

Mietitrebbia e raccoglitrice di cotone AutoTrac RowSense



JOHN DEERE



MANUALE DELL'OPERATORE

**Mietitrebbia e raccoglitrice di cotone
AutoTrac RowSense**

OMPFP24384 EDIZIONE K3 (ITALIAN)

Introduzione

Premessa

GRAZIE per aver acquistato un prodotto John Deere.

Si consiglia di LEGGERE ATTENTAMENTE il manuale per imparare a usare il prodotto e a eseguirne la manutenzione correttamente. L'inosservanza delle istruzioni contenute nel manuale potrebbe avere come conseguenza lesioni personali o danni all'apparecchiatura. Questo manuale e i segnali per la sicurezza posti sul prodotto sono disponibili anche in altre lingue (Per ordinare, visitare il sito <https://techpubs.deere.com/>.)

QUESTO MANUALE VA CONSIDERATO parte integrale del prodotto e deve rimanere con esso se lo si vende.

Il manuale riporta MISURE metriche e inglesi. Usare i ricambi e i dispositivi di fissaggio corretti. I dispositivi di fissaggio metrici e a pollice possono richiedere l'uso di chiavi speciali (metriche o a pollice).

LATO DESTRO E LATO SINISTRO si intendono guardando nella direzione di spostamento della macchina o dell'attrezzo durante l'avanzamento.

SI PREGA DI ANNOTARE I NUMERI DI IDENTIFICAZIONE DEL PRODOTTO (P.I.N.) nel manuale dell'operatore. Annotare accuratamente tutti i numeri per facilitare il rintracciamento del prodotto in caso di furto. Questi numeri servono anche al concessionario quando vengono ordinati dei pezzi di ricambio. Conservare una

copia di riserva dei numeri di identificazione in un luogo sicuro fuori dalla macchina o lontano dal prodotto.

La GARANZIA è inclusa nel programma di assistenza John Deere offerto ai clienti che usano le attrezzature e ne eseguono la manutenzione come descritto in questo manuale. I particolari della garanzia sono specificati nel relativo certificato o rapporto, consegnato al cliente dal concessionario.

In base a questa garanzia, John Deere risponde di qualsiasi prodotto rinvenuto difettoso entro il periodo di garanzia. In alcuni casi, inoltre, John Deere provvede a eseguire migliorie anche presso la sede del cliente, spesso senza spese aggiuntive a carico del cliente, anche al di fuori del periodo di garanzia. Tuttavia, eventuali abusi o alterazioni volti a cambiare le prestazioni dell'attrezzatura rispetto alle specifiche di fabbrica invalidano la garanzia e possono compromettere l'opportunità di usufruire delle migliorie apportate presso la sede del cliente.

A chiunque abbia acquistato un prodotto usato, si consiglia di contattare il concessionario John Deere di zona per comunicare il numero di serie dell'unità. Ciò consente a John Deere di informare il nuovo possessore in merito a eventuali problemi o miglioramenti del prodotto.

Numero di serie:

zb48j1t,1692254533140 -39-17AUG23-1/1

Marchi commerciali

Marchi commerciali	
AMS™	Marchio commerciale Deere & Company
Android™	Marchio commerciale Google Inc.
Apple®	Marchio commerciale Apple, Inc.
AutoTrac™	Marchio commerciale Deere & Company
Bluetooth®	Marchio commerciale di Bluetooth SIG
CommandCenter™	Marchio commerciale Deere & Company
GreenStar™	Marchio commerciale Deere & Company
iGrade™	Marchio commerciale Deere & Company
iTEC™	Marchio commerciale Deere & Company
JDLink™	Marchio commerciale Deere & Company
John Deere Remote Display Access™	Marchio commerciale Deere & Company
Microsoft®	Marchio commerciale di Microsoft Corporation negli Stati Uniti e in altre nazioni
RowSense™	Marchio commerciale Deere & Company
Service ADVISOR™	Marchio commerciale Deere & Company
StarFire™	Marchio commerciale Deere & Company
StellarSupport™	Marchio commerciale Deere & Company
Surface Water Pro	Marchio commerciale Deere & Company
Windows®	Marchio commerciale di Microsoft Corporation negli Stati Uniti e in altre nazioni

bvmsit,1690521760389 -39-22AUG23-1/1

Indice generale

Pagina	Pagina
Sicurezza	
Riconoscimento delle informazioni di sicurezza...5-1	Cercafilare40-11
Comprensione delle parole di segnalazione.....5-1	Cambia linea.....40-12
Rispetto delle istruzioni di sicurezza.....5-1	Passata fosso40-12
Manutenzione in sicurezza5-2	Passata bordo40-12
Uso sicuro di componenti elettronici e staffe5-2	
Uso in sicurezza dei sistemi di guida.....5-3	GreenStar™ 3 CommandCenter—Passata
Uso corretto della cintura di sicurezza.....5-3	Linea dritta.....45-1
Tenersi a debita distanza dalle unità di raccolta...5-3	Curve adattive45-3
	Curve AB45-7
Informazioni su normative e conformità	Linea circolare45-9
Dichiarazione di conformità CE10-1	Cercafilare45-11
Pulsante di ripristino	Display Generazione 4—Passata
Impostazione del pulsante Ripristina.....15-1	Linea dritta.....50-1
	Linea curva50-2
AutoTrac RowSense	Linea circolare50-4
Panoramica20-1	Tracciamento confini50-5
Modello anno 2012 e successivi: impostazione e taratura del sistema	Diagnostica
Configurazione di AutoTrac™	Schermate diagnostiche per
RowSense™ con display GreenStar™25-1	GreenStar™ 355-1
Impostare AutoTrac™ RowSense™	Schermata diagnostica per Gen455-2
usando display Generazione 4.....25-4	
Impostazione scarto sistema guidafile.....25-6	Pulizia dei sensori filari
Impostazione dell'Immissione filare.....25-6	Pulizia dei sensori filari60-1
Procedura di calibrazione del sensore	
filari con display GreenStar™25-8	
Procedura di calibrazione del sensore	
filari con display Generazione 425-9	
Modello anno 2011 e precedenti: impostazione e taratura del sistema	
Impostazione di AutoTrac RowSense30-1	
Impostazione scarto sistema guidafile.....30-2	
Procedura di taratura del sensore filari.....30-3	
Abilitazione del sistema	
Display e spie35-1	
Inserimento dei sensori filari.....35-2	
Display GreenStar 3—Passata	
Linea dritta.....40-1	
Curve adattive40-5	
Curve AB40-8	
Linea circolare40-10	

Manuale originale. Tutte le informazioni, illustrazioni e specifiche tecniche riportate in questo manuale sono basate sulle informazioni più recenti disponibili al momento della pubblicazione. Con riserva di modifica senza obbligo di notifica.

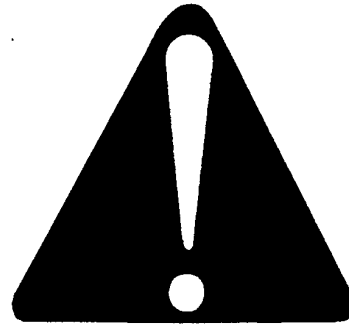
COPYRIGHT © 2012
DEERE & COMPANY
European Office Mannheim
All rights reserved.
A John Deere ILLUSTRATION™ Manual

Sicurezza

Riconoscimento delle informazioni di sicurezza

Questo è un simbolo di sicurezza. Quando appare sulla macchina o in un manuale, prestare attenzione al possibile pericolo di infortuni.

Attenersi alle precauzioni e alle procedure di funzionamento in sicurezza consigliate.



DX,ALERT -39-03OCT22-1/1

T81388 —UN—28JUN13

Comprensione delle parole di segnalazione

PERICOLO; La parola di segnalazione PERICOLO indica una situazione pericolosa che, se non evitata, causa lesioni gravi o mortali.

AVVERTENZA; La parola di segnalazione AVVERTENZA indica una situazione pericolosa che, se non evitata, può causare lesioni gravi o mortali.

ATTENZIONE; La parola di segnalazione ATTENZIONE indica una situazione pericolosa che, se non evitata, può causare lesioni lievi o moderate. La parola ATTENZIONE può essere usata anche per segnalare pratiche non sicure associate a eventi che possono provocare lesioni alle persone.

Il simbolo di sicurezza viene affiancato da una delle seguenti parole: PERICOLO, AVVERTENZA o ATTENZIONE. PERICOLO indica il rischio più grave. I segnali di sicurezza PERICOLO e AVVERTENZA sono



apposti in prossimità di zone pericolose. I segnali di sicurezza ATTENZIONE indicano precauzioni generali. La parola ATTENZIONE accompagna anche i messaggi di sicurezza riportati in questo manuale.

DX,SIGNAL -39-05OCT16-1/1

TS187 —39—04JUN19

Rispetto delle istruzioni di sicurezza

Leggere attentamente tutti i messaggi di sicurezza contenuti in questo manuale e i simboli di sicurezza apposti sulla macchina. Mantenere i simboli di sicurezza in buone condizioni. Applicare i segnali di sicurezza mancanti e sostituire quelli danneggiati. Assicurarsi che i componenti e i pezzi di ricambio nuovi delle attrezzature comprendano i simboli di sicurezza correntemente impiegati. I simboli di sicurezza di ricambio sono disponibili presso i concessionari John Deere.

Su parti e componenti di altri fornitori possono essere presenti ulteriori informazioni di sicurezza non riprodotte in questo manuale.

Prendere confidenza con il funzionamento e l'uso corretto dei comandi della macchina. Non consentire l'uso della macchina ad operatori che non abbiano ricevuto la dovuta istruzione.

Mantenere la macchina in buone condizioni di esercizio. Ogni modifica apportata senza autorizzazione può



compromettere il funzionamento e/o la sicurezza della macchina e ridurne la durata.

In caso di mancata comprensione di una parte qualsiasi di questo manuale, o qualora si necessiti di assistenza, rivolgersi al concessionario John Deere di zona.

DX,READ -39-01AUG22-1/1

TS201 —UN—15APR13

Manutenzione in sicurezza

Accertarsi di aver compreso la procedura di manutenzione prima di iniziare qualsiasi intervento. Tenere l'area di lavoro pulita e asciutta.

Non eseguire lubrificazioni, riparazioni o regolazioni con la macchina in movimento. Tenere le mani, i piedi e gli indumenti a distanza dai componenti motorizzati quando il motore è acceso. Disinnestare completamente i sistemi di azionamento e far funzionare i controlli in modo da scaricare la pressione. Abbassare le attrezzature al suolo. Arrestare il motore. Rimuovere la chiavetta. Lasciar raffreddare la macchina.

Sostenere saldamente i componenti della macchina da sollevare per effettuarvi interventi di manutenzione.

Mantenere tutti i componenti in buone condizioni e installati correttamente. Riparare immediatamente i danni. Sostituire i componenti usurati o rotti. Eliminare gli accumuli di grasso e olio, e i detriti.

Sulle attrezzature ad autopropulsione, prima di effettuare regolazioni all'impianto elettrico o saldature alla macchina, scollegare il cavo di massa della batteria (-).

Sulle attrezzature a traino, scollegare i sistemi di cavi dalla macchina prima di effettuare la manutenzione di componenti dell'impianto elettrico o effettuare saldature sulla macchina.

