ar zemi. Mašīnai jābūt nekustīgai.

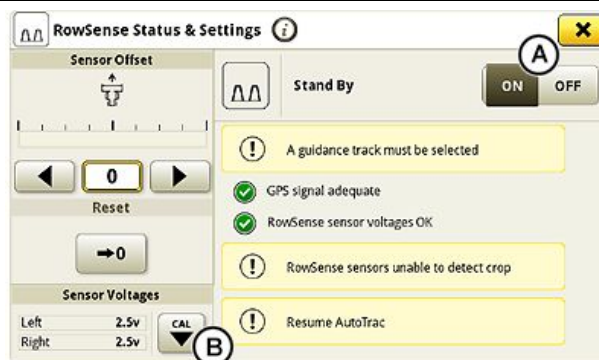
1. Pāreja uz RowSense iestatījumiem.

Atlasiet izvēlni, lietotnes, AutoTrac vadību, informāciju un pēc tam atlasiet "Statuss un iestatījumi" sadaļā "RowSense".

2. Iespējojiet RowSense sensoru pirms kalibrēšanas sākšanas. Skatiet šīs sadaļas tēmu "AutoTrac RowSense iestatīšana, izmantojot 4. paaudzes displeju".

3. Sekojiet, lai RowSense sensori tiktu kalibrēti, izmantojot sprieguma rādījumu miera stāvoklī.

PIEZĪME: Labā sensora miera stāvokļa spriegumam ir jābūt lielākam par 2,5 voltiem. Kreisā



RowSense statusa un iestatījumu lapa

A—ieslēgts/izslēgts

B—CAL

sensora miera stāvokļa spriegumam ir jābūt mazākam par 2,5 voltiem.

4. Atlasiet CAL (B), lai saglabātu sensora sprieguma rādījumu miera stāvoklī stūrēšanas sistēmas bloka (SSU) atmiņā.

bvwmst,1690544848389 -25-19SEP23-1/2

5. Izlasiet detalizēto kalibrēšanas informāciju un atlasiet "Sākt kalibrēšanu".
6. Rūpīgi izlasiet kalibrēšanas priekšnosacījumus un atlasiet "Tālāk".
7. Pēc sekmīgas kalibrēšanas atlasiet "Labī" un atlasiet X, lai aizvērtu sadaļu "RowSense statuss un iestatījumi".

PC582143 —UN—30JUL23



Kalibrēšanas sākšana

bvwmst,1690544848389 -25-19SEP23-2/2

AutoTrac RowSense iestatīšana

PC582144 —UN—31JUL23

PIEZĪME: Pirms lietot šo produktu, jāizpilda papildus turpmākās darbības, lai iestatītu AutoTrac:

1. Atlasiet "Izvēlne".



Izvēlne

bvmsit,1690794031707 -25-17SEP23-1/5

2. Atlasiet "Oriģinālais GreenStar monitors".

PC582145 —UN—31JUL23



Oriģinālais GreenStar monitors

bvmsit,1690794031707 -25-17SEP23-2/5

3. Atlasiet "IESTATĪT".

PC582146 —UN—31JUL23



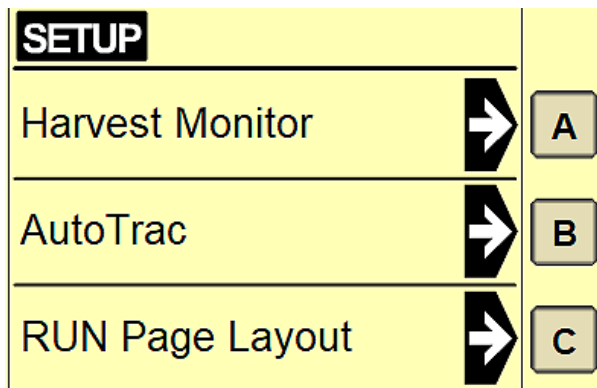
Iestatīšana

bvmsit,1690794031707 -25-17SEP23-3/5

4. Atlasiet "AutoTrac" (B).

A—Ražas novākšanas
monitors
B—AutoTrac

C—IZPILDES lapas izkārtojums



Iestatīšanas lapa

Turpinājums nākamajā lappusē

bvmsit,1690794031707 -25-17SEP23-4/5

PC582147 —UN—31JUL23

- Atlasiet "JĀ", ja ir uzstādīta rindu vadības iespēja (C) un iespējota rindu vadības opcija.
- Ja nepieciešams, kalibrējiet rindu vadības sensorus.
- Pārliecinieties, ka sensora nobīdes (E) vērtība ir pareiza (noklusējuma vērtība ir 100).

A—Stūrēšanas jutība (50–200) E—Rindu vadības nobīde (50–150)
 B—"AutoTrac" kalibrēšana F—Netiek izmantots
 C—Uzstādīta rindu vadības iespēja G—Iestatīšana
 D—Rindu vadības sensora kalibrēšana

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

AutoTrac iestatīšanas lapa

bvwmst,1690794031707 -25-17SEP23-5/5

PC582148 —UN—31JUL23

Rindu vadības nobīdes iestatīšana

Nobīdi var pievienot rindu vadībai, lai mainītu kātu izlīdzinājumu ieejot kukurūzas galvā.

Piemēri, kad ir nepieciešama salāgojuma maiņa:

- Iestādītā noteicēja rinda ir kukurūzas galvas vidū un rindas ir izvirzītas virs galvas. Ir iespējams piemērot nobīdi un sadalīt starpību tā, lai visas rindas noliecas, taču ne tik daudz, kā bez nobīdes.
- Graudaugu sadalītāji ar pievienotajiem rindu sensoriem nav saskaņoti ar rindu. Līdz var veikt remontdarbus, fiziski izlīdziniet sensorus, var izmantot nobīdi, lai palīdzētu novērst izlīdzinājuma problēmas.

Ievadot nobīdes vērtības, kas mazākas par 100, mašīna var sākt pārvietoties nedaudz pa kreisi; ievadot vērtības, kas lielākas par 100, mašīna var sākt pārvietoties nedaudz pa labi. Noklusējuma vērtība ir 100, diapazonā no 50 līdz 150.

- Lai pārietu uz AutoTrac iestatīšanu.

Atlasiet Izvēlne, Oriģinālais GreenStar monitors, IESTATĪŠANA un pēc tam atlasiet AutoTrac.

- Atlasiet rindu vadības nobīdi (50–150) (E).
- Ievadiet rindas vadības nobīdes vērtību, tā diapazonā no 50 līdz 150. Noklusējuma vērtība ir 100.

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

AutoTrac iestatīšanas lapa

A—Stūrēšanas jutība (50–200) E—Rindu vadības nobīde (50–150)
 B—"AutoTrac" kalibrēšana F—Netiek izmantots
 C—Uzstādīta rindu vadības iespēja G—Iestatīšana
 D—Rindu vadības sensora kalibrēšana

bvwmst,1690794031816 -25-17SEP23-1/1

PC582148 —UN—31JUL23

Rindu sensora kalibrēšanas procedūra

Šī procedūra tiek veikta, kad sistēma tiek uzstādīta vai kad tā ir saremontēta. Rindu sensori jāuzstāda un jānovieto pret nekustīgu atduri.

1. Lai pārietu uz AutoTrac iestatīšanu.

Atlasiet Izvēlne, Oriģinālais GreenStar monitors, IESTATĪŠANA un pēc tam atlasiet AutoTrac.

2. Pārbaudiet, vai rindu sensori ir uzstādīti un atspere tos notur nekustīgus. Paceliet hederu, lai nodrošinātu, ka rindu sensori nesaskaras ar zemi. Mašīnai jābūt nekustīgai.
3. Atlasiet "Rindu vadības sensora kalibrēšana" (D).

A—Stūrēšanas jutība (50–200)

B—"AutoTrac" kalibrēšana

C—Uzstādīta rindu vadības iespēja

D—Rindu vadības sensora kalibrēšana

E—Rindu vadības nobīde (50–150)

F—Netiek izmantots

G—Iestatīšana

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

AutoTrac iestatīšanas lapa

bvmsit,1690794031747 -25-19SEP23-1/2

PC582148 —UN—31JUL23

4. Kalibrējiet sensoru nemainīgā spriegumā.
5. Atlasiet "Kalibrēt rindu vadības sensoru" (E), lai saglabātu sensora sprieguma rādījumu miera stāvoklī stūrēšanas sistēmas bloka (SSU) atmiņā.

PIEZĪME: Labā sensora miera stāvokļa spriegumam ir jābūt lielākam par 2,5 voltiem. Kreisā sensora miera stāvokļa spriegumam ir jābūt mazākam par 2,5 voltiem.

6. Pēc sekmīgas kalibrēšanas aizveriet rindu sensora kalibrēšanas režīmu.

A—Netiek izmantots

B—Netiek izmantots

C—Kreisās puses sensora kalibrēšana (V) 1,17

D—Labās puses sensora kalibrēšana (V) 3,83

E—Kalibrējiet rindu vadības sensoru

F—Netiek izmantots

G—AutoTrac

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

Rindu sensora kalibrēšana

bvmsit,1690794031747 -25-19SEP23-2/2

PC582149 —UN—31JUL23

Sistēmas iespējošana

Displejs un indikatori

Izmantojot AutoTrac RowSense, displejā var tikt parādītas zemāk redzamās RowSense statusa ikonas.

GreenStar 2 displejā: AutoTrac RowSense būs redzams kartē, sadaļā “Vadības skats”, norādot ka ir pieejami rindu sensori (ja ir iespējots SENSORA STATUSS).

GreenStar 3 2630. modeļa displejā: AutoTrac RowSense būs redzams kartē, sadaļā “Vadības skats”, norādot ka ir pieejami rindu sensori (ja ir iespējots SENSORA STATUSS).

GreenStar 3 CommandCenter displejā: AutoTrac RowSense būs redzams izpildes lapā.

4. paaudzes displejā: AutoTrac RowSense būs redzams AutoTrac vadības lietotnes lapā.

Katra ikona norāda RowSense statusu. RowSense statusa ikona mainās no pelēkas uz krāsainu atkarībā no RowSense statusa.

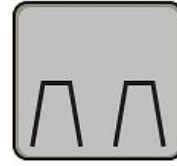
Gray — RowSense sistēma ir instalēta.

Green — RowSense darbojas un izmanto gan GPS, gan rindu sensorus.

Yellow — RowSense darbojas, taču tikai ar rindu sensoriem.

Red — RowSense darbojas, taču tikai ar rindu GPS.

PC582150 —UN—01AUG23



Sistēma instalēta

PC582151 —UN—01AUG23



Sistēma darbojas, izmantojot gan rindu sensoru, gan GPS

PC582152 —UN—01AUG23



Zaudēts GPS signāls, darbojas tikai ar rindas sensora datiem

PC582153 —UN—01AUG23



Zaudēts rindu sensora signāls, darbojas tikai ar GPS

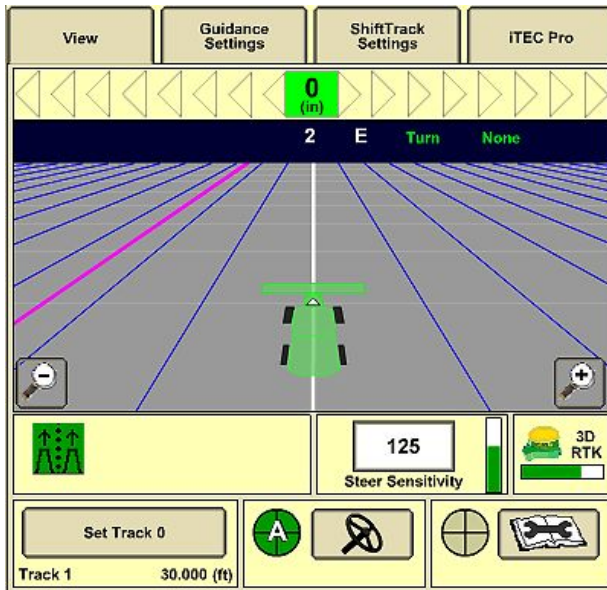
bvwmst,1690865482645 -25-17SEP23-1/1

Rindu sensoru iespējošana

Rindu sensori vada mašīnu, līdzko tie atpazīst rindas atrašanās vietu. Operatoram jāzina, ka rindu sensoriem, vadot mašīnu ar AutoTrac RowSense, ikona mainās uz zaļu, un tiek parādīta kustība.

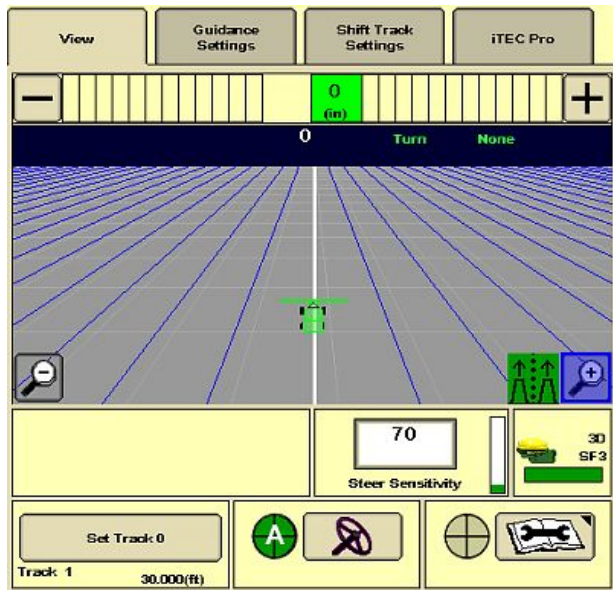
Kad sākotnējais ceļš iestatīts (AB līnija vai sākotnēji ierakstītās liektās trajektorijas ceļš), var nospiegt pogu “Atsākt”, ja mašīna ir trajektoriju atstarpes vidū un pieņemamā leņķī pret rindām. Rindu sensori sāk vadīt mašīnu, tiklīdz rindu sensori sāk darboties.