Una caduta durante la pulizia o i lavori in quota può provocare serie lesioni. Usare una scala o una piattaforma per raggiungere facilmente ciascuna posizione di montaggio. Usare corrimano e gradini sicuri e stabili.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -39-28FEB17-1/1

Uso sicuro di componenti elettronici e staffe

Una caduta durante l'installazione o la rimozione di componenti elettronici montati sull'attrezzatura può provocare gravi infortuni. Usare una scaletta o una piattaforma per raggiungere comodamente ogni posizione di montaggio. Utilizzare sostegni sicuri e stabili per le mani e per i piedi. Non installare né rimuovere i componenti in caso di pioggia o ghiaccio.

In caso di installazione di una stazione base RTK su una torretta o una struttura alta impiegare un operaio arrampicatore certificato.

Impiegare le tecniche di sollevamento corrette e indossare i dispositivi di protezione adeguati in caso di installazione o manutenzione di un ricevitore GPS su un'attrezzatura. L'antenna è pesante e può essere difficile da maneggiare. È richiesto l'impiego di due persone se i punti di montaggio



non sono accessibili da terra o da una piattaforma di servizio.

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -39-24AUG10-1/1

Uso in sicurezza dei sistemi di guida

Non usare il sistema di guida su strada. Spegnerne (disattivare) sempre il sistema di guida prima di imboccare una strada. Non tentare di accendere (innestare) un sistema di guida durante il trasporto su strada.

I sistemi di guida aiutano a migliorare le operazioni su campo. L'operatore è sempre responsabile della guida della macchina. I sistemi di guida non rilevano, né prevengono automaticamente le collisioni con ostacoli o altre macchine.

I sistemi di guida comprendono qualsiasi applicazione che automatizzi la sterzata della macchina. Ciò include, ma potrebbe non essere limitato a, AutoTrac™, iTEC™, Automazione svolte AutoTrac™, Guida delle Attrezzature AutoTrac™ (passivo), AutoTrac™ Universal, AutoTrac™ Controller, AutoTrac™ e John Deere Machine Sync™.

Per prevenire infortuni all'operatore e agli astanti, procedere come segue:

- Non salire o scendere da una macchina in movimento.
- Verificare che la macchina, l'attrezzo e il sistema di guida siano impostati correttamente.
 - Se si usa iTEC, Automazione sterzata AutoTrac o Sistema di guida dell'attrezzo AutoTrac (passivo), verificare che siano stati definiti i confini accurati.
 - Se si utilizza Sinc. macchina, verificare che il punto iniziale della punteria sia tarato con spazio sufficiente tra le macchine.
- Rimanere vigili e prestare attenzione all'ambiente circostante.
- Agire manualmente sul volante, se necessario, per evitare oggetti imprevisti, astanti, attrezzature ed altri ostacoli.
- Sospendere le operazioni se le condizioni di visibilità non consentono di usare correttamente la macchina o di vedere chiaramente persone e ostacoli sul percorso.
- Nel selezionare la velocità della macchina, tenere presenti le condizioni del campo, la visibilità e la configurazione della macchina stessa.

bvmsit,1690521594604 -39-28JUL23-1/1

Uso corretto della cintura di sicurezza

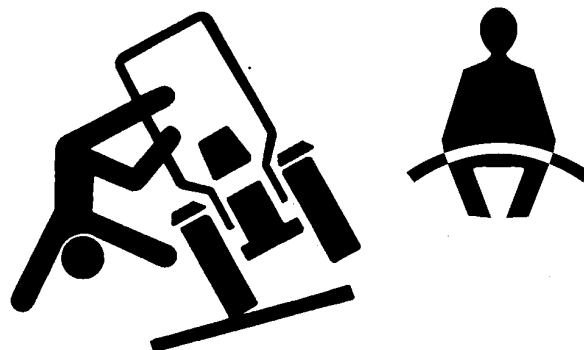
Evitare il rischio di infortuni o morte da schiacciamento in caso di ribaltamento.

Questa macchina è dotata di telaio di protezione per ribaltamento (ROPS). UTILIZZARE la cintura di sicurezza durante l'utilizzo con ROPS.

- Afferrare il bloccaggio e tirare la cintura davanti al proprio corpo.
- Inserire il bloccaggio nella fibbia. Deve udirsi un clic.
- Dare uno strattone al bloccaggio della cintura per assicurarsi che sia saldamente fissata.
- Sistemare la cintura sui fianchi.

Sostituire l'intero gruppo della cintura di sicurezza se la viteria di montaggio, la fibbia, la cintura o il dispositivo di riavvolgimento mostrano dei segni di danneggiamento.

Ispezionare la cintura di sicurezza e la relativa viteria di montaggio almeno una volta all'anno. Controllare se la



TS1729 —UN—24MAY13

viteria è allentata o se sono presenti danni alla cintura quali tagli, sfilacciature, usura notevole o anomala, scolorimenti o abrasioni. Sostituire solo con ricambi approvati per la macchina in questione. Consultare il proprio concessionario John Deere.

DX,ROPS1 -39-22AUG13-1/1

Tenersi a debita distanza dalle unità di raccolta

La barra falciante, la coclea, l'aspo e i rulli di alimentazione non possono avere protezioni complete, data la loro funzione. Tenersi a debita distanza da questi organi in movimento quando sono in funzione. Prima di eseguire interventi di manutenzione o disinnestare la macchina, disinnestare sempre la frizione principale, arrestare il motore e rimuovere la chiave di accensione.



ES 118 704

ES118704 —UN—21MAR95

FX,CUT -39-21DEC90-1/1

Informazioni su normative e conformità

Dichiarazione di conformità CE

Deere & Company
Moline, Illinois U.S.A.

Il sottoscritto dichiara che

Prodotto: AutoTrac™ RowSense™

Soddisfa tutte le condizioni pertinenti e i requisiti essenziali delle direttive seguenti:

Direttiva	Numero	Metodo di certificazione
Direttiva compatibilità elettromagnetica	2004/108/CE	Autocertificazione, come da Allegato II della Direttiva

Nome e indirizzo della persona nell'Unione Europea autorizzata a compilare il fascicolo tecnico di fabbricazione:

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

Luogo della dichiarazione: Kaiserslautern,
Germania

Nome: Aaron Senneff

Data della dichiarazione: 29 luglio 2011

Qualifica: Engineering Manager, John Deere Intelligent
Solutions Group

Stabilimento di produzione: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



zb48j1t,1695303948124 -39-21SEP23-1/1

Pulsante di ripristino

Impostazione del pulsante Ripristina

Se una macchina dotata di AutoTrac™ è collegata a una testata per mais dotata di RowSense™, i tasti attivazione 2 e 3 sulla leva di comando multifunzione si attivano automaticamente per essere usati come pulsanti di abbassamento della testata e di ripristino di AutoTrac™ in questo sistema. Sulle macchine MY 2012 e successivi, il pulsante Auto può essere usato per l'inserimento di AutoTrac™ e i sensori filari si inseriscono quando il raccolto entra in contatto con gli spessimetri. (Per ulteriori informazioni, vedere Impostazione dell'immissione filare nella sezione Abilitazione del sistema.).



Pulsante di ripristino sulla macchina (precedente)



Pulsante di ripristino sulla macchina (recente)

bvmsit,1690524195381 -39-05OCT23-1/1

PC562138 —UN—28JUL23

PC562139 —UN—28JUL23

AutoTrac RowSense

Panoramica

AutoTrac RowSense include i componenti indicati di seguito.

- AutoTrac™ integrato installato e attivato sulla macchina, con software AutoTrac™ RowSense™ aggiornato programmato nell'unità impianto sterzo (SSU), attivazione di AutoTrac™ SF1 o SF2.
 - Per le mietitrebbie Serie 50 e 60, deve essere installato il software Unità di comando/Gateway del ponte.
 - Le mietitrebbie Serie S, W, T modello anno 2008 e Serie C modello anno 2009, per essere compatibili con AutoTrac RowSense, devono essere dotate di bus LYNX.
- AutoTrac™ integrato installato e attivato sulla macchina, con software AutoTrac™ RowSense™ aggiornato programmato nell'unità impianto sterzo (SSU), attivazione di AutoTrac™ SF1 o SF2.
- Le macchine MY 2012 e successive richiedono il display GreenStar™ 3 2630 o GreenStar™ 3 CommandCenter™ o un display più recente.
- Le macchine MY 2011 e precedenti richiedono il display GreenStar™ 2 2600 o GreenStar™ 3 2630.
- Attivazione AutoTrac™ RowSense™
- GS2 AutoTrac™ RowSense™ SF1 con attivazione GS2 AutoTrac™ SF1 precedente.
- GS2 AutoTrac™ RowSense™ SF2 con attivazione GS2 AutoTrac™ SF1 precedente o attivazione GS2 AutoTrac™.

- Attivazione AutoTrac™ RowSense™ per display Gen 4.
- Ricevitore StarFire™ con segnale di correzione SF1, SF2, SF3 o RTK.
- Un paio di sensori filari montati su una testata mais approvata.

AutoTrac™ RowSense™ è compatibile con tutte le configurazioni di tracking esistenti. AutoTrac utilizza le seguenti modalità di lavoro: Curve adattative, Curve AB, linea circolare, rettilinea. AutoTrac™ RowSense™ costituisce un miglioramento di AutoTrac™ integrato su un display per agricoltura compatibile durante la raccolta del mais. I sensori filari montati su una testata per mais approvata rilevano gli stocchi per sapere dove si trova il filare. L'applicazione sistema di guida AutoTrac™ utilizza il segnale del sensore filari combinato con i segnali AutoTrac™ esistenti per mantenere la macchina sul suo percorso di guida. In assenza di segnale da parte dei sensori filari (ad esempio, quando si attraversa un corso d'acqua), viene usato il sistema di guida GPS normale. La maggior parte delle altre caratteristiche di AutoTrac rimangono invariate. I sensori filari sono semplicemente un altro ingresso della posizione per lo sterzo della macchina. Tutte le modalità di tracking mantengono la stessa impostazione come con l'AutoTrac con GPS.

zb48j1t,1688365471549 -39-28SEP23-1/1

Configurazione di AutoTrac™ RowSense™ con display GreenStar™

PC582158 —UN—01AUG23

Uso del display GreenStar™ 3

NOTA: prima di usare questo prodotto, occorre eseguire le fasi illustrate di seguito in aggiunta alla configurazione di AutoTrac.



Menu

1. Selezionare Menu.

zb48j1t,1690443942471 -39-17SEP23-1/13

2. Selezionare GreenStar™ (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

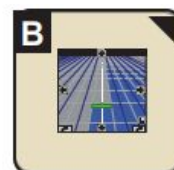


GreenStar™ (GS3)

zb48j1t,1690443942471 -39-17SEP23-2/13

3. Selezionare sistema di guida

PC582160 —UN—01AUG23



Sistema di guida

zb48j1t,1690443942471 -39-17SEP23-3/13

4. Selezionare impostazioni sistema di guida.

PC582161 —UN—01AUG23



Impostazioni del sistema di guida

zb48j1t,1690443942471 -39-17SEP23-4/13

5. Selezionare Modifica impostazioni RowSense™.

PC582162 —UN—01AUG23



Modifica impostazioni RowSense™

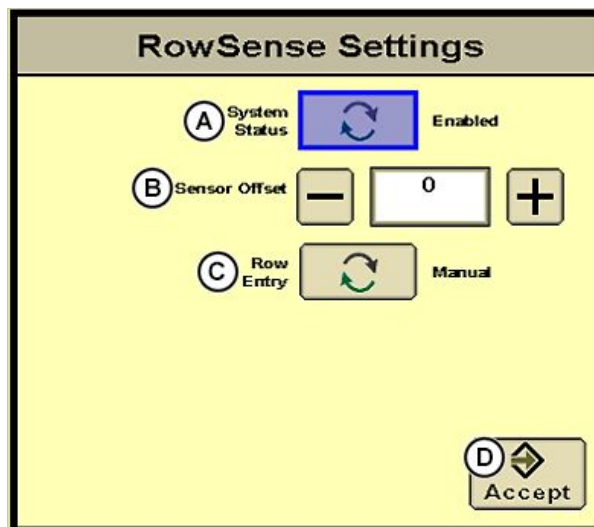
Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1690443942471 -39-17SEP23-5/13

6. Selezionare stato del sistema (A) per abilitare i sensori sistema di guida lungo i filari.
7. Assicurarsi che lo sfalsamento del sensore (B) sia corretto (il valore predefinito è 0).
8. Selezionare Immissione filare (C) per la modalità richiesta.
9. Selezionare Accetta (D) per uscire dalle impostazioni RowSense™.

A—Stato del sistema
B—Scartosensore

C—Immissione filare
D—Accetta



PC582140 —UN—28JUL23

Pagina Impostazioni RowSense

zb48j1t,1690443942471 -39-17SEP23-6/13

10. L'icona AutoTrac™ RowSense™ sarà visibile sulla pagina funzioni dell'interfaccia utente del sistema di guida AutoTrac™.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -39-17SEP23-7/13

Usare display GreenStar™ 3 CommandCenter™

PC582158 —UN—01AUG23

NOTA: prima di usare questo prodotto, occorre eseguire le fasi illustrate di seguito in aggiunta alla configurazione di AutoTrac.

1. Selezionare Menu.



Menu

zb48j1t,1690443942471 -39-17SEP23-8/13

2. Selezionare GreenStar™ (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar™ (GS3)

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1690443942471 -39-17SEP23-9/13

3. Selezionare Impostazioni.

PC582163 —UN—01AUG23



zb48j1t,1690443942471 -39-17SEP23-10/13

4. Selezionare impostazioni RowSense™.

PC582164 —UN—01AUG23



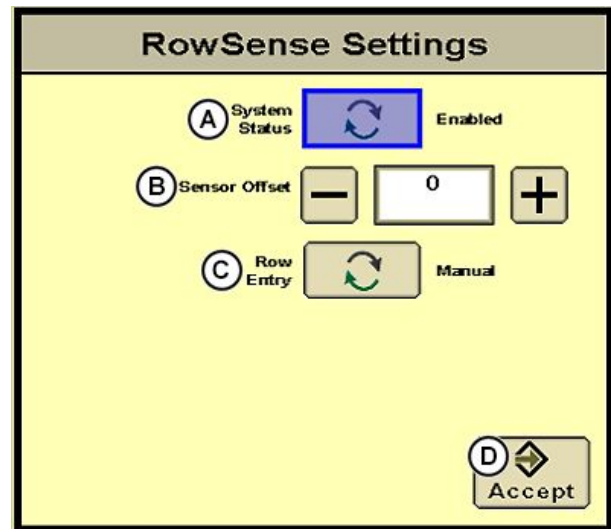
Impostazioni RowSense

zb48j1t,1690443942471 -39-17SEP23-11/13

5. Selezionare stato del sistema (A) per abilitare i sensori sistema di guida lungo i filari.
6. Assicurarsi che lo sfalsamento del sensore (B) sia corretto (il valore predefinito è 0).
7. Selezionare Immissione filare (C) per la modalità richiesta.
8. Selezionare Accetta (D) per uscire dalle impostazioni RowSense™.

A—Stato del sistema
B—Scartosensore

C—Immissione filare
D—Accetta

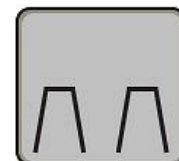


Pagina Impostazioni RowSense

zb48j1t,1690443942471 -39-17SEP23-12/13

9. L'icona AutoTrac™ RowSense™ sarà visibile sulla pagina funzioni dell'interfaccia utente del sistema di guida AutoTrac™.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -39-17SEP23-13/13

Impostare AutoTrac™ RowSense™ usando display Generazione 4

PC28961 —UN—24APR23

NOTA: prima di usare questo prodotto, occorre eseguire le fasi illustrate di seguito in aggiunta alla configurazione di AutoTrac.

1. Selezionare Menu.



Menu

bvmsit,1690446889571 -39-17SEP23-1/7

2. Selezionare Applicazioni.

PC582132 —UN—27JUL23



Applicazioni

bvmsit,1690446889571 -39-17SEP23-2/7

3. Selezionare Sistema di guida AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Sistema di guida AutoTrac

bvmsit,1690446889571 -39-17SEP23-3/7

4. Selezionare Informazioni.

PC582133 —UN—27JUL23



Informazioni

bvmsit,1690446889571 -39-17SEP23-4/7

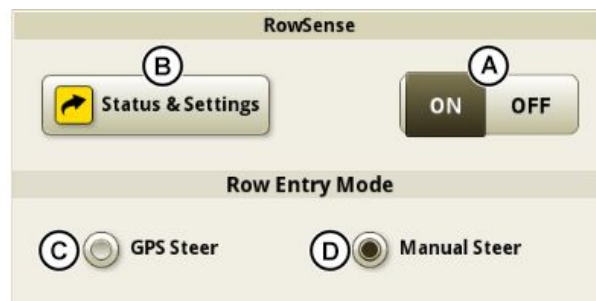
5. Selezionare ON/OFF (A) per abilitare i sensori sistema di guida lungo i filari.
6. Selezionare la modalità di immissione filare richiesta sterzo GPS (C) o sterzo manuale (D).
7. Selezionare Stato e impostazioni (B) per accedere all'impostazione dello sfalsamento del sensore.

A—ON/OFF

B—Stato e impostazioni

C—Sterzo GPS

D—Sterzo manuale



Pagina Informazioni RowSense™

Continua alla pagina seguente

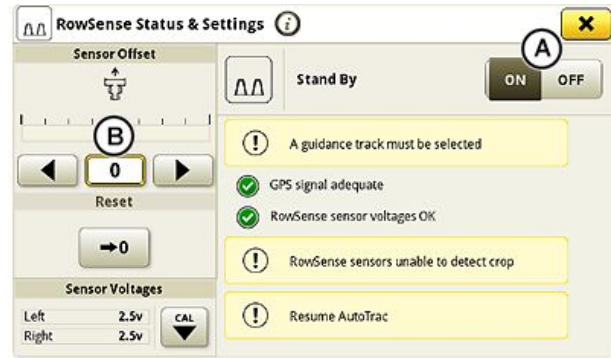
bvmsit,1690446889571 -39-17SEP23-5/7

PC582136 —UN—27JUL23

8. Assicurarsi che lo sfalsamento del sensore (B) sia corretto (il valore predefinito è 0).
9. Selezionare ON/OFF (A) per abilitare i sensori sistema di guida lungo i filari.
10. Selezionare X nell'angolo in alto a destra per uscire da Stato e impostazioni RowSense™.

A—ON/OFF

B—Scartosensore



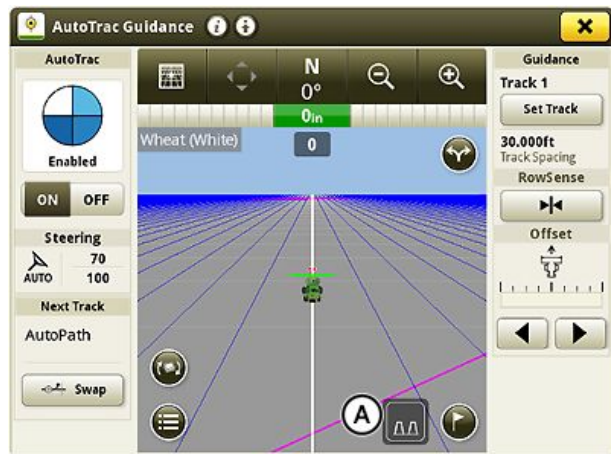
Stato e impostazioni RowSense™

bvwmst,1690446889571 -39-17SEP23-6/7

PC582135 —UN—27JUL23

11. L'icona AutoTrac™ RowSense™ (A) sarà visibile sulla pagina dell'applicazione sistema di guida AutoTrac™.

A—AutoTrac RowSense



Pagina sistema di guida AutoTrac™ con RowSense™ abilitato

bvwmst,1690446889571 -39-17SEP23-7/7

PC582137 —UN—28JUL23

Impostazione scarto sistema guidafile

È possibile aggiungere uno scarto alla guida lungo filari per modificare l'allineamento degli stocchi in ingresso nella testata mais.

Esempi in cui è necessario modificare l'allineamento:

- Il filare casuale piantato si trova al centro della testata mais e le file sono state spinte in alto dalla testata stessa. È possibile applicare uno scarto per suddividere la differenza affinché le file, pur se non equamente distribuite, siano accettabili rispetto ad una condizione senza scarto.
- Gli sparticampo con sensori filari collegati non sono allineati con il filare. In attesa dell'intervento per allineare i sensori, è possibile applicare uno scarto per ridurre il disallineamento.

L'immissione di valori di sfalsamento inferiori a 0 può comportare una leggera deviazione della macchina verso sinistra, mentre valori superiori a 0 possono comportare una leggera deviazione della macchina verso destra. Il valore predefinito è 0, con un intervallo di -50—50.

1. Per accedere alle impostazioni RowSense™:

Per display GreenStar™ 3: Selezionare Menu, GreenStar™ (GS3), Sistema di guida, Impostazioni sistema di guida, quindi selezionare Modifica impostazioni RowSense™. Per ulteriori informazioni,

vedere Impostazione di AutoTrac™ RowSense™ usando il display GreenStar™ in questa sezione.

2. **Per display GreenStar™ 3 CommandCenter:** Selezionare Menu, GreenStar™ (GS3), Impostazioni e quindi selezionare Impostazioni RowSense™. Per ulteriori informazioni, vedere Impostazione di AutoTrac™ RowSense™ usando il display GreenStar™ in questa sezione.

Per display Gen 4: Selezionare Menu, Applicazioni, Sistema di guida AutoTrac™, Informazioni, quindi selezionare Stato e Impostazioni in RowSense™. Per ulteriori informazioni, vedere Impostazione di AutoTrac™ RowSense™ usando il display Gen 4 in questa sezione.

3. Immettere il valore di sfalsamento del sensore tra -50 e 50. Il valore predefinito è 0.
4. **Per display GreenStar™ 3:** Selezionare Accetta per uscire dalle Impostazioni RowSense.

Per display GreenStar™ 3 CommandCenter™: Selezionare Accetta per uscire dalle Impostazioni RowSense.