Pagriešanās lauka malā: Pagriešanās uz lauka malā tiek veikta tāpat kā, izmantojot AutoTrac ar GPS. Operatora izlīdzinās ar trajektoriju, kurai vēlas sekot. Nospiežot pogu “Atsākt”, AutoTrac pāries uz vadības trajektoriju. Tad rindu sensors uztver rindas atrašanās vietu, un tai seko. Adaptīvo līkņu, riņķveida trajektorijas un AB līkņu līniju paplašināšanas funkciju var izmantot, lai paplašinātu blakus esoša ceļa projekciju uz lauka malām.



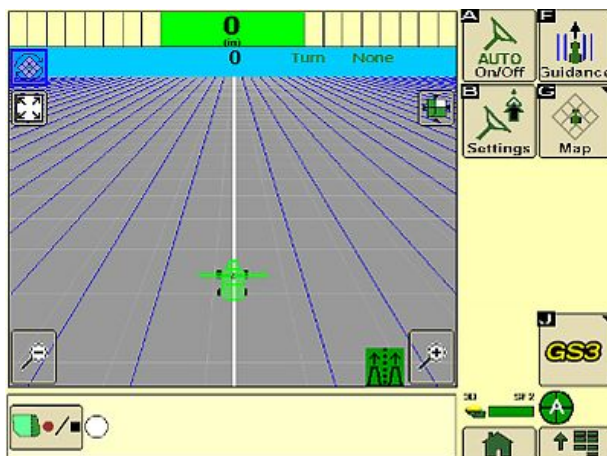
GreenStar 2 displejs

PC582154 —UN—01AUG23



GreenStar 3 2630. modeļa displejs

PC582155 —UN—01AUG23



GreenStar 3 CommandCenter displejs

PC582156 —UN—01AUG23



4. paaudzes displejs

PC582157 —UN—01AUG23

bvmsit,1690867627910 -25-27SEP23-1/1

GreenStar 3 displejs — trajektorija

Taisna trajektorija

Taisna trajektorija ir jāizmanto, ja rindas ir taisnas un neatšķiras vairāk kā par aptuveni 1 m (3-1/4 pēdas). Taisna trajektorija projicē visas rindas no pirmā ceļa.

Ja lauks ir samērā taisns un virziens nemainās, ieteicams izmantot taisnu trajektoriju, jo tā ļauj iebraukt rindā līdzās esošās trajektorijās. Veiktspēja ar iebraukšanu rindā uzlabojas, ja lauks ir apsēts, izmantojot AutoTrac. Veiktspēja uzlabojas arī tad, ja rindas izzūd ūdensceļos.

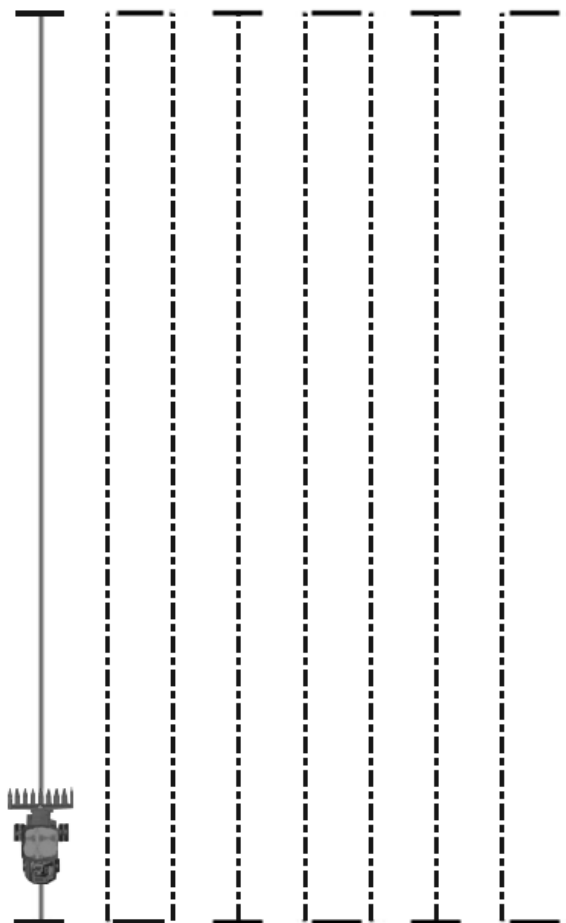
Atrodoties uz taisnas trajektorijas, GPS līnija tiks automātiski atkārtoti iecentrēta. Tādējādi GPS trajektorija tiks pareizi salāgota ar rindām.

PIEZĪME: Šī funkcija nav pieejama adaptīvām līknēm.

Ir vairākas metodes 0 trajektorijas noteikšanai:

- A + B — nosakiet 0. trajektoriju, izbraucot to ar mašīnu.
- Auto B — nosakiet 0. trajektoriju, izbraucot to ar mašīnu.
- A + kurss — nosakiet 0. trajektoriju, braucot ar mašīnu uz punktu A, un ievadiet iepriekš noteiktu kursa vērtību.
- Platums/garums — nosaka 0. trajektoriju, ievadot iepriekš noteiktas platuma un garuma vērtības punktam A un B.
- Platums/garums + kurss — nosaka 0. trajektoriju, ievadot iepriekš noteiktu platuma un garuma vērtību punktam A un iepriekš noteiktu kursa vērtību.

Taisnas trajektorijas iestatīšana



Taisna trajektorija

PC10390 —UN—07JAN08

zb48j1t,1691052171610 -25-17SEP23-1/9

1. Atlasiet "Izvēlne".

PC582158 —UN—01AUG23



Izvēlne

zb48j1t,1691052171610 -25-17SEP23-2/9

2. Atlasiet GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



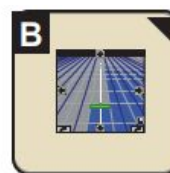
GreenStar (GS3)

Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1691052171610 -25-17SEP23-3/9

3. Atlasiet "Vadība".

PC582160 —UN—01AUG23



Vadība

zb48j1t,1691052171610 -25-17SEP23-4/9

4. Atlasiet "Vadības iestatījumi".

PC582161 —UN—01AUG23

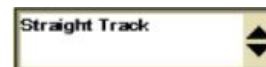


Vadības iestatījumi

zb48j1t,1691052171610 -25-17SEP23-5/9

5. Atlasiet "Taisna trajektorija" sadaļā "Sekošanas režīms".

PC589284 —UN—17AUG23



Taisna trajektorija no sadaļas "Sekošanas režīms"

6. Atlasiet "Skatīt".

PIEZĪME: Apturiet ierakstu, ja nenotiek ražas novākšana.

PIEZĪME: Pārliecinieties, ka SF1, SF2, SF3 vai RTK signāls ir pieejams, redzot uztvērēja ikonu izpildes lapā.

7. Pārbaudiet vai trajektoriju atstarpe ir pareiza. Ja trajektoriju atstarpe nav pareiza, sadaļā "Vadība" nomainiet to.

zb48j1t,1691052171610 -25-17SEP23-6/9

8. Atlasiet "Iestatīt 0. trajektoriju".

PC590562 —UN—17AUG23



0. trajektorijas iestatīšanas lapa

Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1691052171610 -25-17SEP23-7/9

9. Atlasiet trajektorijas nosaukumu sadaļā “Pašreizējā 0. trajektorija” (A). Ja tāda nosaukuma nav, izveidojiet jaunu trajektorijas nosaukumu, atlasot “Jauns” (C).

10. Atlasiet trajektorijas metodi sadaļā “Metode” (B).

11. Atlasiet “Iestatīt A” (F) un brauciet ar mašīnu, lai sāktu ar trajektoriju.

12. Atlasiet “Iestatīt B” (G) un brauciet ar mašīnu vismaz 10 m, lai pārtrauktu trajektorijas ierakstīšanu.

Tiks izveidotas vadības līnijas visā laukā.

13. Atlasiet “Apstiprināt”, lai palaistu AutoTrac RowSense.

14. Lai atceltu iestatīšanu jebkurā laikā un atgrieztos sadaļā “Vadības iestatīšana”, atlasiet “Atcelt” (H).

A—Esošā 0 trajektorija

B—Metode

C—Jauns

D—Noņemšana

E—Trajektorijas atstatums

F—Iestatīt A

G—Iestatīt B

H—Atcelt

0 trajektorijas iestatīšana

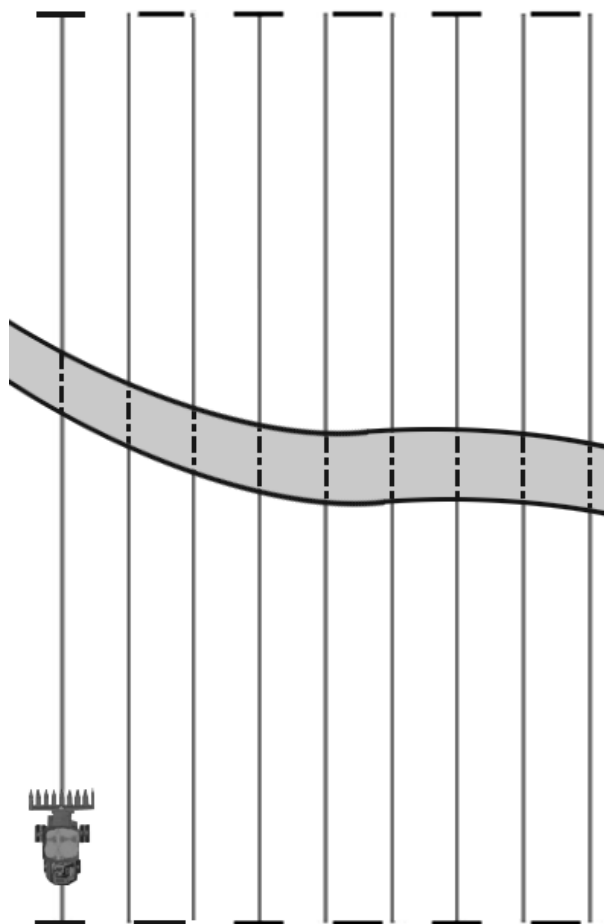
Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1691052171610 -25-17SEP23-8/9

PC590573 —UN—17AUG23

Rindu izlaišana —ūdensceļā nebūs rindu. Tā kā taisnā trajektorija un AB līkne atkārtoti iecentrē trajektoriju, tiks nodrošināta lielāka iespēja atrast pareizo rindu ūdensceļa otrā pusē.

PIEZĪME: Ja abi GPS un rindu sensora datu signāli tiek zaudēti, sistēma negribēs iespējoties, kamēr GPS signāls netiks atjaunots.



Ūdensceļš

zb48j1t,1691052171610 -25-17SEP23-9/9

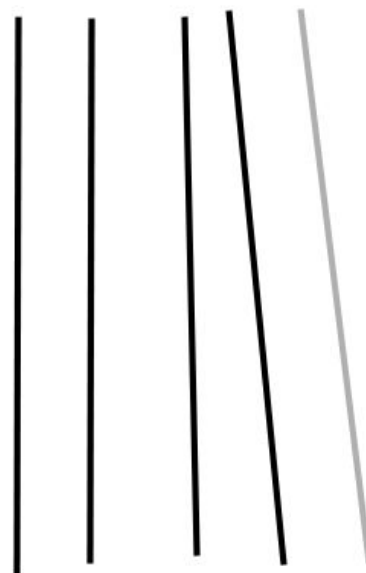
PC10391 —UN—08JAN08

Adaptīvās līknes



Ceļš mainās ejot cauri laukam

PC10399 —UN—04FEB08



Kurss mainās ejot cauri laukam

PC10400 —UN—04FEB08

Adaptīvās līknes var izmantot visos laukos. Tomēr ir ļoti ieteicams tās izmantot, ja trajektorija mainās braucot pa lauku, mainās kurss vai līknei ir U veida forma. Adaptīvajām līknēm ir pievienota papildu iespēja, kas ļauj atlasīt RowFinder ar pārslēgšanas pogu. Rindu sensorus var izmantot, lai stūrētu mašīnas, kad tās atrodas rindā. Jābūt ieslēgtai liektas trajektorijas ierakstīšanai. Tas izveidos pirmo trajektoriju un ļauj veidoties taisnas līnijas pagarinājumiem.

Adaptīvās līknes tiek projicētas tikai līdzās esošām pārejām, taču to priekšrocība ir spēja apstrādāt dažādas līkņu formas un aptuveni aprēķināt rindu kļūdas, kuru daudzums nav palielinājies, apstrādājot lauku.

Ja laukā ir vairākas mašīnas, adaptīvās līknes neļauj izlaist trajektoriju. Adaptīvās līknes šajā gadījumā var izmantot tikai tad, ja ir pievienota citu mašīnu trajektoriju atstarpe. Piemēram, ja 12 rindu galva seko pēc 8 rindu galvas 76 cm (30 in) rindās, bet ražu novāc kopā vienā laukā, katrai būs nepieciešama trajektoriju atstarpe 20 rindas (15,24 m) (50 pēdas).

Adaptīvo līkņu izmantošana ir ieteicama, ja trajektorija uz visa lauka bieži mainās. Adaptīvās līknes projicē tikai nākamo trajektoriju.

Adaptīvo līkņu iestatīšana



Līknes ir U formas

PC11000 —UN—04FEB08

Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1692099522625 -25-27SEP23-1/7

1. Atlasiet "Izvēlne".

PC582158 —UN—01AUG23



Izvēlne

zb48j1t,1692099522625 -25-27SEP23-2/7

2. Atlasiet GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

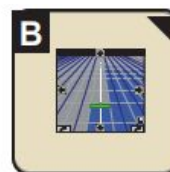


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099522625 -25-27SEP23-3/7

3. Atlasiet "Vadība".

PC582160 —UN—01AUG23

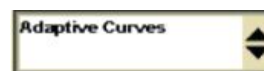


Vadība

zb48j1t,1692099522625 -25-27SEP23-4/7

4. Atlasiet "Pielāgotas līknes" sadaļā "Sekošanas režīms".

PC590561 —UN—17AUG23



Pielāgotas līknes sadaļā "Sekošanas režīms"

5. Atlasiet "Skatīt".

PIEZĪME: Apturiet ierakstu, ja nenotiek ražas novākšana.