Per display Gen 4: Selezionare X per uscire da Stato e impostazioni RowSense™.

bvmsit,1690530224859 -39-14SEP23-1/1

Impostazione dell'Immissione filare

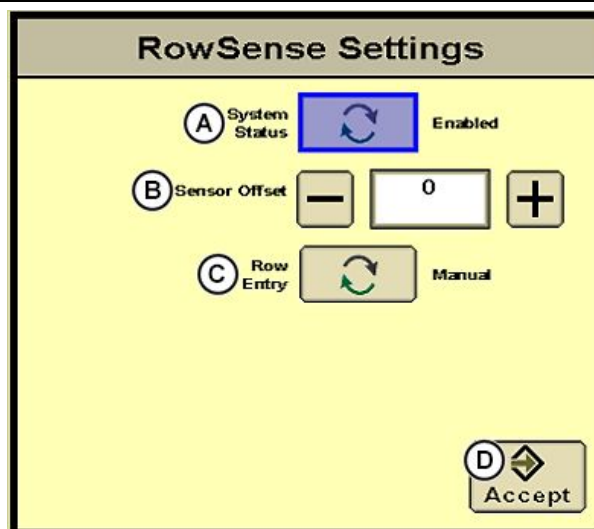
Uso del Display GreenStar™

1. Per accedere alle impostazioni RowSense™.

Per display GreenStar™ 3: Selezionare Menu, GreenStar™ (GS3), Sistema di guida, Impostazioni sistema di guida, quindi selezionare Modifica impostazioni RowSense™. Per ulteriori informazioni, vedere Impostazione di AutoTrac™ RowSense™ usando il display GreenStar™ in questa sezione.

Per display GreenStar™ 3 CommandCenter: Selezionare Menu, GreenStar™ (GS3), Impostazioni e quindi selezionare Impostazioni RowSense™. Per ulteriori informazioni, vedere Impostazione di AutoTrac™ RowSense™ usando il display GreenStar™ in questa sezione.

2. Selezionare Immissione filare (C) per la modalità richiesta.
3. Selezionare Accetta (D) per uscire dalle impostazioni RowSense™.



Pagina Impostazioni RowSense

A—Stato del sistema
B—Scartosensore

C—Immissione filare
D—Accetta

Continua alla pagina seguente

bvmsit,1690534615778 -39-17SEP23-1/2

PC582140—UN—28JUL23

Uso del display Generazione 4

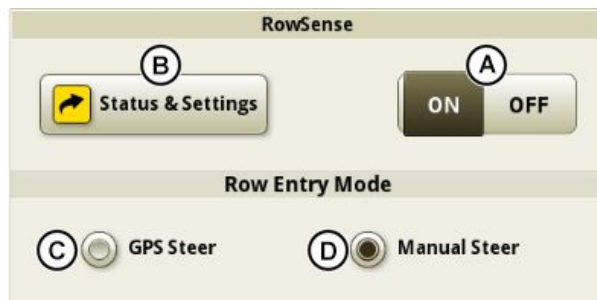
1. Per accedere alle impostazioni RowSense™.
Selezionare Menu, Applicazioni, Sistema di guida AutoTrac™, quindi selezionare Informazioni.
2. Selezionare ON/OFF (A) per abilitare i sensori sistema di guida lungo i filari.
3. Selezionare la modalità di immissione filare richiesta sterzo GPS (C) o sterzo manuale (D).
4. Selezionare X per uscire da Stato e impostazioni RowSense™.

Manuali:

1. Guidare la macchina in un filare.
2. Premere una volta il pulsante di ripristino per abbassare la testata.
3. Premere per la seconda volta il pulsante di ripristino per inserire il sistema di guida e sensori filari.

GPS:

1. Guidare la macchina in un filare.
2. Premere una volta il pulsante di ripristino per abbassare la testata e inserire il sistema di guida.



Pagina Informazioni RowSense™

A—ON/OFF

B—Stato e impostazioni

C—Sterzo GPS

D—Sterzo manuale

3. Premere per la seconda volta il pulsante di ripristino per inserire i sensori filari.

NOTA: AutoTrac™ si innesta quando viene premuto il ripristino. I sensori filari si inseriscono al contatto tra prodotto e tastatori.

bvvmsit, 1690534615778 -39-17SEP23-2/2

PCS62136—UN—27JUL23

Procedura di calibrazione del sensore filari con display GreenStar™

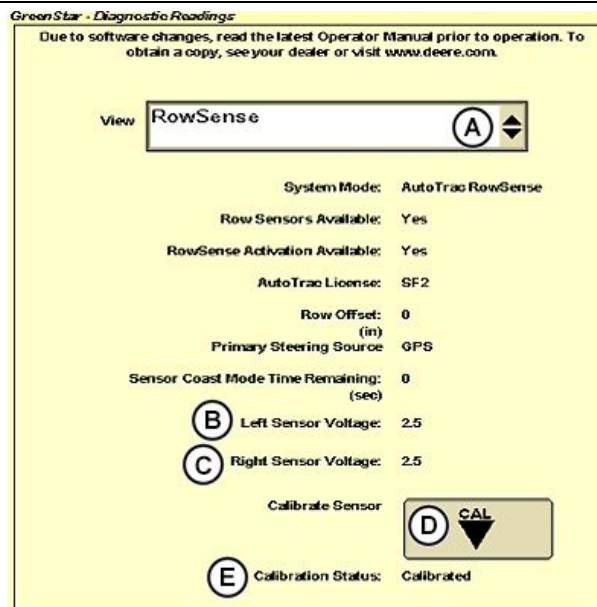
Questa procedura va eseguita all'installazione del sistema o dopo una riparazione del sistema stesso. I sensori del filare devono essere installati e posizionati in battuta sui fincorsa posizione di riposo.

Verificare che i sensori del filare siano installati in modo che le molle li trattengano in posizione di riposo. Sollevare la testata per assicurare che i sensori del filare non tocchino il suolo. La macchina non deve muoversi.

1. Per accedere alla pagina Letture diagnostiche GreenStar™. Selezionare Menu, GreenStar™ (GS3), quindi selezionare Diagnostica.
2. Dal menu a discesa Visualizza (A), selezionare RowSense™.
3. Abilitare il sensore RowSense™ prima di iniziare la calibrazione. Per ulteriori informazioni, vedere Impostazione di AutoTrac™ RowSense™ usando il display GreenStar™ in questa sezione.
4. Accertarsi che i sensori RowSense™ siano calibrati alle tensioni di riposo.

NOTA: la tensione di riposo del sensore destro deve essere superiore a 2,5 V, mentre quella del sensore sinistro deve essere inferiore a 2,5 V.

5. Selezionare CAL (D) per memorizzare le tensioni del sensore a riposo nella memoria dell'unità sistema sterzante (SSU).



Calibrazione sensore del filare

- A—Vista
 B—Tensione sensore sinistro
 C—Tensione sensore destro
 D—CAL
 E—Stato calibrazione

6. Dopo la corretta calibrazione, uscire da Letture diagnostiche GreenStar™.

bvmsit,1690544832169 -39-17SEP23-1/1

PC582141 —UN—28JUL23

Procedura di calibrazione del sensore filari con display Generazione 4

Questa procedura va eseguita all'installazione del sistema o dopo una riparazione del sistema stesso. I sensori del filare devono essere installati e posizionati in battuta sui fincorsa posizione di riposo.

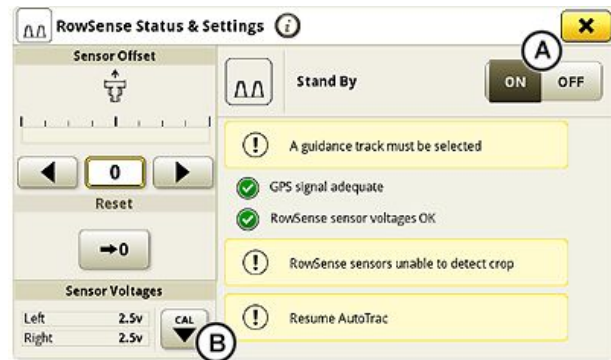
Verificare che i sensori del filare siano installati in modo che le molle li trattengano in posizione di riposo. Sollevare la testata per assicurare che i sensori del filare non tocchino il suolo. La macchina non deve muoversi.

1. Per accedere alle impostazioni RowSense™.

Selezionare Menu, Applicazioni, Sistema di guida AutoTrac™, Informazioni, quindi selezionare Stato e Impostazioni in RowSense™.

2. Abilitare il sensore RowSense™ prima di iniziare la calibrazione. Vedere Configurazione di AutoTrac™ RowSense™ mediante il display Generazione 4 in questa sezione.
3. Accertarsi che i sensori RowSense™ siano calibrati alle tensioni di riposo.

NOTA: la tensione di riposo del sensore destro deve essere superiore a 2,5 V, mentre quella del sensore sinistro deve essere inferiore a 2,5 V.



Stato e impostazioni RowSense™

A—ON/OFF

B—CAL

4. Selezionare CAL (B) per memorizzare le tensioni del sensore a riposo nella memoria dell'unità sistema sterzante (SSU).

bvvmsit,1690544848389 -39-19SEP23-1/2

5. Leggere i dettagli del processo di calibrazione e selezionare Inizia calibrazione.
6. Leggere attentamente i prerequisiti di calibrazione e selezionare Avanti.
7. Dopo la corretta calibrazione, selezionare OK e selezionare X per uscire da Stato e impostazioni RowSense™.

PC582143 —UN—30JUL23



Inizio calibrazione

bvvmsit,1690544848389 -39-19SEP23-2/2

Impostazione di AutoTrac RowSense

PC582144 —UN—31JUL23

NOTA: prima di usare questo prodotto, occorre eseguire le fasi illustrate di seguito in aggiunta alla configurazione di AutoTrac.



Menu

bvmsit,1690794031707 -39-17SEP23-1/5

1. Selezionare Menu.

2. Selezionare Monitor GreenStar originale.

PC582145 —UN—31JUL23



Monitor GreenStar originale

bvmsit,1690794031707 -39-17SEP23-2/5

3. Selezionare IMPOSTAZIONI.

PC582146 —UN—31JUL23



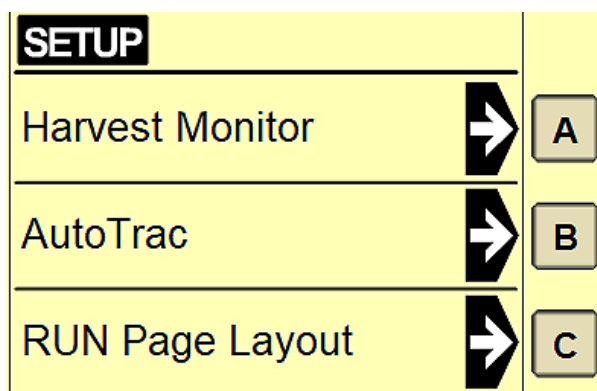
Impostazione

bvmsit,1690794031707 -39-17SEP23-3/5

4. Selezionare AutoTrac™ (B).

A—Sistema di monitoraggio
raccolta
B—AutoTrac

C—Disposizione della pagina
RUN



Pagina di configurazione

Continua alla pagina seguente

bvmsit,1690794031707 -39-17SEP23-4/5

PC582147 —UN—31JUL23

- Selezionare SÌ per Opzione sistema di guida lungo i filari installato (C) e Opzione sistema di guida lungo i filari abilitato.
- Se necessario, calibrare i sensori sistema di guida lungo i filari.
- Assicurarsi che il valore dello sfalsamento del sensore (E) sia corretto (il valore predefinito è 100).

A—Sensibilità dello sterzo (50-200)
 B—Calibrazione AutoTrac
 C—Opzione sistema guidafile installata
 D—taratura sensore guidafile
 E—Sfalsamento sistema di guida lungo i filari (50—150)
 F—Non utilizzato
 G—Impostazione

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				

Pagina Impostazione AutoTrac™

bvmsit,1690794031707 -39-17SEP23-5/5

PC582148 —UN—31JUL23

Impostazione scarto sistema guidafile

È possibile aggiungere uno scarto alla guida lungo filari per modificare l'allineamento degli stocchi in ingresso nella testata mais.

Esempi in cui è necessario modificare l'allineamento:

- Il filare casuale piantato si trova al centro della testata mais e le file sono state spinte in alto dalla testata stessa. È possibile applicare uno sfalsamento per suddividere la differenza affinché tutte le file sporgano, ma non tanto quanto in una condizione senza sfalsamento.
- Gli sparticampo con sensori filari collegati non sono allineati con il filare. In attesa dell'intervento per allineare fisicamente i sensori, è possibile applicare uno scarto per ridurre il disallineamento.

L'immissione di valori di sfalsamento inferiori a 100 può comportare una leggera deviazione della macchina verso sinistra, mentre valori superiori a 100 possono comportare una leggera deviazione della macchina verso destra. Il valore predefinito è 100, con un intervallo da 50 a 150.

- Per accedere alla configurazione AutoTrac™.

Selezionare Menu, Monitor GreenStar™ originale, IMPOSTAZIONI, quindi selezionare AutoTrac™.

- Selezionare sfalsamento sistema di guida lungo i filari (50—150) (E).
- Immettere un valore di sfalsamento sistema di guida lungo i filari compreso tra 50 e 150. Il valore predefinito è 100.

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

Pagina Impostazione AutoTrac™

A—Sensibilità dello sterzo (50-200)
 B—Calibrazione AutoTrac
 C—Opzione sistema guidafile installata
 D—taratura sensore guidafile
 E—Sfalsamento sistema di guida lungo i filari (50—150)
 F—Non utilizzato
 G—Impostazione

bvmsit,1690794031816 -39-17SEP23-1/1

PC582148 —UN—31JUL23

Procedura di taratura del sensore filari

Questa procedura va eseguita all'installazione del sistema o dopo una riparazione del sistema stesso. I sensori del filare devono essere installati e posizionati in battuta sui fincorsa posizione di riposo.

1. Per accedere alla configurazione AutoTrac™.

Selezionare Menu, Monitor GreenStar™ originale, IMPOSTAZIONI, quindi selezionare AutoTrac™.

2. Verificare che i sensori filari siano installati in modo che le molle li trattengano in posizione di riposo. Sollevare la testata in modo da assicurare che i sensori non tocchino il suolo. La macchina non deve muoversi.
3. Selezionare Calibrazione sensore sistema di guida lungo i filari (D).

A—Sensibilità dello sterzo (50-200)

B—Calibrazione AutoTrac

C—Opzione sistema guidafile installata

D—taratura sensore guidafile

E—Sfalsamento sistema di guida lungo i filari (50—150)

F—Non utilizzato

G—Impostazione

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				

Pagina Impostazione AutoTrac™

PC582148 —UN—31JUL23

bvmsit,1690794031747 -39-19SEP23-1/2

4. Tarare il sensore alle tensioni di riposo.
5. Selezionare Calibrazione sensore sistema di guida lungo i filari (E) per memorizzare le tensioni di riposo del sensore nella memoria Unità comando sterzo (SSU).

NOTA: la tensione di riposo del sensore destro deve essere superiore a 2,5 V, mentre quella del sensore sinistro deve essere inferiore a 2,5 V.

6. Dopo la corretta calibrazione, uscire dalla modalità di calibrazione del sensore filari.

A—Non utilizzato

B—Non utilizzato

C—Taratura sensore sinistro (V) 1,17

D—Taratura sensore destro (V) 3,83

E—Taratura sensore guidafile

F—Non utilizzato

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	↶	

Calibrazione sensore del filare

PC582149 —UN—31JUL23

bvmsit,1690794031747 -39-19SEP23-2/2

Abilitazione del sistema

Display e spie

Quando si usa AutoTrac™ RowSense™, è possibile visualizzare sul display le seguenti icone di Stato RowSense.

Sul display GreenStar 2: AutoTrac™ RowSense™ apparirà sulla mappa sotto Visualizzazione del sistema di guida, ad indicare la disponibilità dei sensori filari (quando STATO SENSORE è abilitato).

Sul display GreenStar™ 3 2630: AutoTrac™ RowSense™ apparirà sulla mappa sotto Visualizzazione del sistema di guida, ad indicare la disponibilità dei sensori filari (quando STATO SENSORE è abilitato).

Sul display GreenStar™ 3 CommandCenter™: AutoTrac™ RowSense™ apparirà sulla pagina Funzioni.

Su un Display Generazione 4: AutoTrac™ RowSense™ comparirà sulla pagina Applicazione sistema di guida AutoTrac™.

Ciascuna icona indica lo stato di RowSense™. L'icona di stato RowSense™ cambia da grigia a colorata a seconda dello stato di RowSense™.

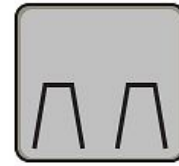
Gray — Sistema RowSense™ installato.

Green — RowSense™ è attivo e operativo con sensori filari e GPS.

Yellow — RowSense™ è attivo ma è operativo solo con gli ingressi del sensore filari.

Red — RowSense™ è attivo ma è operativo solo con GPS.

PC582150 —UN—01AUG23



Sistema installato

PC582151 —UN—01AUG23



Sistema attivo, uso contemporaneo di sensore filari e GPS

PC582152 —UN—01AUG23



Perdita GPS, in funzione solo con dati sensore filari

PC582153 —UN—01AUG23



Perdita segnale sensore filari, in funzione solo con GPS

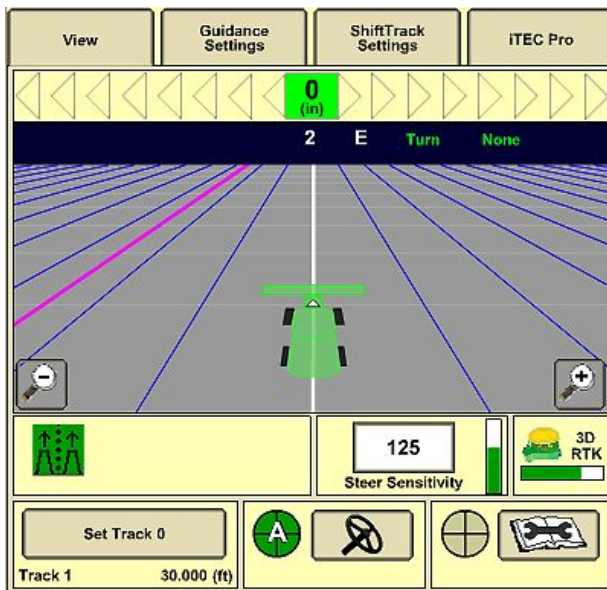
bvwmst,1690865482645 -39-17SEP23-1/1

Inserimento dei sensori filari

I sensori filari guidano la macchina ogniqualvolta riescono a determinare la posizione di un filare. L'operatore sa quando i sensori filari guidano la macchina in quanto AutoTrac™ RowSense™ diventa verde e si anima.

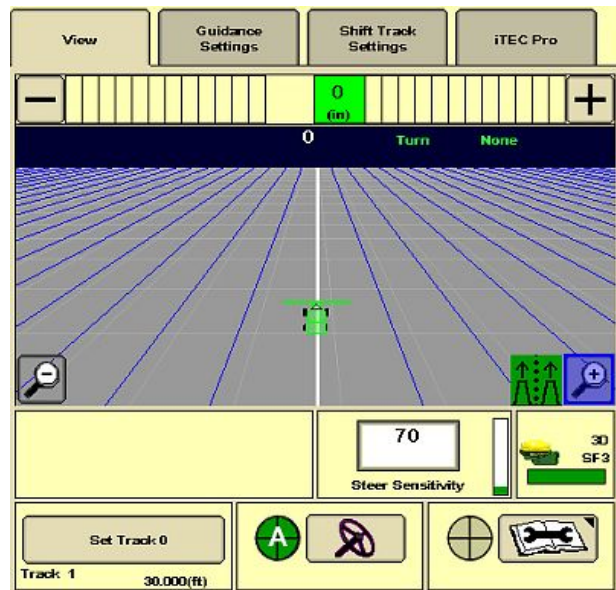
Dopo l'impostazione del percorso iniziale (una linea AB o la registrazione di una linea iniziale curva), è possibile premere il pulsante di ripristino quando la macchina si trova entro metà della larghezza passata e a un'angolazione accettabile rispetto ai filari. I sensori filari guidano la macchina non appena vi è attività dei sensori filari.

Fare una svolta a finecampo: Le svolte a finecampo vengono effettuate nello stesso modo di AutoTrac con GPS. L'operatore si allinea al percorso che desidera seguire. Premere il pulsante di ripristino farà sì che AutoTrac™ conduca verso il percorso di sistema di guida. Quindi, i sensori filari rilevano la posizione del filare e la seguono. La funzione di prolunga linea delle modalità Curve adattive, Passata circolare e Curve AB può essere utilizzata per prolungare la proiezione del percorso adiacente ai finecampo.



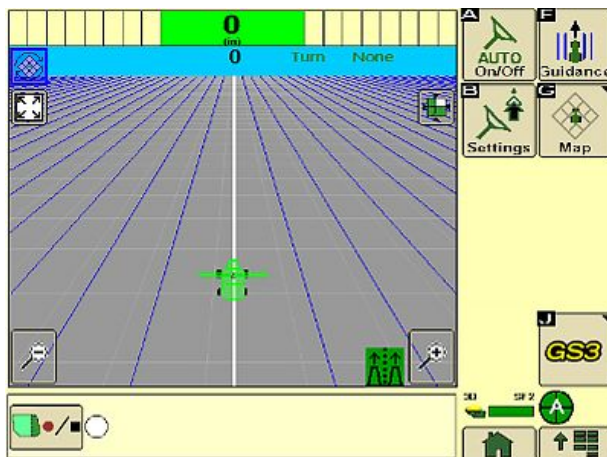
Display GreenStar 2

PC582154—UN—01AUG23



Display GreenStar 3 2630

PC582155—UN—01AUG23



Display CommandCenter GreenStar 3

PC582156—UN—01AUG23



Display Generazione 4

PC582157—UN—01AUG23

bvmsit,1690867627910 -39-27SEP23-1/1

Display GreenStar 3—Passata

Linea dritta

La modalità Rettilinea deve essere utilizzata in presenza di filari dritti con scarto non superiore a circa 1 m (3-1/4 ft). Linea dritta proietta tutte le linee a partire dal primo percorso.

Se il campo è relativamente dritto e la direzione non cambia, si consiglia l'uso della modalità Linea dritta poiché consente l'immissione filare su percorsi adiacenti. Le prestazioni di immissione filare sono migliori quando la semina del campo viene eseguita con AutoTrac™. Le prestazioni risultano migliori nei tratti con linee interrotte da corsi d'acqua.