PIEZĪME: Pārliecinieties, ka SF1, SF2, SF3 vai RTK signāls ir pieejams, ievērojot uztvērēja ikonu izpildes lapā.

6. Pārliecinieties, ka trajektoriju atstarpe ir pareiza. Ja trajektoriju atstarpe nav pareiza, sadaļā "Vadība" nomainiet to.

Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1692099522625 -25-27SEP23-5/7

7. Atlasiet "Ierakstīt", lai sāktu ierakstīt trajektoriju.
8. Brauciet pa trajektoriju cauri laukam. Pēc braukšanas pa pirmo trajektoriju, projekcija tiks izveidota tikai nākamajai trajektorijai.
9. Atlasiet "Atsākt", lai palaistu AutoTrac RowSense.
10. Lai atceltu iestatīšanu jebkurā laikā un atgrieztos sadaļā "Vadības iestatīšana", atlasiet "Atcelt".

Atrodoties AutoTrac režīmā, ieraksts izslēdzas, kad tiek pagriezts stūres rats. Atrodoties dokumentācijas režīmā, ieraksts izslēdzas, kad tiek pacelts heders.

AutoTrac režīms — ja operators vēlas tikai uzlabot iebraukšanu rindā līdzās esošajā trajektorijā, saistiet adaptīvo ierakstīšanu ar AutoTrac. Tas ir ieteicams tikai tad, ja lauks ir samērā taisns bez ekstremālām līknēm un AutoTrac reti deaktivizējas (sakarā ar manuālu stūrēšanu vai GPS zudumu).

Dokumentācijas režīms — piesaista adaptīvās līknes dokumentācijai. Tas ļauj operatoram satvert stūri darbības

PC590563 —UN—17AUG23



Ieraksts

laikā un turpināt tās trajektorijas ierakstīšanu uz kuras tas atrodas. Līnijas paplašinājumi ir pieejami nākamajā trajektorijā, bet tie nebūs ļoti noderīgi iebraukšanai rindā, jo pastāv aizkavēšanās paceļot galvu rindas galā. Veikspēja var būt margināla rindu izlaišanas periodos.

Manuāls ieraksts — operators var piesaistīt adaptīvo ierakstu manuālam. Šis režīms neļauj līniju pagarinājumus, ja vien operators nospiež pogu "Apturēt" rindas galā. Ja operators aizmirst izslēgt ierakstu, tas var novest pie tādas problēmas kā nepareiza izliekuma projekcija. Piemērs: Ja operators iziet ārā no rindas, lai izkrautu un nav nospiedis pauzi, trajektorija tiks ierakstīta. Kad operators brauc pa blakus trajektoriju, mašīna tiks virzīts nedaudz ārā no rindas, jo projicētā līnija ir izslēgta.

zb48j1t,1692099522625 -25-27SEP23-6/7

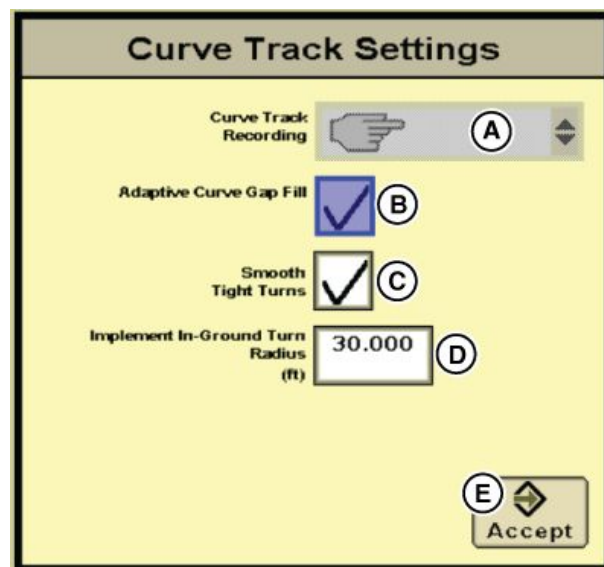
Atlasiet izvēlni, GreenStar (GS3), vadību, vadības iestatījumus, līknes trajektorijas iestatījumus un pēc tam atlasiet "Līknes trajektorijas ierakstīšana" (A).

Uzskaitītos adaptīvās līknes režīmus var mainīt, atlasot vēlamo režīmu.

- AutoTrac
- Dokumentēšana
- Manuāli

A—Liektas trajektorijas ierakstīšana
B—Adaptīvās līknes pārtraukuma aizpilde
C—Vienmērīga asu pagriezienu iebraukšana

D—Agregāta pagriešanās rādiuss (ft)
E—Apstiprināt



Liektas trajektorijas iestatījumi

zb48j1t,1692099522625 -25-27SEP23-7/7

PC590581 —UN—17AUG23

AB līknes

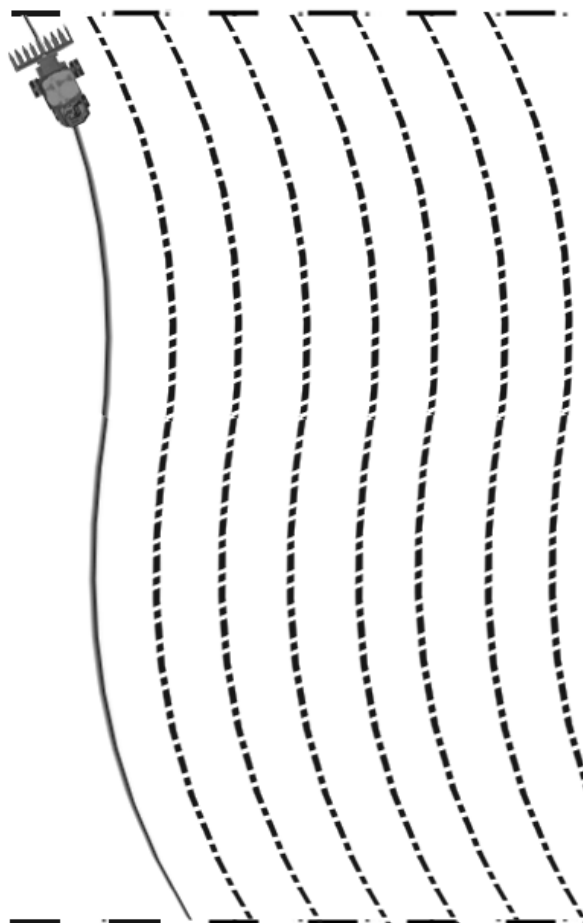
AB līkņu izmantošana ir ieteicama, ja uz visa lauka ir nepārtraukta līkne. Šādi ir iespējams ievadīt rindas uz blakus esošiem ceļiem. Veiktspēja uzlabojas, ja lauks ir apstādīts, izmantojot AutoTrac. AB līknes veiktspēju uzlabos arī rindu izžušanas periodos.

AB līknēm ir priekšrocība, jo tās spēj projicēt izsekošanu pa līkni pāri laukam kā paralēlas līnijas, bet līknes forma ir tāda pati katrā braucienā.

Atrodoties uz AB līknēm, GPS līkne tiks automātiski atkārtoti iecentrēta. Tādējādi GPS trajektorija tiks pareizi salāgota ar rindām.

PIEZĪME: Šī funkcija nav pieejama AB līknēm.

AB līkņu iestatīšana



PC10393 —UN—08JAN08

AB līknes projicē visas rindas no pirmās trajektorijas

zb48j1t,1692099671127 -25-19SEP23-1/7

1. Atlasiet "Izvēlne".

PC582158 —UN—01AUG23



Izvēlne

zb48j1t,1692099671127 -25-19SEP23-2/7

2. Atlasiet GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



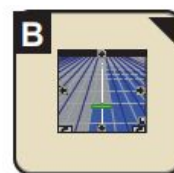
GreenStar (GS3)

Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1692099671127 -25-19SEP23-3/7

3. Atlasiet "Vadība".

PC582160 —UN—01AUG23



Vadība

zb48j1t,1692099671127 -25-19SEP23-4/7

4. Atlasiet "Vadības iestatījumi".

PC582161 —UN—01AUG23

PIEZĪME: Lūdzu apturiet ierakstu, ja nenotiek ražas novākšana.



Vadības iestatījumi

zb48j1t,1692099671127 -25-19SEP23-5/7

5. Atlasiet "AB līknes" sadaļā "Sekošanas režīms".

PC589285 —UN—17AUG23

6. Atlasiet "Skatīt".



AB līknes no sadaļas "Sekošanas režīms"

PIEZĪME: Pārliecinieties, ka SF1, SF2 vai RTK signāls ir pieejams, ievērojot uztvērēja ikonu izpildes lapā.

7. Pārliecinieties, ka trajektoriju atstarpe ir pareiza. Ja trajektoriju atstarpe nav pareiza, sadaļā "Vadība" nomainiet to.

8. Atlasiet "Iestatīt AB līkni".

zb48j1t,1692099671127 -25-19SEP23-6/7

9. Atlasiet AB līknes nosaukumu sadaļā "Pašreizējā AB līkne" (A). Ja nosaukuma nav, izveidojiet jaunu, atlasot "Jauns" (B).

10. Atlasiet "Ierakstīt/apturēt" (E), lai sāktu ierakstīšanu.

11. Atlasiet "Skatīt" un brauciet ar mašīnu.

12. Atlasiet "Ierakstīt/apturēt" (E), lai pārtrauktu ierakstīšanu.

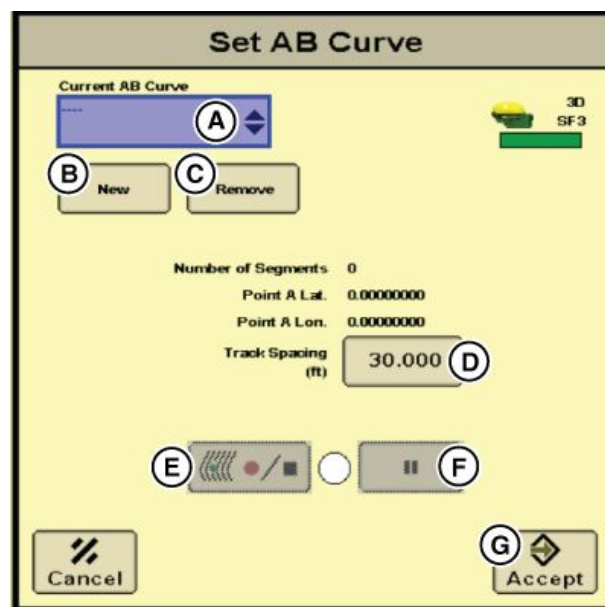
13. Līknes tiks projektētas apkārt visam laukam.

14. Nospiediet "Atsākt", lai palaistu AutoTrac RowSense.

15. Lai atceltu iestatīšanu jebkurā laikā un atgrieztos sadaļā "Vadības iestatīšana", atlasiet "Atcelt".

A—Pašreizējā AB līkne
B—Jauns
C—Noņemšana
D—Trajektorijas atstarpe (ft)

E—Ierakstīt/apturēt
F—Pauze
G—Apstiprināt



AB līknes iestatīšanas lapa

zb48j1t,1692099671127 -25-19SEP23-7/7

PC590582 —UN—17AUG23

Riņķveida trajektorija

Ieteicams izmantot riņķveida trajektoriju, ja graudaugi laukā ir iesēti ass centra apļos.

Ja rindas, no kurās jānovāc raža, ir izvietotas apļos, jāizmanto sekošanas pa apli funkcija. Tādējādi GPS novirzes līnijas datus var piemērot rindu sensoram.

Apļa trajektorijas iestatīšana



Riņķveida trajektorija

zb48j1t,1692099693191 -25-17SEP23-1/7

PC10853 —UN—31JAN08

1. Atlasiet "Izvēlne".

PC582158 —UN—01AUG23



Izvēlne

zb48j1t,1692099693191 -25-17SEP23-2/7

2. Atlasiet GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

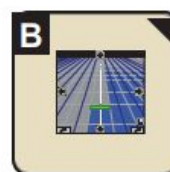


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099693191 -25-17SEP23-3/7

3. Atlasiet "Vadība".

PC582160 —UN—01AUG23



Vadība

zb48j1t,1692099693191 -25-17SEP23-4/7

4. Atlasiet "Vadības iestatījumi".

PC582161 —UN—01AUG23



Vadības iestatījumi

Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1692099693191 -25-17SEP23-5/7

5. Atlasiet "Apļa trajektorija" sadaļā "Sekošanas režīms".

PC590560 —UN—17AUG23

6. Atlasiet "Skatīt".

PIEZĪME: Pārliecinieties, ka SF1, SF2 vai RTK signāls ir pieejams, ievērojot uztvērēja ikonu izpildes lapā.



Apļa trajektorija no sadaļas "Sekošanas režīms"

zb48j1t,1692099693191 -25-17SEP23-6/7

7. Atlasiet "Iestatīt apli".

8. Pārliecinieties, ka trajektoriju atstarpe ir pareiza. Ja trajektoriju atstarpe nav pareiza, sadaļā "Vadība" nomainiet to.