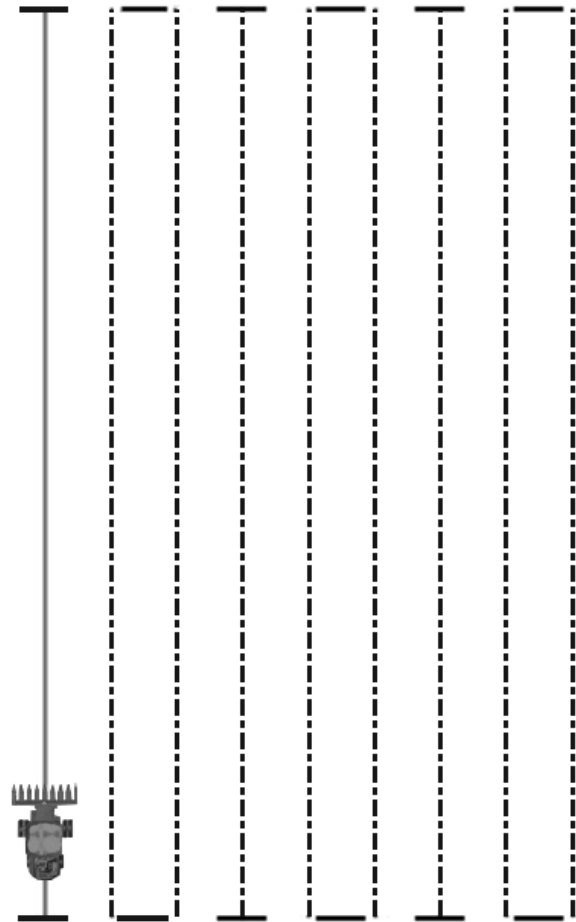
In modalità Linea dritta, la linea GPS si ricentra automaticamente. Questo assicura il corretto allineamento del percorso GPS ai filari.

NOTA: Questa funzione non è disponibile nelle curve adattative.

Esistono numerosi metodi di definizione della linea 0:

- A + B – Definire la passata 0 guidando la macchina lungo di essa.
- Auto B – Definire la passata 0 guidando la macchina lungo di essa.
- A + Direzione – Definire la passata 0 guidando la macchina fino al punto A e immettendo un valore di direzione predefinito.
- Lat/Long – Definire la passata 0 immettendo i valori di latitudine e longitudine predefiniti per i punti A e B.
- Lat/Long + Direzione – Definire la passata 0 immettendo i valori di latitudine e longitudine predefiniti per il punto A e immettendo un valore di direzione predefinito.

Per impostare la linea dritta



Linea dritta

PC10390 —UN—07JAN08

zb48j1t,1691052171610 -39-17SEP23-1/9

1. Selezionare Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1691052171610 -39-17SEP23-2/9

2. Selezionare GreenStar™ (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar™ (GS3)

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1691052171610 -39-17SEP23-3/9

3. Selezionare sistema di guida

PC582160 —UN—01AUG23



Sistema di guida

zb48j1t,1691052171610 -39-17SEP23-4/9

4. Selezionare impostazioni sistema di guida.

PC582161 —UN—01AUG23



Impostazioni del sistema di guida

zb48j1t,1691052171610 -39-17SEP23-5/9

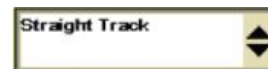
5. Selezionare Linea dritta da Modo tracking.

PC589284 —UN—17AUG23

6. Seleziona Visualizzazione.

NOTA: Se non si sta effettuando la raccolta, mettere la registrazione in pausa.

NOTA: Assicurarsi della presenza del segnale SF1, SF2, SF3 o RTK osservando il ricevitore nella pagina Funzioni.



Linea dritta da Modo tracking.

7. Verificare che la larghezza della passata sia corretta. Se la larghezza passata non fosse corretta, modificarla nella scheda Sistema di guida.

zb48j1t,1691052171610 -39-17SEP23-6/9

8. Selezionare Imposta passata 0.

PC590562 —UN—17AUG23



Pagina Imposta passata 0

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1691052171610 -39-17SEP23-7/9

9. Selezionare Nome passata da Linea attuale 0 (A). Se non esiste alcun nome, crearne uno selezionando Nuovo (C).
 10. Selezionare un metodo di passata da Metodo (B).
 11. Selezionare Imposta A (F) e guidare la macchina per iniziare la passata.
 12. Selezionare Imposta B (G) e guidare la macchina a un minimo di 10 m per terminare la registrazione della passata.
- Verrà creata una linea di sistema di guida attraverso il campo.
13. Selezionare Accetta per eseguire AutoTrac™ RowSense™.
 14. Per annullare l'impostazione in qualsiasi momento e ritornare alla pagina Impostazione sistema di guida, selezionare Annulla (H).

A—Linea attuale 0
B—Metodo
C—Nuovo
D—Rimozione

E—Larghezza passata
F—Imposta A
G—Imposta B
H—Annulla

Imposta passata 0

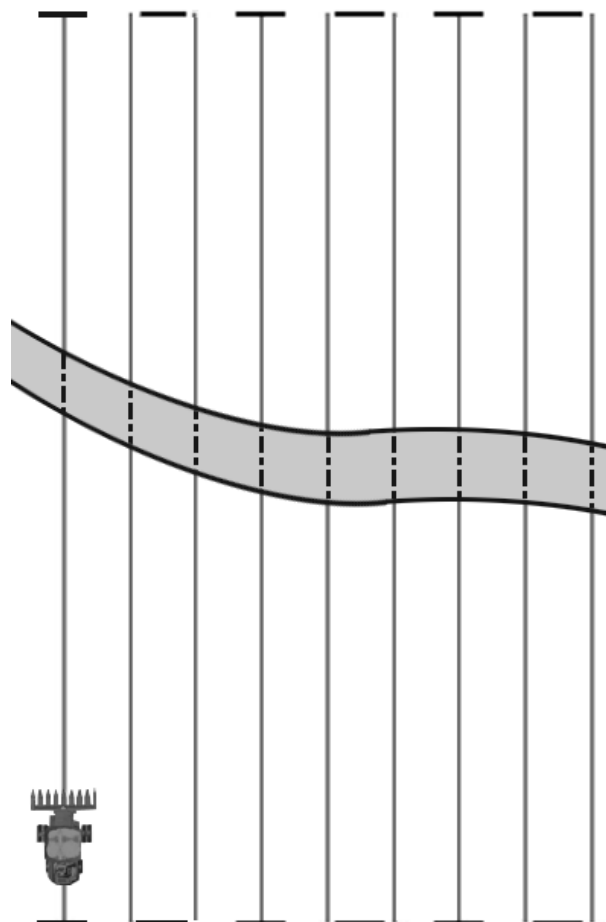
Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1691052171610 -39-17SEP23-8/9

PC590573 —UN—17AUG23

Abbandono del filare—Non vi sono filari in un corso d'acqua. La funzione linea dritta e curva AB centra nuovamente la passata, per cui vi è una maggiore possibilità di riacquisire la linea corretta sull'altra sponda del corso d'acqua.

NOTA: Se vengono persi entrambi i segnali di GPS e sensori filari, il sistema non si attiva fino a quando non viene ripristinato il segnale GPS.



Corso d'acqua

zb48j1t,1691052171610 -39-17SEP23-9/9

PC10391 —UN—08JAN08

Curve adattive



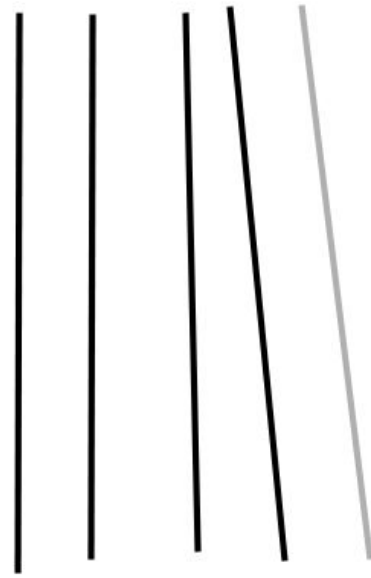
Variazione del percorso durante l'attraversamento del campo

Le curve adattive possono essere utilizzate in tutti i campi. Tuttavia, si consiglia vivamente di utilizzarle quando il percorso cambia durante l'attraversamento del campo, quando la direzione cambia o quando la curva è a U. Le curve adattive presentano una funzione aggiuntiva che rende possibile selezionare RowFinder con un apposito pulsante. I sensori filari possono essere usati per sterzare la macchina ogniqualvolta rilevano un filare. La registrazione curva deve essere attiva. Questo determina la prima passata e consente prolunghe in linea retta.

Le curve adattive vengono proiettate solo sulla passata adiacente, ma hanno il vantaggio di gestire diverse forme di curve e i possibili errori di linea ideale non si accumulano sull'intero campo.

Se sul campo vi sono più macchine, le curve adattive non consentono di saltare una passata. In questa situazione, le curve adattive possono funzionare solo se la larghezza passata di altre macchine viene aggiunta alla macchina. Ad esempio, se una testata a 12 filari segue una testata ad 8 filari su filari da 76 cm (30 inch) durante la raccolta nello stesso campo, ciascuna richiede una larghezza della passata pari a 20 filari (15,24 m) (50 feet).

L'uso delle Curve adattive è consigliata in caso di frequenti variazioni del percorso sull'intero campo. Le curve adattive sporgono soltanto sul percorso successivo.



Variazione della direzione sul campo



Curve ad U

Impostazione delle curve adattive

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1692099522625 -39-27SEP23-1/7

1. Selezionare Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1692099522625 -39-27SEP23-2/7

2. Selezionare GreenStar™ (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

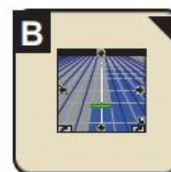


GreenStar™ (GS3)

zb48j1t,1692099522625 -39-27SEP23-3/7

3. Selezionare sistema di guida

PC582160 —UN—01AUG23



Sistema di guida

zb48j1t,1692099522625 -39-27SEP23-4/7

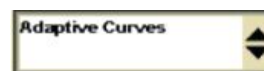
4. Selezionare Curve adattative da Modo tracking.

PC590561 —UN—17AUG23

5. Seleziona Visualizzazione.

NOTA: Se non si sta effettuando la raccolta, mettere la registrazione in pausa.

NOTA: Assicurarsi della presenza del segnale SF1, SF2, FS3 o RTK osservando il ricevitore nella pagina Funzioni.



Curve adattative da Modo tracking

6. Accertarsi che la larghezza passata sia corretta. Se la larghezza passata non fosse corretta, modificarla nella scheda Sistema di guida.

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1692099522625 -39-27SEP23-5/7

7. Premere Registrazione per avviare la registrazione del percorso.
8. Guidare sul campo. Dopo aver guidato lungo il primo percorso, viene creata una proiezione del solo percorso successivo.
9. Selezionare Riprendi per eseguire AutoTrac™ RowSense™.
10. Per annullare l'impostazione in qualsiasi momento e ritornare a Impostazione sistema di guida, selezionare Annulla.

Se in modalità AutoTrac, la registrazione si arresta quando si agisce sul volante. Se in modalità Documentazione, la registrazione si arresta al sollevamento della testata.

Modalità AutoTrac— Se l'operatore desidera una migliore immissione del filare per la sola passata adiacente, far corrispondere la registrazione della curva adattativa ad AutoTrac™. Ciò è consigliabile solo se il campo è relativamente diritto, privo di curve eccessivamente marcate, ed AutoTrac viene disattivato raramente (a causa di sterzata manuale o perdita di segnale GPS).

Modalità Documentazione— Far corrispondere curve adattative a Documentazione. Ciò consente all'operatore

PC590563 —UN—17AUG23



Registra

di impugnare il volante durante il funzionamento e continuare a registrare il percorso su cui si trova. Le prolunghe linea sono disponibili sulla passata successiva, ma non sono particolarmente utili nell'immissione filari in quanto vi è un ritardo nel sollevamento della testata sui filari terminali. Le prestazioni non sono rilevanti nei tratti con linee interrotte.

Registrazione manuale— L'operatore può far corrispondere la registrazione della curva adattativa alla registrazione manuale. Questa modalità consente le prolunghe linea solo se l'operatore preme continuamente il pulsante di arresto sul filare terminale. Se l'operatore non disattiva la registrazione, possono sorgere problemi quali un'errata proiezione della curvatura. Esempio: se l'operatore fuoriesce dal filare per scaricare e non mette in pausa, il percorso viene registrato. Se l'operatore procede lungo il percorso adiacente, la macchina fuoriesce leggermente dal filare in quanto la linea proiettata è disattivata.

zb48j1t,1692099522625 -39-27SEP23-6/7

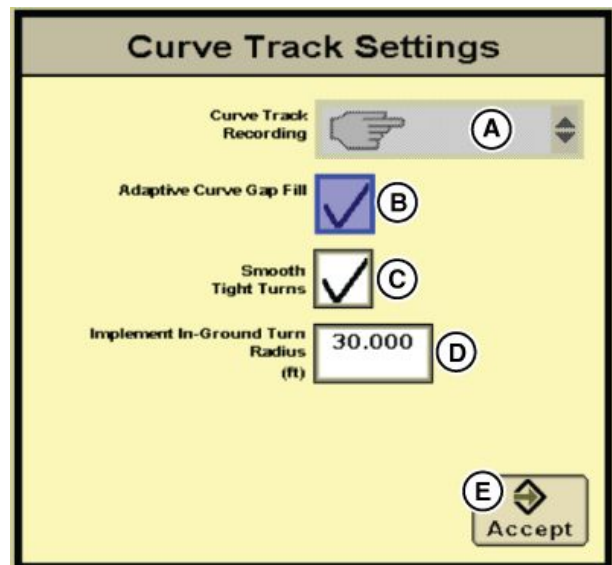
Selezionare Menu, GreenStar™ (GS3), Sistema di guida, Impostazioni sistema di guida, Impostazioni passata curva, quindi selezionare Registrazione passata curva (A).

Le modalità Curva adattativa elencate possono essere modificate selezionando la modalità desiderata.

- AutoTrac
- Documentazione
- Manuale

A—Registrazione curva
B—Completamento curve adattative
C—Attenuazione curve brusche

D—Raggio di svolta-Attrezzo nel terreno (ft)
E—Accetta



Impostazioni linea curva

zb48j1t,1692099522625 -39-27SEP23-7/7

PC590581 —UN—17AUG23

Curve AB

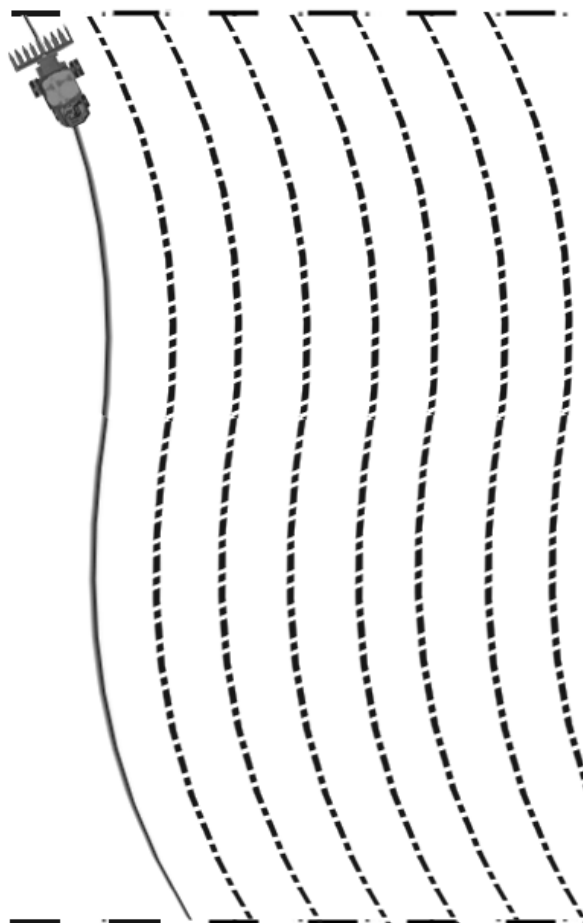
L'uso di Curve AB è consigliato in presenza di curve continue su tutto il campo. Questo consente l'ingresso file su percorsi adiacenti. Le prestazioni sono migliori se la semina del campo viene eseguita con AutoTrac. Inoltre, le prestazioni di Curve AB risultano migliori nei tratti con linee interrotte.

Curve AB offre il vantaggio di proiettare passata curve sul campo come linee parallele, ma mantenendo la stessa forma della curva ad ogni passata.

In modalità Curve AB, la curva GPS viene automaticamente ricentrata. Questo assicura il corretto allineamento del percorso GPS ai filari.

NOTA: Questa funzione non è disponibile nelle curve AB.

Per impostare Curve AB



PC10393 —UN—08JAN08

La modalità Curve AB proietta tutte le linee a partire dalla prima passata

zb48j1t,1692099671127 -39-19SEP23-1/7

1. Selezionare Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1692099671127 -39-19SEP23-2/7

2. Selezionare GreenStar™ (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



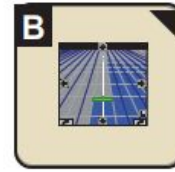
GreenStar™ (GS3)

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1692099671127 -39-19SEP23-3/7

3. Selezionare sistema di guida

PC582160 —UN—01AUG23



Sistema di guida

zb48j1t,1692099671127 -39-19SEP23-4/7

4. Selezionare impostazioni sistema di guida.

PC582161 —UN—01AUG23

NOTA: Se non si sta effettuando la raccolta, mettere la registrazione in pausa.



Impostazioni del sistema di guida

zb48j1t,1692099671127 -39-19SEP23-5/7

5. Selezionare Curve AB da Modo tracking.

PC589285 —UN—17AUG23

6. Seleziona Visualizzazione.

NOTA: Assicurarsi della presenza del segnale SF1, SF2 o RTK osservando il ricevitore nella pagina Funzioni.



Curve AB da Modo tracking

7. Accertarsi che la larghezza passata sia corretta. Se la larghezza passata non fosse corretta, modificarla nella scheda Sistema di guida.

8. Selezionare Imposta curva AB.

zb48j1t,1692099671127 -39-19SEP23-6/7

9. Selezionare il nome della Curva AB da Curva AB attuale (A). Se non esiste alcun nome, crearne uno selezionando Nuovo (B).

10. Selezionare Registrazione/Arresto (E) per avviare la registrazione.

11. Selezionare Visualizza e guidare la macchina.

12. Selezionare Registrazione/Arresto (E) per fermare la registrazione.

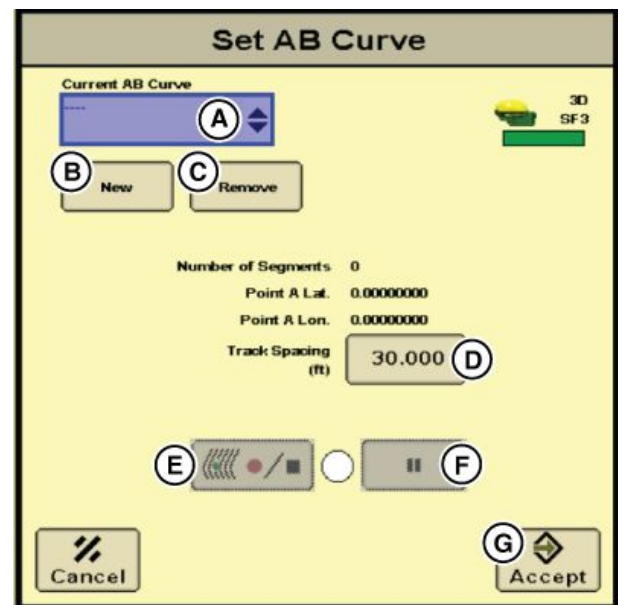
13. Le curve vengono proiettate sul campo.

14. Per usare AutoTrac™ RowSense™, premere Ripristino.

15. Per annullare l'impostazione in qualsiasi momento e ritornare a Impostazione sistema di guida, selezionare Annulla.

A—Curva AB attuale
B—Nuovo
C—Rimozione
D—Larghezza passata (ft)

E—Registrazione/Arresto
F—Pausa
G—Accetta



Pagina Imposta curva AB

zb48j1t,1692099671127 -39-19SEP23-7/7

PC590582 —UN—17AUG23

Linea circolare

L'uso della modalità Passata circolare è consigliato quando il raccolto è piantato in cerchi concentrici su un campo.

Se i filari da raccogliere sono disposti a cerchio, occorre usare Passata circolare. Ciò consente di applicare il segnale di ingresso della curvatura GPS ai sensori filari.

Per impostare Passata circolare



Linea circolare

zb48j1t,1692099693191 -39-17SEP23-1/7

PC10853 —UN—31JAN08

1. Selezionare Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1692099693191 -39-17SEP23-2/7

2. Selezionare GreenStar™ (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

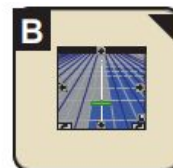


GreenStar™ (GS3)

zb48j1t,1692099693191 -39-17SEP23-3/7

3. Selezionare sistema di guida

PC582160 —UN—01AUG23



Sistema di guida

zb48j1t,1692099693191 -39-17SEP23-4/7

4. Selezionare impostazioni sistema di guida.

PC582161 —UN—01AUG23



Impostazioni del sistema di guida

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1692099693191 -39-17SEP23-5/7

5. Selezionare Passata circolare da Modo tracking.

PC590560 —UN—17AUG23

6. Seleziona Visualizzazione.



Passata circolare da Modo Tracking

NOTA: Assicurarsi della presenza del segnale SF1, SF2 o RTK osservando il ricevitore nella pagina Funzioni.

zb48j1t,1692099693191 -39-17SEP23-6/7

7. Selezionare Imposta cerchio.

8. Accertarsi che la larghezza passata sia corretta. Se la larghezza passata non fosse corretta, modificarla nella scheda Sistema di guida.