9. Atlasiet apļa nosaukumu sadaļā "Pašreizējais aplis" (A). Ja nosaukuma nav, izveidojiet jaunu, atlasot "Jauns" (C).

10. Atlasiet braukšanas apļa metodi sadaļā "Metode" (B).

11. Atlasiet "Ierakstīt/apturēt" (F), lai sāktu ierakstīšanu.

12. Atlasiet "Apstiprināt" (G). Riņķis tiks projektēts laukā.

13. Nospiediet "Atsākt", lai palaistu AutoTrac RowSense.

14. Lai atceltu iestatīšanu jebkurā laikā un atgrieztos sadaļā "Vadības iestatīšana", atlasiet "Atcelt".

A—Pašreizējais aplis

B—Metode

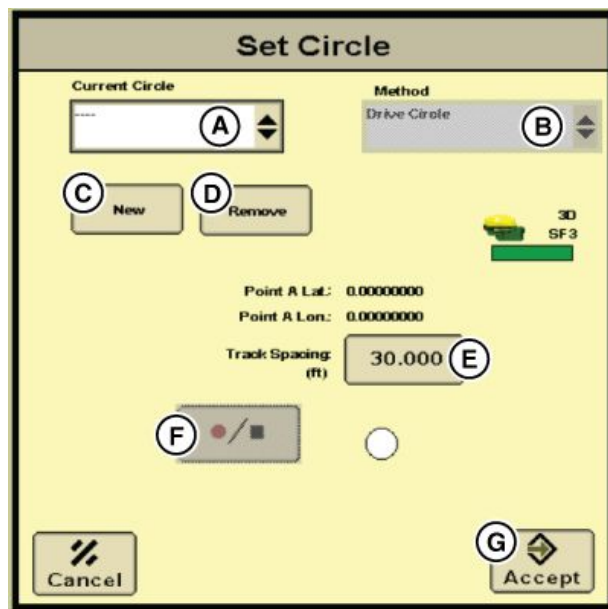
C—Jauns

D—Noņemšana

E—Trajektorijas atstarpe (ft)

F—Ierakstīt/apturēt

G—Apstiprināt



Apļa iestatīšanas lapa

zb48j1t,1692099693191 -25-17SEP23-7/7

Rindu noteicējs

PC582158 —UN—01AUG23

Rindu noteicēja (tikai Parallel Tracking) režīms paredzēts lietošanai rindu kultūraugu lietojumos, kur rindas ne vienmēr ir izvietotas vienādos attālos. Rindu noteicējs palīdzēs operatoram atrast, kuru rindu kopumu ievadīt atpakaļ laukā, pēc atskaites punkta noteikšanas, iznākot no iepriekšējā rindu kopuma.

1. Atlasiet "Izvēlne".



Izvēlne

zb48j1t,1692279379982 -25-21SEP23-1/5

2. Atlasiet GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



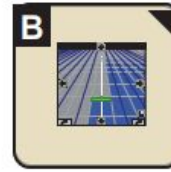
GreenStar (GS3)

Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1692279379982 -25-21SEP23-2/5

3. Atlasiet “Vadība”.

PC582160 —UN—01AUG23



Vadība

zb48j1t,1692279379982 -25-21SEP23-3/5

4. Atlasiet “Vadības iestatījumi”.

PC582161 —UN—01AUG23



Vadības iestatījumi

zb48j1t,1692279379982 -25-21SEP23-4/5

5. Atlasiet “Rindu noteicējs” sadaļā “Sekošanas režīms”.

PC590595 —UN—17AUG23

6. Atveriet sadaļu “Skatīt”. Atlasiet “Iestatīt rindu”.



Rindu noteicējs no sadaļas “Sekošanas režīms”

zb48j1t,1692279379982 -25-21SEP23-5/5

Mainīt trajektoriju

Skatiet sadaļu “Vadība” GreenStar 3 2630. modeļa displeja operatora rokasgrāmatā.

zb48j1t,1692279221665 -25-22AUG23-1/1

Grāvja trajektorija

Surface Water Pro un AutoTrac tiek lietots kopā, lai izveidotu aizsargjoslas trajektoriju.

Skatiet sadaļu “Grāvis” SurfaceWater Pro operatora rokasgrāmatā (OMPC21751).

zb48j1t,1692279337562 -25-22AUG23-1/1

Aizsargjoslas trajektorija

Surface Water Pro un AutoTrac tiek lietots kopā, lai izveidotu aizsargjoslas trajektoriju.

Skatiet sadaļu “Aizsargjosla” SurfaceWater Pro operatora rokasgrāmatā (OMPC21751).

zb48j1t,1692279350350 -25-22AUG23-1/1

GreenStar 3 CommandCenter — trajektorija

Taisna trajektorija

Darbības pamatprincipi

Taisnas trajektorijas režīms palīdz operatoram, braucot pa taisniem, paralēliem maršrutiem. Vispirms iestatiet 0. trajektoriju (atsauces ceļš), izmantojot 0. trajektorijas norādīšanas metodes. Kad 0. trajektorija (atskaites maršruts) ir noteikta, laukam tiek ģenerēti visi braucieni. Ģenerētos braucienus var lietot, lai darbotos ar manuālo vadību vai AutoTrac. Katrs brauciens tiek izveidots no sākotnējā brauciena, lai panāktu, ka stūrēšanas kļūdas neradīsies, apstrādājot visu lauku.

Braucieni ir sākotnējā brauciena identiskas kopijas.

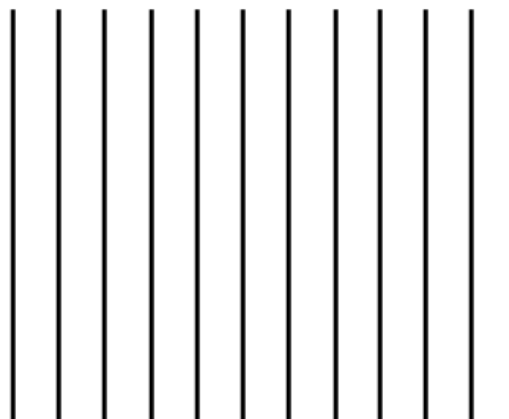
PIEZĪME: Termins "Vadības trajektorija" un "AB līnija" ir savstarpēji aizvietojami. 0. trajektorija ir operatora noteikta trajektorija un atskaites punkts, kurš ir par pamatu visiem paralēlajiem braucieniem uz lauka.

Attālums starp paralēlajiem braucieniem ir iestatījuma vednī ievadītā trajektoriju atstarpe.

Veidot jaunu taisnu trajektoriju

Ir vairākas metodes 0. trajektorijas noteikšanai:

- A + B — nosakiet 0. trajektoriju, izbraucot to ar mašīnu.
- A + Auto B — nosakiet 0. trajektoriju, izbraucot to ar mašīnu.
- A + kurss — nosakiet 0. trajektoriju, braucot ar mašīnu uz punktu A, un ievadiet iepriekš noteiktu kursa vērtību.
- Platums/garums — nosaka 0. trajektoriju, ievadot iepriekš noteiktas platuma un garuma vērtības punktam A un B.



Taisna trajektorija

- Platums/garums + kurss — nosaka 0. trajektoriju, ievadot iepriekš noteiktu platuma un garuma vērtību punktam A un iepriekš noteiktu kursa vērtību.

PIEZĪME: 0. trajektorija var tikt noteikta darbības laikā (piem. stādīšanas laikā), taču dažas iespējas nav pieejamas, kad tiek veidota trajektorija.

PIEZĪME: Ieteicama 3 m (10 ft) trajektorija manuālai lietošanai un 15 metru (45 ft) trajektorija automātiskai izmantošanai.

zb48j1t,1692099757967 -25-17SEP23-1/9

PC9508 —UN—24OCT06

Taisna trajektorija

1. Atlasiet "Izvēlne".



Izvēlne

zb48j1t,1692099757967 -25-17SEP23-2/9

PC582158 —UN—01AUG23

2. Atlasiet GreenStar (GS3).



GreenStar (GS3)

Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1692099757967 -25-17SEP23-3/9

PC582159 —UN—01AUG23

3. Atlasiet "Vadība".

PC590571 —UN—17AUG23

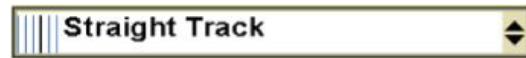


Vadība

zb48j1t,1692099757967 -25-17SEP23-4/9

4. Atlasiet "Taisna trajektorija" sadaļā "Sekošanas režīms".

PC590564 —UN—17AUG23



Taisna trajektorija no sadaļas "Sekošanas režīms"

5. Atlasiet taisnas trajektorijas nosaukumu sadaļā "Trajektorijas nosaukums". Ja nosaukuma nav, izveidojiet jaunu, atlasot jaunu trajektoriju.

zb48j1t,1692099757967 -25-17SEP23-5/9

6. Atlasiet "Iestatīt A".

PC590568 —UN—17AUG23



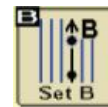
Iestatīt A

zb48j1t,1692099757967 -25-17SEP23-6/9

7. Nosakiet punktu B, izmantojot kādu no trīs opcijām:

PC590569 —UN—17AUG23

- Lai manuāli iestatītu punktu B, brauciet uz vēlamu vietu laukā, veidojot punktu B, un izvēlieties iestatīt B. Minimālais attālums ir 3 m (10 pēdas). Ir ieteicams iestatīt B punktu tālu lauka galā, lai noteiktu vēlamu kursu.



Iestatīt B

zb48j1t,1692099757967 -25-17SEP23-7/9

- Lai automātiski iestatītu punktu B, jebkurā laikā izvēlieties iestatīt B automātiski. B punkts tiks automātiski izveidots, kad transportlīdzeklis nobrauks 15 m (45 ft) prom no punkta A. Pēc šīs metodes punktu B aprēķina no pēdējiem pieciem datu punktiem, kas tiek ņemti no nobrauktajiem 15 m (45 ft) un veido vispiemērotāko līniju caur šiem punktiem, nosakot kursu.

PC590570 —UN—17AUG23



Automātiski iestatīt B

zb48j1t,1692099757967 -25-17SEP23-8/9

- Lai iestatītu punktu B, ievadot kursa virzienu, atlasiet "Iestatīt kursu". Ievadiet vēlamā kursa līniju ar ciparu klaviatūru un saglabājiert vērtību, izvēloties Apstiprināt. 0,000 norāda ziemeļus, 90,000 austrumus, 180,000 dienvidus un 270,000 rietumus.

PC590572 —UN—17AUG23



Kurss

8. Lai atceltu iestatīšanu jebkurā laikā un atgrieztos sadaļā "Vadības iestatīšana", atlasiet "Atcelt".

Tagad 0 trajektorija ir noteikta, un paralēlās trajektorijas tiek izveidotas automātiski.

zb48j1t,1692099757967 -25-17SEP23-9/9

Adaptīvās līknes

Darbības pamatprincipi

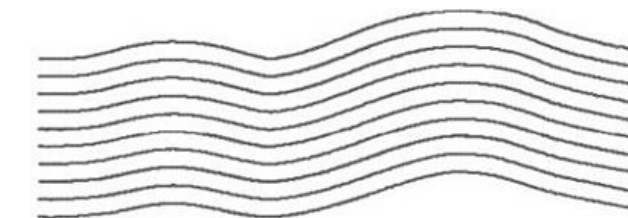
Adaptīvā līkne ļauj operatoram ierakstīt manuāli braukto izliekto maršrutu. Kad pirmais liektas trajektorijas brauciens ir ierakstīts un mašīna tiek apgriezta braukšanai pretējā virzienā, operators var ieslēgt AutoTrac, tiklīdz parādās izveidotā trajektorija. Mašīna tiks secīgi vadīta, pamatojoties uz iepriekš ierakstītajiem braucieniem. Katrs brauciens tiek ģenerēts saskaņā ar sākotnējo braucienu, lai nodrošinātu, ka stūrēšanas kļūdas neizveidosies pa visu lauku. Braucieni nav sākotnējā brauciena identiskas kopijas. Brauciena izliekums mainās, lai saglabātu savstarpējo braucienu atšķirību. Kad nepieciešams, operators var mainīt liekto trajektoriju jebkurā lauka vietā, vienkārši izbraucot mašīnu no izveidotās trajektorijas.

PIEZĪME: Izlaist braucienu adaptīvas līknes režīmā nav iespējams.

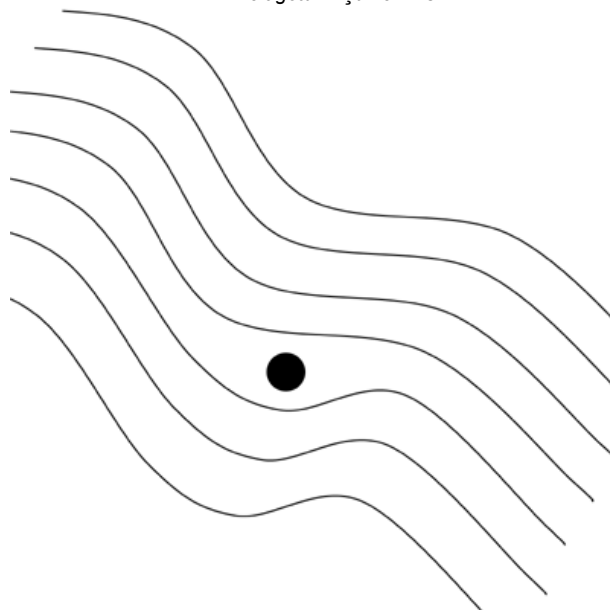
Maršruta izliekums mainās, kad sekojošie maršruti kļūst vairāk izliekti vai ieliekti.

Adaptīvas līknes trajektorijas režīms ļauj operatoram braukt un saņemt norādes dažādos lauka maršrutos.

PC9028 —UN—16APR06



Pielāgotu līkņu režīms



Pielāgotu līkņu režīms

PC9029 —UN—17APR06

zb48j1t,1692100048683 -25-19SEP23-1/8

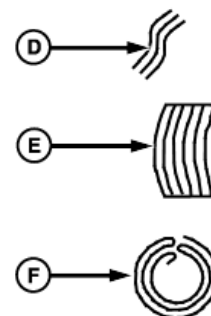
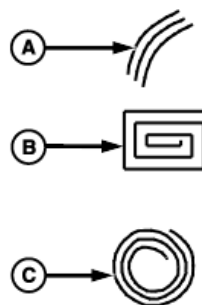
Vadības veidi

Zemāk ir norādītas dažādas lauka struktūras:

- Vienkārša līkne
- S veida līkne
- Rāmis
- Brauciena trajektorija
- Spirālveida
- Riņķis

Trajektorijas nobīdes darbība

Trajektorijas nobīdes izmantošana nav ieteicama, lietojot liektas trajektorijas iespēju. Trajektorijas nobīde nekompensēs raksturīgo GPS novirzi liektas trajektorijas režīmā.



Trajektorijas

A—Vienkārša līkne
B—Rāmis
C—Spirālveida

D—S veida līkne
E—Brauciena trajektorija
F—Riņķis

PC9032 —UN—17APR06

Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1692100048683 -25-19SEP23-2/8

Veidot jaunu adaptīvas līknes trajektoriju

PC582158 —UN—01AUG23

PIEZĪME: Klienta, saimniecības un lauka iestatījumi nav nepieciešami adaptīvās līknes trajektorijas funkcijai; tiks saglabāta tikai viena globālā adaptīvas līknes trajektorija.



Izvēlne

1. Atlasiet "Izvēlne".

zb48j1t,1692100048683 -25-19SEP23-3/8

2. Atlasiet GreenStar (GS3)

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100048683 -25-19SEP23-4/8

3. Atlasiet "Vadība".

PC590571 —UN—17AUG23



Vadība

zb48j1t,1692100048683 -25-19SEP23-5/8

4. Atlasiet "Pielāgotas līknes" sadaļā "Sekošanas režīms".
5. Atlasiet pielāgoto līkņu nosaukumu sadaļā "Trajektorijas nosaukums". Ja nosaukuma nav, izveidojiet jaunu, atlasot jaunu trajektoriju.
6. Brauciet uz vēlamo vietu laukā, lai uzsāktu trajektoriju.
7. Sāciet ierakstīšanu. Atlasiet "Ierakstīt".

PC590566 —UN—17AUG23



Pielāgotas līknes sadaļā "Sekošanas režīms"

maršrutus (piem. miglošanai, ražas novākšanai), atkārtotās režīms jāiespējo (jāieslēdz).

Atkārtotās režīms ir izslēgts pēc noklusējuma.

PIEZĪME: Adaptīvās līknes ierakstīšana tiek atspējota, ieslēdzot atkārtotās režīmu. Ierakstot jaunu maršrutu (piem. stādīšanai), atkārtotās režīms jāatceļ (jāizslēdz). Izbraucot esošos

8. Pēc ieraksta atlases to aizstāj turpmāk norādītais:
 - a. Pauze

Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1692100048683 -25-19SEP23-6/8

b. Apturēšana

PIEZĪME: Ieraksts jāizslēdz tikai tad, ja mašīnu izbrauc ārā no parastā lauka maršruta (piem., uzpildīt miglotāju, stādīšanas mašīnu) vai tad, ja klients nevēlas ierakstīt pagriešanos lauka malā.

9. Veiciet sākotnējo braucienu. Zila vadības trajektorija parādīsies uz kartes.

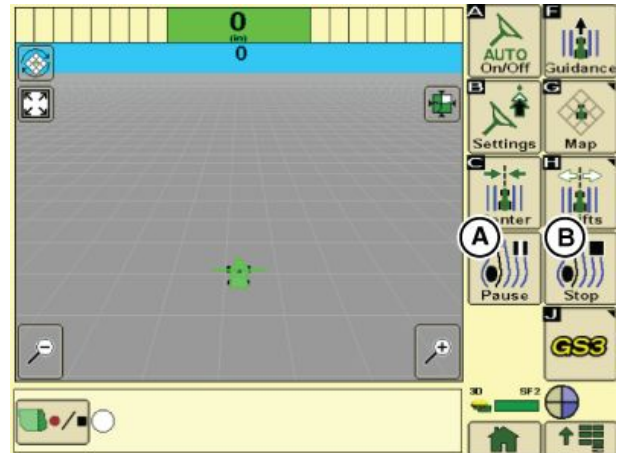
PIEZĪME: Braucot taisni, ierakstītais maršruts var netikt parādīts tieši aiz mašīnas ikonas displejā. Maršruts parādīsies, kad mašīna tiek apgriezta.

Baltā navigācijas līnija **NETIKS PARĀDĪTA**, līdz brauciens tiek pabeigts un mašīna pagriežas. Kad mašīna tiek apgriezta, sistēma nosaka maršrutu, pa kuru vadīt. Sistēma atrod līnijas segmentu, kas ir paralēls, un tā trajektoriju atstarpes ir diapazonā no 1/2 līdz 1–1/2. Parādīsies prognozētais maršruts, no kura vadītājs var sākt navigāciju. Brauciet ar mašīnu pa vēlamo maršrutu.

10. Pagrieziet mašīnu pirmā brauciena beigās un uzgaidiet, līdz tiks ģenerēta līnija nākamajam braucienam. Tas var prasīt dažas sekundes, kamēr parādās navigācijas līnija.

11. Kad baltā navigācijas līnija paredzētajam braucienam parādās, nospiediet turpināšanas slēdzi (AutoTrac tikai) mašīnai, un mašīna automātiski stūrēs uz šo braucienu. Manuālā vadība: vadiet mašīnu pa balti izgaismoto navigācijas līniju.

12. Atlasiet "Apturēt ierakstu" (B), kad lauka apstrāde ir pabeigta.



Adaptīvo līkņu iestatīšanas lapa

A—Pauze

B—Apturēšana

SVARĪGI: Apturiet ierakstu, pirms pārejat uz nākamo lauku. Pretējā gadījumā pēdējā lauka adaptīvās līknes dati var tikt dzēsti pirms adaptīvās līknes datu ierakstīšanas nākamajā laukā.

PIEZĪME: Saglabātie adaptīvās līknes sekošanas dati tiek piešķirti atlasītajam klientam, saimniecībai un lauka nosaukumam. Tie tiek saglabāti displeja iekšējā atmiņā, kamēr to lietotājs notīra, un var tikt pārraidīti no viena displeja uz otru.

Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1692100048683 -25-19SEP23-7/8

PC590589 — UN — 17AUG23

**Taisna maršruta ierakstīšana vai vadīšana
apkārt šķēršļiem**

1. Sāciet ierakstīšanu.
2. Atlasiet "Pauzēt ierakstu", lai īslaicīgi apturētu mašīnas maršruta ierakstu.
3. Atlasiet ieraksta funkciju, lai atsāktu adaptīvās līknes ierakstīšanu.

Attālums starp vietu, kur ieraksts tika PAUZĒTS un PAUZE ATCELTA, tiks savienots ar taisnu līniju. Tas var noderēt, kad ir garš, taisns maršruta gabals vai apbraucot šķēršļus.

PIEZĪME: Garākais savienošais segments (līnijas segments, kas veidojas starp PAUZE IESLĒGTA un PAUZE IZSLĒGTA), ko var radīt, ir attālums 0,8 km (0.5 miles) (2640 ft). Garākai distancei līnijas segmenti netiks savienoti, rezultātā maršrutā būs pārrāvums.

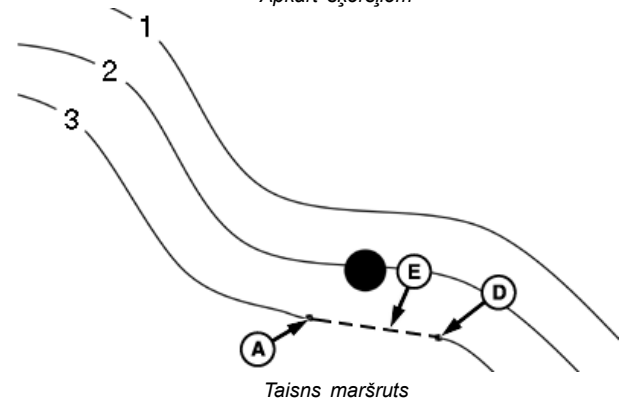
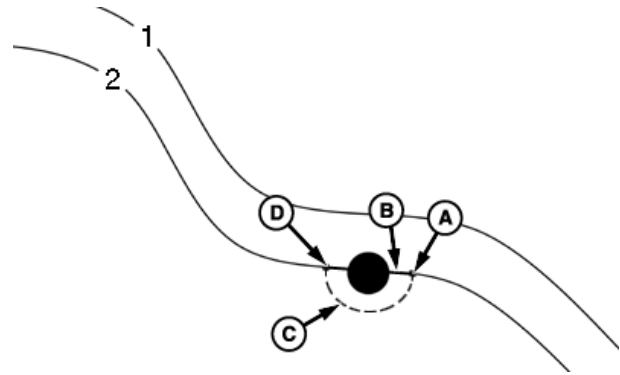
A—Ierakstīšanā PAUZE IESLĒGTA

B—Tiek ģenerēts savienošais segments, lai savienotu divus punktus

C—Kamēr pauze ieslēgta, traktora maršruts netiek ierakstīts

D—Ierakstīšanas PAUZE ATCELTA

E—Maršruts tiek ierakstīts kā taisna līnija starp punktiem A un D



PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

zb48j1t,1692100048683 -25-19SEP23-8/8

AB līknes

PC9028 —UN—16APR06

Darbības pamatprincipi

AB līkņu režīms ļauj operatoram izbaukt liektus, paralēlus braucienus, kuriem ir beigu punkts jebkurā no lauka galiem. Vadības trajektorija būs paralēla trajektorijai jebkurā virzienā un tiks ģenerēta, balstoties uz sākotnējo trajektoriju, lai nodrošinātu, ka stūrēšanas kļūdas neizveidosies pa visu lauku.

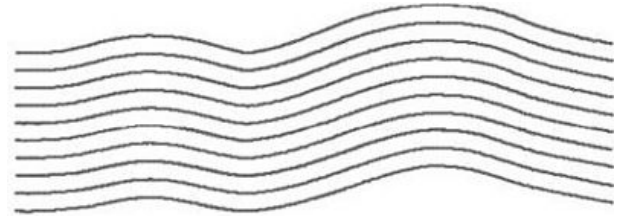
0 trajektorija ir atskaites trajektorija, kura ir pamats sekojošiem liektas trajektorijas braucieniem uz lauka. Ja AB līkne vienreiz ir izveidota (0 trajektorija), tiks ģenerētas 4 trajektorijas. Sistēma turpinās ģenerēt papildu braucienus, kad mašīna brauks pēdējo ekrānā norādīto braucienu.

PIEZĪME: AB līkņu režīmā ir iespējams izlaist braucienu.

AB liekta maršruta informācijas ģenerēšana —

Kad sistēma ģenerē sākotnējos braucienus pēc 0 trajektorijas ierakstīšanas vai kad tiek ģenerēti papildu braucieni, perspektīvas skatā parādīsies teksts "AB līknes ģenerēšana". Šajā laikā jūs nevarēsiet sekot ne pa vienu no maršrutiem.

AB līknes ģenerēšanas ierobežojumi — sākotnēji ierakstītajai AB līknei jābūt vismaz 10 pēdu garai, lai AB līkne būtu derīga vadībai. Mašīnai jābūt 400 metru (0.25 miles) robežās no vietas, kur 0 trajektorija tika ierakstīta sistēmā, lai sāktu ģenerēt liektas trajektorijas maršrutus. Ja transportlīdzeklis atrodas galējās robežās, var būt nepieciešamas vairākas minūtes, lai ģenerētu maršrutu, kas parādās uz ekrāna. Šajā laikā "AB līknes ģenerēšana" parādīsies uz ekrāna.



AB līkņu režīms

Vairākas AB līknes laukā — laukam var būt vairāki AB liektas līknes maršruti. Katru AB līknes trajektoriju laukam nepieciešams ierakstīt un atsevišķi nosaukt.

Trajektoriju numerācija — Trajektorijas tiek numurētas, lai būtu iespējams izlaist braucienu un palīdzēt atrast braucienus. Virziena apzīmējums (Z, D, A vai R) tiek definēts pēc kursa, kas noteikts starp pirmo un beidzamo līknes punktu.

Maršruta izliekums mainās, kad sekojošie maršruti kļūst vairāk izliekti vai ieliekti.

Veidot jaunu AB līknes trajektoriju

Veiciet sekojošu procedūru, lai iestatītu pirmo AB līkni (0 trajektorija), kura ir pamats sekojošiem liektas trajektorijas braucieniem uz lauka.

PIEZĪME: Vienam laukam var ierakstīt vairākas AB līknes. Tās vajadzēs nosaukt un ierakstīt atsevišķi.

zb48j1t,1692100403680 -25-17SEP23-1/7

1. Atlasiet "Izvēlne".

PC582158 —UN—01AUG23



Izvēlne

zb48j1t,1692100403680 -25-17SEP23-2/7

2. Atlasiet GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1692100403680 -25-17SEP23-3/7

3. Atlasiet "Vadība".

PC590571 —UN—17AUG23



zb48j1t,1692100403680 -25-17SEP23-4/7

4. Atlasiet "AB līknes" sadaļā "Sekošanas režīms".

PC590565 —UN—17AUG23

5. Atlasiet AB līkņu nosaukumu sadaļā "Trajektorijas nosaukums". Ja nosaukuma nav, izveidojiet jaunu, atlasot jaunu trajektoriju.



AB līknes no sadaļas "Sekošanas režīms"

6. Brauciet uz vēlamu vietu laukā, lai uzsāktu trajektoriju.

a. Pauze

7. Sāciet ierakstīšanu. Atlasiet "Ierakstīt".

8. Pēc ieraksta atlasēs to aizstāj turpmāk norādītais:

zb48j1t,1692100403680 -25-17SEP23-5/7

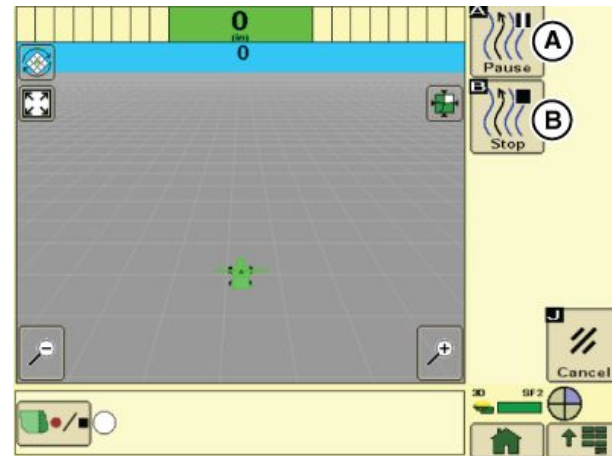
b. Apturēšana

9. Veiciet sākotnējo braucienu. Zila vadības trajektorija parādīsies uz kartes.

PIEZĪME: Braucot taisni, ierakstītais maršruts var netikt parādīts tieši aiz mašīnas ikonas displejā. Maršruts parādīsies, kad mašīna tiek apgriezta.

10. Brauciena beigās nospiediet "Apturēt ierakstu" (B), un trajektorija tiks saglabāta atmiņā.

PIEZĪME: Ja ierakstīšanas laikā zūd GPS signāls, ierakstīšana apstājas, un AB līkne, kas tika ierakstīta līdz tam punktam, tiks saglabāta. Ja AB līkne nav tāda, kā paredzēts, to var izdzēst, lietojot opciju "Dzēst trajektoriju" vadības trajektorijas iestatīšanas lapā.



AB līknes iestatīšanas lapa

A—Pauze

B—Apturēšana

PC590590 —UN—17AUG23

Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1692100403680 -25-17SEP23-6/7

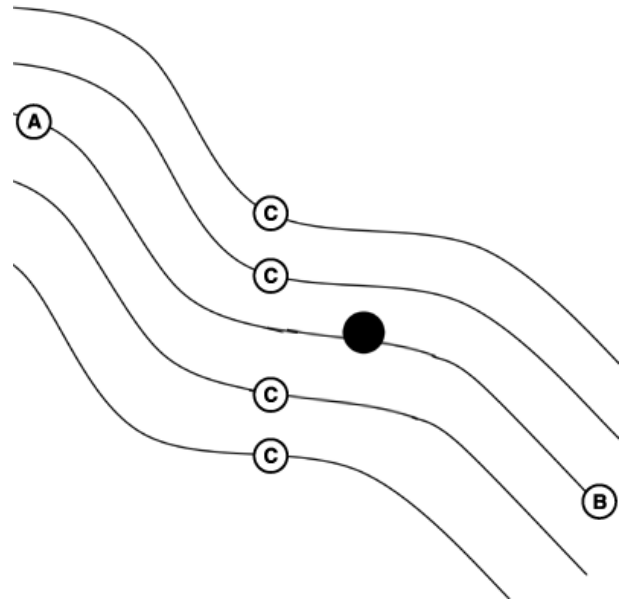
Taisna maršruta ierakstīšana vai vadīšana apkārt šķēršļiem

1. Sāciet AB līknes ierakstīšanu.
2. Atlasiet "Pauzēt ierakstu", lai īslaicīgi apturētu mašīnas maršruta ierakstu.
3. Atlasiet AB līkņu ieraksta funkciju, lai turpinātu AB līknes ierakstīšanu.

Attālums starp vietu, kur ieraksts tika pauzēts un pauze atcelta, tiks savienots ar taisnu līniju. Tas var noderēt, kad ir garš, taisns maršruta gabals vai apbraucot šķēršļus.

PIEZĪME: Garākais savienošais segments (līnijas segments, kas veidojas starp paūzi un pauzes atcelšanu), ko var izveidot, ir 0,8 km (0,5 miles) (2640 ft). Garākai distancei līnijas segmenti netiks savienoti, rezultātā maršrutā būs pārrāvums.

A—Apstāšanās pirms šķēršļa C—Trajektorijas, kas ģenerētas no 0. trajektorijas
B—Darba atsākšana pēc šķēršļa



Vadīšana apkārt šķēršļiem

PC9030C —UN—27OCT06

zb48j1t,1692100403680 -25-17SEP23-7/7

Riņķveida trajektorija

PC582158 —UN—01AUG23

Darbības pamatprincipi

Apļa trajektorija palīdz operatoram izbaukt koncentriskus apļus uz lauka ar centrālā punkta irigācijas sistēmu. Operators var izveidot sākuma riņķi, izmantojot daudzas no dažādām metodēm. Kad sākotnējais riņķis ir definēts, tiek izveidoti visi turpmākie riņķi laukā.

Apļa trajektorijas režīms ir pieejams manuālai vadībai, tomēr AutoTrac apļa trajektorijas režīmam ir nepieciešama gan AutoTrac, gan Pivot Pro aktivizēšana. Pivot Pro aktivizēšana ir pieejama tikai Ziemeļamerikai.

Apļa centra ģeogrāfiskā garuma un platuma koordinātes tiek saglabātas un saistītas ar lauka nosaukumu. Ja lauks nav izvēlēts, kad apļa centrs ir norādīts, globālais riņķa centrs tiks saglabāts. Apļa centrus var izsaukt no atmiņas turpmākai lietošanai.

Veidot jaunu riņķa trajektoriju

1. Atlasiet "Izvēlne".



Izvēlne

zb48j1t,1692100524545 -25-17SEP23-1/6

2. Atlasiet GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1692100524545 -25-17SEP23-2/6

3. Atlasiet "Vadība".

PC590571 —UN—17AUG23



Vadība

zb48j1t,1692100524545 -25-17SEP23-3/6

4. Atlasiet "Apļa trajektorija" sadaļā "Sekošanas režīms".

PC590567 —UN—17AUG23



Apļa trajektorija no sadaļas "Sekošanas režīms"

5. Atlasiet apļa trajektorijas nosaukumu sadaļā "Trajektorijas nosaukums". Ja nosaukuma nav, izveidojiet jaunu, atlasot jaunu trajektoriju.

6. Brauciet uz vēlamu vietu laukā, lai uzsāktu trajektoriju.

izbraukt visu riņķi, lai iegūtu optimālu riņķa centra aprēķinu un augstākas precizitātes trajektoriju.

Riņķa braukšanas metode

Braukt riņķus — Izveidojiet riņķa trajektoriju, braucot apmēram 10 procentus no nepieciešamā riņķa. Ieteicams

1. Brauciet līdz vēlamajai vietai laukā, kur jāizbrauc riņķveida brauciens.

zb48j1t,1692100524545 -25-17SEP23-4/6

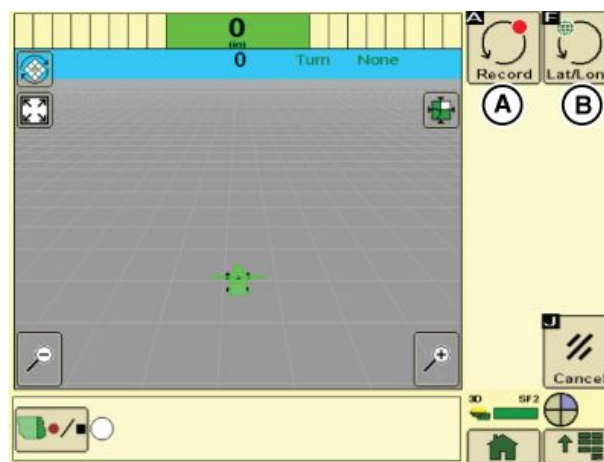
2. Atlasiet ierakstu (A), lai izmantotu apļa trajektoriju.

3. Atlasiet "Apturēt apļa ierakstu". Apļa trajektorijas tiek veidotas automātiski ar iestatīšanas sadaļā noteikto trajektorijas atstarpi.

PIEZĪME: Apļa ieraksta apturēšana tiek norādīta, kad ir nobraukts pietiekami daudz apļa, lai aprēķinātu centra punktu.

A—Ieraksts

B—Gar./plat.



Apļa trajektorijas iestatīšanas lapa

Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1692100524545 -25-17SEP23-5/6

PC590591 —UN—17AUG23

Plat./gar. metode

1. Atlasiet plat./gar. (B) trajektoriju.
2. Ievadiet vēlamās ģeogrāfiskā platuma un garuma vērtības decimālgrādos. Iepriekšējās ar lauku saistītās ģeogrāfiskā platuma un garuma vērtības parādās, kad ievadīšanas ekrāns tiek parādīts pirmo reizi.
3. Saglabājiēt vērtības, atlasot “Apstiprināt” (C). Apļa trajektorijas tiek veidotas automātiski ar iestatīšanas sadaļā noteikto trajektorijas atstarpi.

PIEZĪME: Transportlīdzekli var būt nepieciešams nostādīt uz augstākās vietas trajektorijas centra asī vai lietot trajektorijas pārslēgšanu uz centru, lai izlīdzinātu transportlīdzekli ar trajektorijām.

A—Ģeogrāfiskais platums
B—Ģeogrāfiskais garums

C—Apstiprināt

Centra punkts

zb48j1t,1692100524545 -25-17SEP23-6/6

PC590584 —UN—17AUG23

Rindu noteicējs

1. Atlasiet “Izvēlne”.

PC582158 —UN—01AUG23



Izvēlne

zb48j1t,1692279954088 -25-17SEP23-1/3

2. Atlasiet GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692279954088 -25-17SEP23-2/3

3. Atlasiet “Vadība”.
4. Atlasiet “Rindu noteicējs” sadaļā “Sekošanas režīms”.
5. Atveriet sadaļu “Skatīt”.
6. Atlasiet “Iestatīt rindu”.

PC590571 —UN—17AUG23



Vadība

zb48j1t,1692279954088 -25-17SEP23-3/3

4. paaudzes displejs — trajektorija

Taisna trajektorija

PC28961 —UN—24APR23

1. Atlasiet "Izvēlne".



Izvēlne

zb48j1t,1692106465016 -25-17SEP23-1/9

2. Atlasiet "AutoTrac vadība".

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac Guidance

zb48j1t,1692106465016 -25-17SEP23-2/9

3. Atlasiet "Iestatīt trajektoriju".

PC590575 —UN—17AUG23



Iestatiet trajektoriju

zb48j1t,1692106465016 -25-17SEP23-3/9

4. Atlasiet "Jauna trajektorija", ja nav pieejama esošā trajektorija.

PC590576 —UN—17AUG23



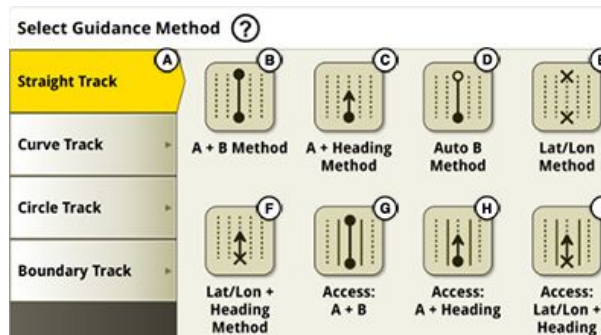
Jauna trajektorija

zb48j1t,1692106465016 -25-17SEP23-4/9

5. Atlasiet "Taisna trajektorija" (A). No pieejamām opcijām atlasiet jebkuru metodi.

A—Taisna trajektorija
B—A + B metode
C—A + kursa metode
D—Auto B metode
E—Ģeogr. platuma/garuma metode

F—Ģeogr. plat./ģeogr. gar + kursa metode
G—Piekļuve: A + B
H—Piekļuve: A + kurss
I—Piekļuve: Plat./gar. + kurss



Taisnas trajektorijas opcijas

Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1692106465016 -25-17SEP23-5/9

PC28945 —UN—22AUG23

4. paaudzes displejs — trajektorija

6. Atlasiet trajektorijas nosaukumu.

PC590577 —UN—17AUG23

Track Name

Track 1



Trajektorijas nosaukums

zb48j1t,1692106465016 -25-17SEP23-6/9

7. Atlasiet lauku.

PC590578 —UN—17AUG23

Field

South 40



Lauks

zb48j1t,1692106465016 -25-17SEP23-7/9

9. Atlasiet "Iestatīt A".

PC590579 —UN—17AUG23

Set A

Iestatīt A

zb48j1t,1692106465016 -25-17SEP23-8/9

10. Atlasiet "Iestatīt B".

PC590580 —UN—17AUG23

Set B

Iestatīt B

zb48j1t,1692106465016 -25-17SEP23-9/9

Līknes trajektorija

PC28961 —UN—24APR23

1. Atlasiet "Izvēlne".



Izvēlne

zb48j1t,1692108125002 -25-17SEP23-1/6

2. Atlasiet "AutoTrac vadība".

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac Guidance

Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1692108125002 -25-17SEP23-2/6

3. Atlasiet “Iestatīt trajektoriju”.

PC590575 —UN—17AUG23



Iestatiet trajektoriju

zb48j1t,1692108125002 -25-17SEP23-3/6

4. Atlasiet “Jauna trajektorija”, ja nav pieejama esošā trajektorija.

PC590576 —UN—17AUG23



Jauna trajektorija

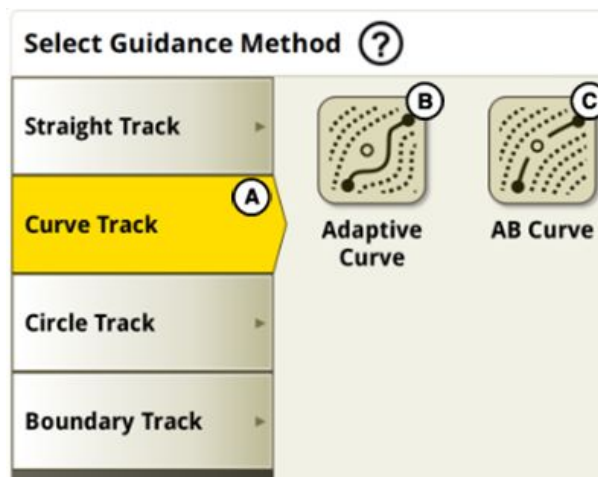
zb48j1t,1692108125002 -25-17SEP23-4/6

5. Atlasiet līknes trajektoriju (A). No pieejamām opcijām atlasiet jebkuru metodi.

6. Brauciet uz vēlamo vietu laukā.

A—Līknes trajektorija
B—Adaptīva līkne

C—AB līkne



Līknes trajektorijas opcijas

zb48j1t,1692108125002 -25-17SEP23-5/6

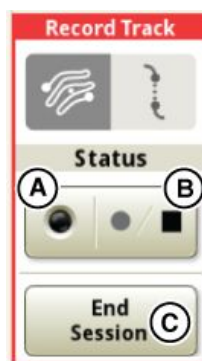
PC28846 —UN—22AUG23

7. Atlasiet “Ierakstīt” (A), lai sāktu ierakstīšanu.
8. Atlasiet “Beigt sesiju” (C), lai pabeigtu ierakstīšanu.
9. Atlasiet “Labi”, lai saglabātu sesiju, vai “Atcelt”, lai atgrieztos līknes ieraksta sesijā.

PIEZĪME: Kad ierakstīšana pabeigta, sesijai var pievienot papildu līknes segmentus, redīgējot trajektoriju.

A—Ieraksts
B—Pauze/apturēt

C—Beigt sesiju



Trajektorijas ierakstīšana

zb48j1t,1692108125002 -25-17SEP23-6/6

PC590588 —UN—17AUG23

Riņķveida trajektorija

PC28961 —UN—24APR23

1. Atlasiet “Izvēlne”.



Izvēlne

zb48j1t,1692108138989 -25-17SEP23-1/7

2. Atlasiet “AutoTrac vadība”.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac Guidance

zb48j1t,1692108138989 -25-17SEP23-2/7

3. Atlasiet “Iestatīt trajektoriju”.

PC590575 —UN—17AUG23



Iestatiet trajektoriju

zb48j1t,1692108138989 -25-17SEP23-3/7

4. Atlasiet “Jauna trajektorija”, ja nav pieejama esošā trajektorija.

PC590576 —UN—17AUG23



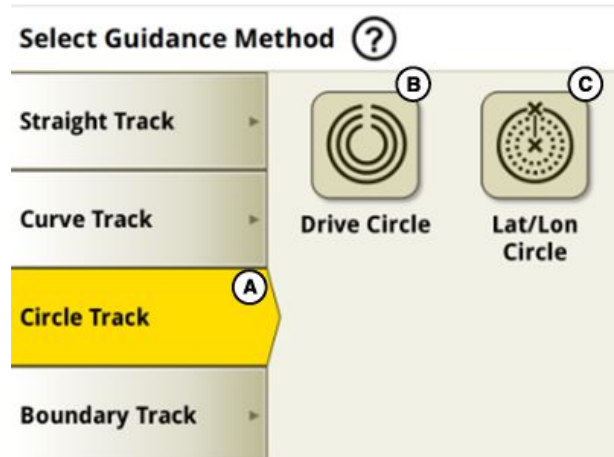
Jauna trajektorija

zb48j1t,1692108138989 -25-17SEP23-4/7

5. Atlasiet “Apļa trajektorija” (A). No pieejamām opcijām atlasiet jebkuru metodi.

A—Riņķveida trajektorija
B—Izbraukt riņķi

C—Gar./plat. riņķim



Apļa trajektorijas opcijas

Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1692108138989 -25-17SEP23-5/7

PC28847 —UN—22AUG23

Izbraukt riņķi

1. Brauciet līdz vēlamajai vietai laukā, kur jāizbrauc riņķveida brauciens.
2. Atlasiet “Sākt” (A), lai ierakstītu jaunu trajektoriju.
3. Brauciet vēlamo riņķa braucienu.
4. Atlasiet “Gatavs” (B), lai apturētu ierakstu.

PIEZĪME: Kad ir izbraukts pietiekami daudz apļa maršruta, lai aprēķinātu centra punktu, tiks parādīts paziņojums “Gatavs”.

A—Iedarbināt
B—Gatavs

C—Atcelt



Izbrauciet apļa trajektoriju

PC590587 —UN—17AUG23

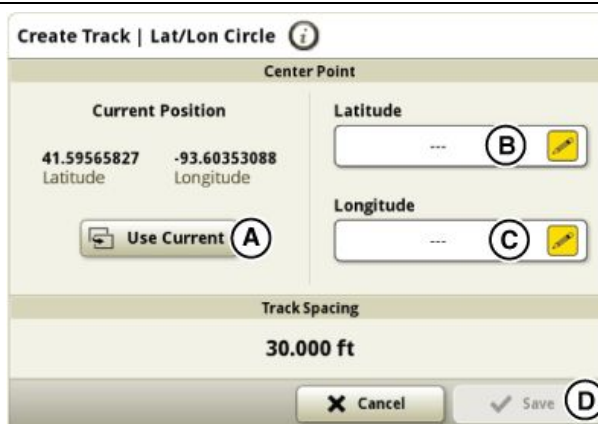
zb48j1t,1692108138989 -25-17SEP23-6/7

Gar./plat. riņķim

1. Brauciet līdz vēlamajai vietai laukā, kur jāizbrauc riņķveida brauciens.
2. Atlasiet “Izmantot pašreizējo” (A), ja pašreizējais platums un garums ir pareizs.
3. Atlasiet “Ģeogrāfiskais platums” (B) un “Ģeogrāfiskais garums” (C).
4. Atlasiet “Saglabāt” (D).

A—Izmantot pašreizējo
B—Ģeogrāfiskais platums

C—Ģeogrāfiskais garums
D—Saglabāt



Plat./gar., apļa trajektorija

PC590592 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692108138989 -25-17SEP23-7/7

Robežas trajektorija

PC28961 —UN—24APR23

1. Atlasiet “Izvēlne”.



Izvēlne

zb48j1t,1692108148895 -25-17SEP23-1/5

2. Atlasiet “AutoTrac vadība”.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac Guidance

Turpinājums nākamajā lappusē

zb48j1t,1692108148895 -25-17SEP23-2/5

3. Atlasiet “Iestatīt trajektoriju”.

PC590575 —UN—17AUG23



Iestatiet trajektoriju

zb48j1t,1692108148895 -25-17SEP23-3/5

4. Atlasiet “Jauna trajektorija”, ja nav pieejama esošā trajektorija.

PC590576 —UN—17AUG23



Jauna trajektorija

zb48j1t,1692108148895 -25-17SEP23-4/5

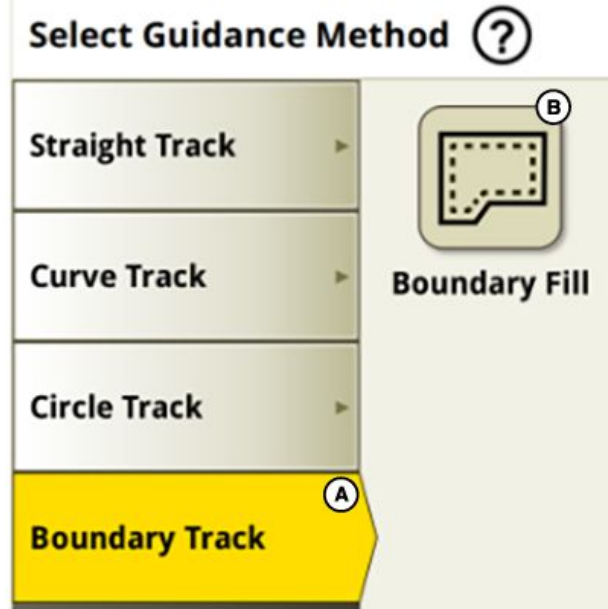
5. Atlasiet “Robežas trajektorija” (A). Atlasiet “Robežas aizpildījums” (B).

6. Atlasiet lauku un robežu, lai ģenerētu robežas aizpildījuma trajektoriju.

7. Atlasiet “Tālāk”, lai iestatītu robežas aizpildījumu.

A—Robežas trajektorija

B—Robežas aizpildījums

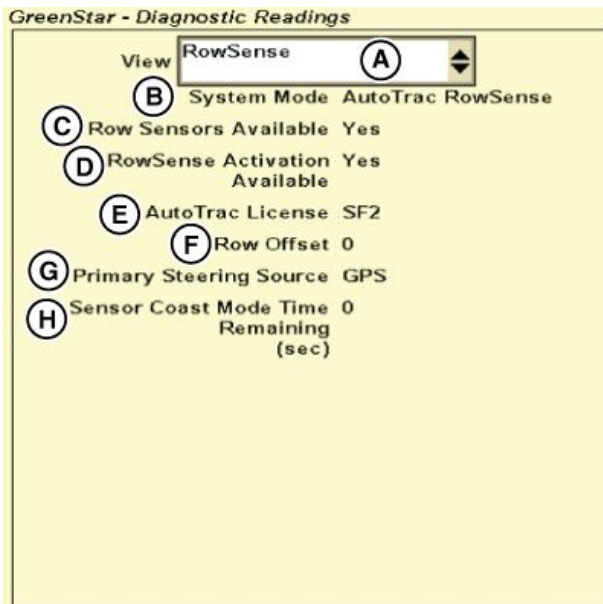


Robežas trajektorijas opcijas

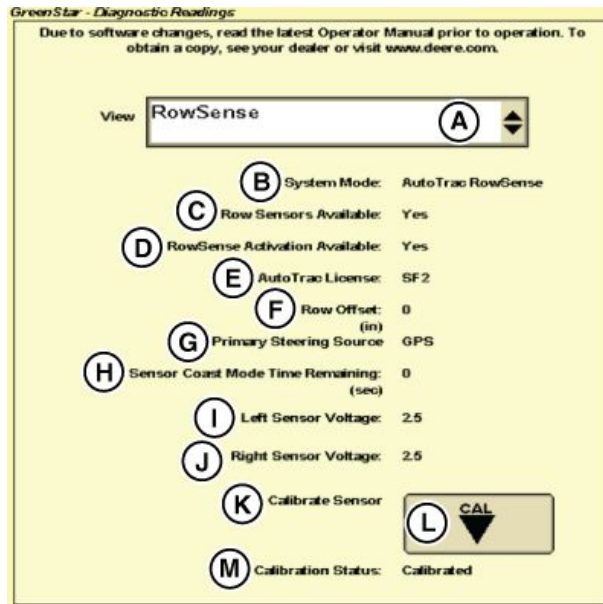
zb48j1t,1692108148895 -25-17SEP23-5/5

PC28848 —UN—22AUG23

PIEZĪME: Iespējamās diagnostikas atbildes tiek dotas kopā ar īsu paskaidrojumu.



GreenStar 3 CommandCenter diagnostikas rādījumi



GreenStar 3 displeja diagnostikas rādījumi

- | | |
|----------------------------------|--|
| A—Skats | E—AutoTrac licence |
| B—Sistēmas režīms | F—Rindas nobīde |
| C—Pieejami rindu sensori | G—Primārais stūrēšanas avots |
| D—Pieejama RowSense aktivizācija | H—Braukšanas režīma atlikušā laika sensors |

Pieejami rindu sensori:

- A — Jā
- B — Nē

Pieejama Rindu vadības aktivizācija:

- A — Jā (ja pieejama AutoTrac RowSense GS3 aktivizēšana)
- C — Nē (ja nav pieejama AutoTrac RowSense GS3 aktivizēšana)

AutoTrac licence:

- A — Jā (SF1)
- B — Jā (SF2)
- C — Nē

Rindas nobīde:

- Esošās rindas nobīdes vērtība, attālums mērīts (in) vai (mm).

Galvenais stūrēšanas avots:

- A — Nav

- | | |
|------------------------------------|------------------------|
| I— Kreisās puses sensora spriegums | L— CAL |
| J— Labās puses sensora spriegums | M—Kalibrēšanas statuss |
| K—Sensors kalibrēšana | |

- B — GPS
- C — Rindu sensori

Sensora inerces režīma atlikšanas laiks:

- Kad pazūd GPS signāls, atpakaļskaitīšanas taimeris, parādās sekundēs.

Kreisās puses sensora spriegums

- Sensora miera stāvokļa spriegumam ir jābūt mazākam par 2,5 voltiem.

Labās puses sensora spriegums

- Sensora miera stāvokļa spriegumam ir jābūt lielākam par 2,5 voltiem.

Sensora kalibrēšana

Kalibrēšanas statuss

- Kalibrēts
- Nav kalibrēts

zb48j1t,1692098536255 -25-12SEP23-1/1

4. paaudzes diagnostikas ekrāns

AutoTrac statuss: AutoTrac statuss parāda AutoTrac sektoru diagrammu un AutoTrac IESLĒGŠANAS/IZSLĒGŠANAS pārslēgu.

PIEZĪME: Sekošanas efektivitāte un nosacījumu vērtības tiek nepārtraukti aprēķinātas, kad AutoTrac sistēma ir ieslēgta (4/4 statusā sektors) un notiek sekošana uz līnijas. Vērtības netiek atjauninātas, kad AutoTrac pārslēdzas uz 3/4 vai 2/4 statusa sektoru, un vērtības mainās uz “---” 1/4 statusa sektorā.

Sekošanas veikspēja (A)

PIEZĪME: Katra no šīm vērtībām tiek parādīta kā 95 procentiles vērtība, kas nozīmē, ka 95% no laika, veikspēja būs vienlīdzīga vai lielāka nekā parādītā vērtība.

95% ārpus trajektorijas kļūme — attālums no tuvākās trajektorijas līdz mašīnai. Kļūda palielinās, līdz mašīna sasniedz pusceļu starp divām trajektorijām, pēc tam kļūda tiek atskaitīta mašīnai tuvojoties nākamajai trajektorijai. Labos apstākļos, šīm vērtībām jābūt vienādām vai mazākām nekā:

	4,8–12,9 km/h (3–8 mph)	12,9–19,3 km/h (8–12 mph)	19,3–24,1 km/h (12–15 mph)
Trajektorijas novirzes kļūda (visi trajektoriju veidi)	4 cm (1,6 in)	8 cm (3,2 in)	12 cm (4,7 in)

95% Kurša kļūda - Mašīnas virziena attiecība relatīva pret pašreizējo trajektoriju. Labos apstākļos, šīm vērtībām jābūt vienādām vai mazākām nekā:

	4,8–12,9 km/h (3–8 mph)	12,9–19,3 km/h (8–12 mph)	19,3–24,1 km/h (12–15 mph)
Taisna trajektorija	0,8°	1°	1,2°
Līknes/apļa trajektorija (ši vērtība ir atkarīga no līknes leņķa. Šaurāka leņķa līknēm ir lielākas vērtības.)	1,6°	3,0°	3,6°

95% kurša novirzes pakāpe - mašīnas pagrieziena vērtība, kas ietekmē sekošanas veikspēju. Labos

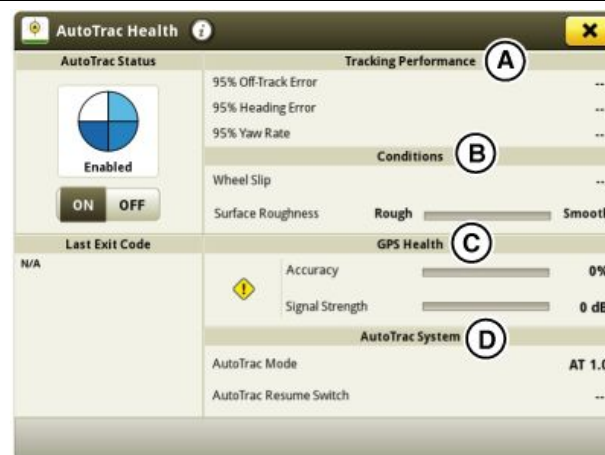
apstākļos, šīm vērtībām jābūt vienādām vai mazākām nekā:

	4,8–12,9 km/h (3–8 mph)	12,9–19,3 km/h (8–12 mph)	19,3–24,1 km/h (12–15 mph)
Taisna trajektorija	1°	1,5°	1,8°
Līknes/apļa trajektorija (ši vērtība ir atkarīga no līknes leņķa. Šaurāka leņķa līknēm ir lielākas vērtības.)	2°	4,5°	5,4°

Apstākļi (B)

PIEZĪME: Vērtības ārpus optimālā diapazona tiek parādītas ar dzeltenas krāsas LED statusa indikatoru. Vērtības optimālā diapazonā tiek parādītas ar zaļas krāsas LED statusa indikatoru.

Virsmas nelīdzenumi — mērījums virsmai, uz kuras mašīna darbojas. Tas tiek aprēķināts, izmantojot stāvuma, sānsveres un ātruma datus, kas tiek saņemti no StarFire



4. paaudzes diagnostikas ekrāns

A—Sekošanas veikspēja
B—Apstākļi

C—GPS darba spēja
D—AutoTrac sistēma

uztvērēja. Virsmas nelīdzenuma indikatora josla ir dzeltena, ja tā atrodas ārpus optimālā diapazona, un zaļa, ja atrodas optimālā diapazonā.

Riteņu izslīde - riteņu izslīdes vērtība procentos tiek iegūta, salīdzinot riteņu ātruma rādījumu mašīnā pret GPS ātrumu. Vērtība, kas ir lielāka par 6%, norāda, ka riteņu izslīde var negatīvi ietekmēt AutoTrac veikspēju.

GPS darbība (C)

Precizitāte — uztvērēja pozīcijas precizitāte, kas tiek parādīta procentos. Lai sasniegtu reklamēto precizitāti un atkārtojamību, ir nepieciešama 100 % precizitāte.

Signāla stiprums — no uztvērēja saņemtā StarFire korekcijas signāla kvalitāte.

AutoTrac sistēma (D)

AutoTrac režīms — norāda mašīnā uzstādītā AutoTrac vadības bloka veidu.

Vadības bloks	AutoTrac režīms
AT2 (7R sēr. nr. 110101—, 8R sēr. nr. 160001—, 8RT sēr. nr. 923001—, 8RX sēr. nr. 801001—)	AT 2.0
AT1 (integrēts vai rūpnīcā uzstādīts AutoTrac vadības bloks)	AT 1.0
AutoTrac kontrollers 300	ATC 300
AutoTrac kontrollers Raven	ATC Raven
AutoTrac kontrollers Reichhardt	ATC Reichhardt
AutoTrac kontrollers Deere	ATC Deere
AutoTrac Universal 300	ATC 300
AutoTrac Universal 200	ATC 200
AutoTrac Universal 100	ATC 100

AutoTrac darbības atsākšanas slēdzis — norāda, ka ir IESLĒGTS, ja AutoTrac darbības atsākšanas slēdzis ir nospiests, un IZSLĒGTS, ja šis slēdzis ir atlaists.

zb48j1t,1692676792441 -25-23AUG23-2/2

Rindu sensoru tīrīšana

Rindu sensoru tīrīšana

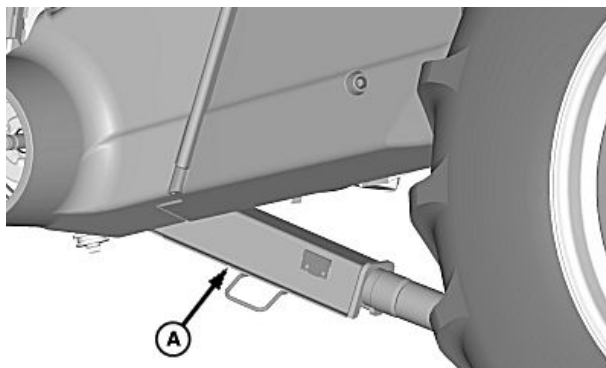
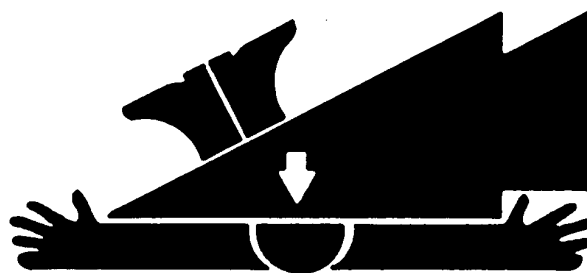
⚠ UZMANĪBU: APTURIET dzinēju, ieslēdziet stāvbremzi un izņemiet aizdedzes atslēgu.

Paceliet hederi un nolaidiet drošības aizturi (A) uz hidrauliskā cilindra kāta.

Rindas sensors būtu jāpārbauda katru dienu, lai noskaidrotu, vai tas ir jātīra. Materiāls, kas uzkrājas ap sensoriem, var kavēt brīvu kustību un negatīvi ietekmēt veikspēju. Lai notīrītu rindu sensorus, notīrot netīrumus no sensoriem un vietu ap tiem. Pārbaudiet, vai sensoru kustību neierobežo šķēršļi.

Katru gadu pārbaudiet, vai nav pārmērīgi nodilušas sensoru bukses un vārpstas. Ja nepieciešams, nomainiet.

A—Drošības aizturis



TS686 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

KR43067,00000B3 -25-11NOV08-1/1

Alfabētiskais satura rādītājs

Lappuse		Lappuse	
A			
Adaptīvās līknes		Iestatīšana	15-1
AutoTrac režīms	40-7	Režīms iebraukšanai rindā	15-1
Dokumentācijas režīms	40-7	Rindu vadības režīms	15-1
Manuāls ieraksts	40-7	Prasības	20-1
Aktivizēšana	20-1		
Atlikšanas laiks	15-1	R	
AutoTrac režīms		Režīms iebraukšanai rindā	
Adaptīvās līknes	40-7	Poga Atsākt	15-1
		Rindu noteikšana	25-6, 30-2
D		Rindu sensors	
Daudzfunkciju svira	15-1	Atlikšanas laiks	15-1
Diagnostika	55-1	GPS izmantošana	35-1
Dokumentācijas režīms		Ikona	35-1
Adaptīvās līknes	40-7	Kalibrēšana	25-8, 30-3
Drošība		Poga Statuss	15-1
Droša apkope, praktiskās darbības	5-2	Spriegums	25-8, 30-3
		Stublāju salāgojums	25-6, 30-2
G		Tīrīšana	60-1
GPS		Uzstādīts	35-1
Rindu sensors	35-1	Zaudēts signāls	35-1
Graudu dalītāji	25-6, 30-2		
		Rindu vadība	
I		Diagnostika	55-1
Iestatīšana		Nobīdes iestatīšana	25-6, 30-2
Poga Atsākt	15-1	Salāgošana	25-6, 30-2
Ikona		Rindu vadības režīms	
Rindu sensors	35-1	Poga Atsākt	15-1
		S	
K		Salāgošana	
Kalibrēšana		Rindu vadība	25-6, 30-2
Diagnostika	55-1	Savietojamība	20-1
Rindu sensors	25-8, 30-3	Sensora statuss iespējots/atspējots	15-1
		Signālvārdu skaidrojums	5-1
M		Sistēmas iespējošana	15-1
Manuāls ieraksts		Spriegums	
Adaptīvās līknes	40-7	Rindu sensors	25-8, 30-3
		SSU	15-1
N		Stublāju salāgojums	
Nobīdes		Rindu sensors	25-6, 30-2
Rindu vadība	25-6, 30-2		
Nobīdes vērtība	20-1	T	
		Tehniskā apkope	
P		Rindu sensoru tīrīšana	60-1
Pagriešanās lauka malā	35-2	Tīrīšana	
Poga Atsākt		Rindu sensors	60-1
2. poga	15-1	Traucējummeklēšana	
3. poga	15-1	Diagnostikas ekrāns	55-1
		U	
		Uzstādīts	
		Rindu sensors	35-1

Turpinājums nākamajā lappusē

Lappuse

V

Vispārīgā informācija

Vispārīgas atsauces

Preču zīmes -3

Z

Zaudēts signāls

Rindu sensors 35-1

Pieejamā literatūra par John Deere apkopi

Tehniskā informācija

Tehnisko informāciju iespējams iegādāties no John Deere. Publikācijas ir pieejamas drukātā vai CD-ROM formātā.

Pasūtījumu var veikt, izmantojot vienu no turpmāk minētajām iespējām:

- John Deere tehniskās informācijas veikals:
www.JohnDeere.com/TechInfoStore
- Tālr. 1-800-522-7448
- Sazinieties ar John Deere izplatītāju

Pieejamā informācija ietver:

DETAĻU KATALOGI ietver rezerves daļas, kas pieejamas jūsu mašīnai, kā arī sniedz detalizētus attēlus, lai palīdzētu noteikt pareizās detaļas. Katalogi ir arī noderīgi montāžas un demontāžas darbiem.



TS189 — UN — 17JAN89

DX,SERVLIT -25-07DEC16-1/4

OPERATORA ROKASGRĀMATAS nodrošina ar informāciju par drošību, ekspluatāciju, tehnisko apkopi un apkalpošanu.



TS191 — UN — 02DEC88

DX,SERVLIT -25-07DEC16-2/4

TEHNISKĀS ROKASGRĀMATAS izklāsta informāciju par mašīnas apkopi. Rokasgrāmatas ietver specifikācijas, ilustrētas montāžas un demontāžas procedūras, hidrauliskās eļļas plūsmas diagrammas un vadojuma diagrammas. Dažiem izstrādājumiem ir atsevišķas rokasgrāmatas, kas ietver informāciju par remontu un diagnostiku. Informācija par dažiem komponentiem, piemēram, dzinēju, ir pieejama atsevišķā komponentu tehniskajā rokasgrāmatā.



Turpinājums nākamajā lappusē

DX,SERVLIT -25-07DEC16-3/4

TS224 — UN — 17JAN89

IZGLĪTĪBAS PROGRAMMAS, tostarp piecas visaptverošu grāmatu sērijas, sīki izklāsta pamatinformāciju, neatkarīgi no ražotāja:

- Lauksaimniecības pamatu sērija aptver tehnoloģijas lauksaimniecībā un lopkopībā.
- Sērija par saimniecību biznesa vadību aplūko "reālās pasaules" problēmas un piedāvā praktiskus risinājumus mārketinga, finansēšanas, iekārtu izvēles un atbilstības jomās.
- Rokasgrāmatas ar pamatinformāciju par apkopi rokasgrāmatās parāda, kā remontēt un tehniski uzturēt bezceļa iekārtu.
- Rokasgrāmatas ar pamatinformāciju par mašīnas ekspluatāciju izskaidro mašīnas iespējas un noregulējumus, norāda, kā uzlabot mašīnas veiktspēju un kā novērst nevajadzīgas darbības laukā.
- Rokasgrāmatās par kompakto tehniku sniegti norādījumi iekārtu līdz 40 zirgspēkiem uz jūgvārpstu apkalpošanā un aprīkojuma uzturēšanā.



TS1663 —UN—10OCT97

DX,SERVLIT -25-07DEC16-4/4

John Deere veic jums servisu

PASŪTĪTĀJU APMIERINĀŠANA ir priekš John Deere svarīga.

Jūsu dīleri nodrošina jūs ar apkalpošanu, kvalitatīvām detaļām un servisu:

- Tehniskā apkalpošana un serviss ir atbalsts jūsu aprīkojumam.
- Kvalificēti servisa tehniķi un nepieciešamais diagnostikas un remonta instruments nodrošina jūsu iekārtai kvalitatīvu servisu.



TS201—UN—15APR13

PIRCĒJA APMIERINĀŠANAS PROBLĒMAS RISINĀŠANAS PROCESS

Jūsu John Deere dīlers ir pilnvarots atbalstīt jūsu aprīkojumu un risināt radušās problēmas.

1. Ja jūs griezieties pie dīlera, sagatavojiet sekojošu informāciju:

–Mašīnas modelis un produkta identifikācijas numurs

–Iegādes datums

–Problēmas būtība

2. Apspriediet problēmu ar dīlera servisa menedžeri.
3. Ja nepieciešams, apspriediet problēmu ar dīlera menedžeri un veiciet konsultācijas.
4. Ja jūsu radušos problēmu nevar atrisināt jūsu dīleris, lūdziet viņu saistīties ar John Deere konsultācijai. Jūsu kontakts ar Ag Customer Assistance Center at 1-866-99DEERE (866-993-3373) vai e-mail us at www.deere.com/en_US/ag/contactus/.

DX,IBC,2 -25-02APR02-1/1

John Deere tehniskās palīdzības dienests rūpējas, lai varat domāt tikai par darbu

John Deere tehniskās palīdzības dienests rūpējas, lai varat domāt tikai par darbu