9. Selezionare il Nome cerchio da Cerchio attuale (A). Se non esiste alcun nome, crearne uno selezionando Nuovo (B).

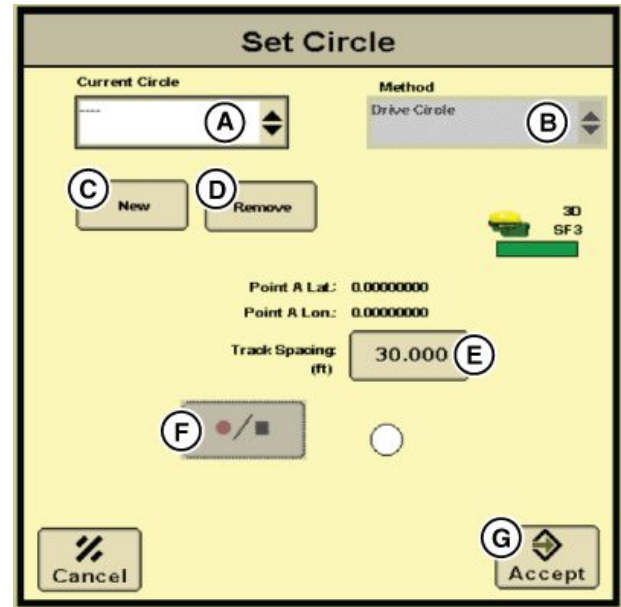
10. Selezionare il metodo Circolo di comando da Metodo (B).

11. Selezionare Registrazione/Arresto (F) per avviare la registrazione.

12. Selezionare Accetta (G). Un cerchio viene proiettato nel campo.

13. Per usare AutoTrac™ RowSense™, premere Ripristino.

14. Per annullare l'impostazione in qualsiasi momento e ritornare a Impostazione sistema di guida, selezionare Annulla.



Pagina Imposta cerchio

A—Cerchio corrente
B—Metodo
C—Nuovo
D—Rimozione

E—Larghezza passata (ft)
F—Registrazione/Arresto
G—Accetta

PC590563 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692099693191 -39-17SEP23-7/7

Cercafilare

PC582158 —UN—01AUG23

La modalità Ricerca fila (solo per Parallel Tracking™) è destinata a quelle applicazioni in cui i filari non sono sempre equidistanti. Ricerca fila aiuta l'operatore a individuare il set di filari in cui rientrare nel campo dopo aver impostato un punto di riferimento all'uscita dal gruppo di filari precedenti.

1. Selezionare Menu.



Menu

zb48j1t,1692279379982 -39-21SEP23-1/5

2. Selezionare GreenStar™ (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar™ (GS3)

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1692279379982 -39-21SEP23-2/5

3. Selezionare sistema di guida

PC582160 —UN—01AUG23



Sistema di guida

zb48j1t,1692279379982 -39-21SEP23-3/5

4. Selezionare impostazioni sistema di guida.

PC582161 —UN—01AUG23



Impostazioni del sistema di guida

zb48j1t,1692279379982 -39-21SEP23-4/5

5. Selezionare Ricerca fila da Modo tracking.
6. Andare su Visualizza. Selezionare Imposta filare.

PC590595 —UN—17AUG23



Ricerca fila da Modo Tracking

zb48j1t,1692279379982 -39-21SEP23-5/5

Cambia linea

Fare riferimento alla sezione Sistema di guida nel manuale dell'operatore del display GreenStar™ 3 2630.

zb48j1t,1692279221665 -39-22AUG23-1/1

Passata fosso

Surface Water Pro™ e AutoTrac™ sono impiegati insieme per creare una passata bordo.

Fare riferimento alla sezione Sollevatore nel manuale dell'operatore SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279337562 -39-22AUG23-1/1

Passata bordo

Surface Water Pro™ e AutoTrac™ sono impiegati insieme per creare una passata bordo.

Fare riferimento alla sezione Bordo nel manuale dell'operatore SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279350350 -39-22AUG23-1/1

GreenStar™ 3 CommandCenter—Passata

Linea dritta

Principio di funzionamento

La modalità Linea dritta assiste nella guida in percorsi dritti paralleli. Impostare prima una passata 0 (percorso di riferimento) utilizzando i metodi di definizione della passata 0. Una volta impostata la Linea 0, le altre passate del campo vengono generate automaticamente. Le passate generate possono essere usate per la guida manuale o per AutoTrac. Ciascuna passata viene generata a partire da quella iniziale affinché gli errori di sterzo non si propaghino sull'intero campo.

Le passate sono copie identiche della passata originale.

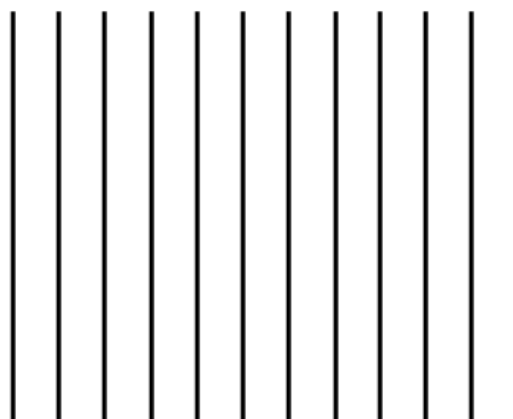
NOTA: I termini "Linea di guida" e "Linea AB" sono intercambiabili. Linea 0 è la linea definita dall'operatore ed il punto di riferimento sul quale si basano tutte le passate parallele eseguite nel campo.

La distanza tra le passate parallele corrisponde alla Larghezza passata immessa durante la procedura guidata di installazione.

Creazione di una nuova linea rettilinea

Esistono numerosi metodi di definizione della linea 0:

- A + B – Definire la passata 0 guidando la macchina lungo di essa.
- A + Auto B – Definire la passata 0 guidando la macchina lungo di essa.
- A + Direzione – Definire la passata 0 guidando la macchina fino al punto A e immettendo un valore di direzione predefinito.
- Lat/Long - Definire la linea di guida 0 immettendo i valori di latitudine e longitudine predefiniti per i punti A e B.



Linea dritta

- Lat/Long + Direzione – Definire la linea di guida 0 immettendo i valori di latitudine e longitudine predefiniti per il punto A e immettendo un valore di direzione predefinito.

NOTA: La passata 0 può essere definita durante un'operazione (ad es. durante la semina), ma alcune funzionalità non sono disponibili mentre viene creata.

NOTA: Si consiglia di rendere la passata lunga 3 m (10 ft) per la guida manuale e lunga 15 m (45 ft) per la guida automatica.

zb48j1t,1692099757967 -39-17SEP23-1/9

Linea dritta

1. Selezionare Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1692099757967 -39-17SEP23-2/9

2. Selezionare GreenStar™ (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar™ (GS3)

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1692099757967 -39-17SEP23-3/9

3. Selezionare sistema di guida

PC590571 —UN—17AUG23



Sistema di guida

zb48j1t,1692099757967 -39-17SEP23-4/9

4. Selezionare Linea dritta da Modo tracking.

PC590564 —UN—17AUG23



Linea dritta da Modo tracking.

5. Selezionare il nome della linea dritta da Nome passata. Se non esiste alcun nome, crearne uno selezionando Nuova passata.

zb48j1t,1692099757967 -39-17SEP23-5/9

6. Selezionare Imposta A.

PC590568 —UN—17AUG23



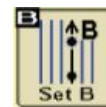
Imposta A

zb48j1t,1692099757967 -39-17SEP23-6/9

7. Definire Imposta B mediante una delle tre opzioni seguenti:

PC590569 —UN—17AUG23

- a. Per impostare manualmente il punto B, guidare fino al punto desiderato nel campo per creare tale punto e selezionare Imposta B. La distanza minima è di 3 m (10 feet). Per definire la direzione desiderata, si consiglia di impostare il punto B all'estremità del campo.



Imposta B

zb48j1t,1692099757967 -39-17SEP23-7/9

- b. Per impostare automaticamente il punto B, selezionare Imposta automaticamente il punto B in qualsiasi momento. Il punto B viene impostato automaticamente quando il veicolo si allontana di 15 metri (45 ft) dal punto A. Questo metodo calcola il punto B in base agli ultimi cinque punti rilevati lungo i 15 m (45 ft) percorsi e impiega una retta di regressione lineare condotta lungo i punti per determinare una direzione.

PC590570 —UN—17AUG23



Imposta automaticamente B

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1692099757967 -39-17SEP23-8/9

- c. Per impostare il punto B immettendo una direzione, selezionare Imposta direzione. Immettere la direzione desiderata della linea mediante il tastierino numerico e salvare il valore selezionando Accetto. 0.000 indica il nord, 90.000 l'est, 180.000 il sud e 270.000 l'ovest.

PC590572 —UN—17AUG23



Intestazione

8. Per annullare l'impostazione in qualsiasi momento e ritornare a Impostazione sistema di guida, selezionare Annulla.

La linea 0 è così definita e le passate parallele vengono create automaticamente.

zb48j1t,1692099757967 -39-17SEP23-9/9

Curve adattive

Principio di funzionamento

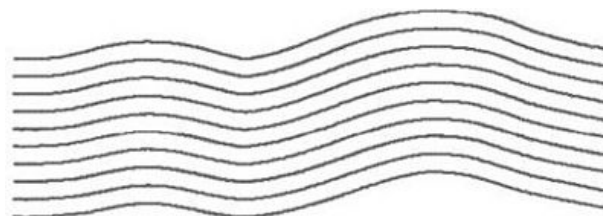
Curva adattativa consente all'operatore di registrare un percorso curvo eseguito manualmente. Una volta registrata la prima passata curva e invertito il senso di marcia, l'operatore può avviare Parallel Tracking o attivare AutoTrac™ non appena compare il percorso propagato. La macchina sarà guidata lungo le passate successive in base alla passata registrata in precedenza. Ciascuna passata viene generata a partire da quella iniziale affinché gli errori di sterzo non si propaghino sull'intero campo. Le passate non sono copie identiche della passata originale. La curvatura della passata varia per mantenere costante la precisione da una passata all'altra. Quando occorre, l'operatore può modificare il percorso curvo ovunque nel campo con una semplice sterzata di scostamento della macchina dal percorso propagato.

NOTA: l'opzione "salto passata" non è disponibile in modalità Curve adattative.

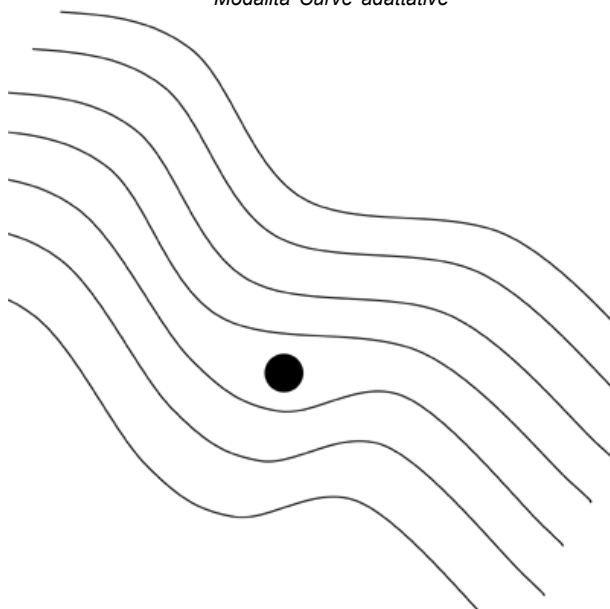
La curvatura del percorso varia a mano a mano che i percorsi successivi diventano più convessi o concavi.

Il modo tracking Curve adattative permette all'operatore di procedere e di essere guidato secondo una varietà di modelli di campo.

PC9028 —UN—16APR06



Modalità Curve adattative



Modalità Curve adattative

PC9029 —UN—17APR06

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1692100048683 -39-19SEP23-1/8

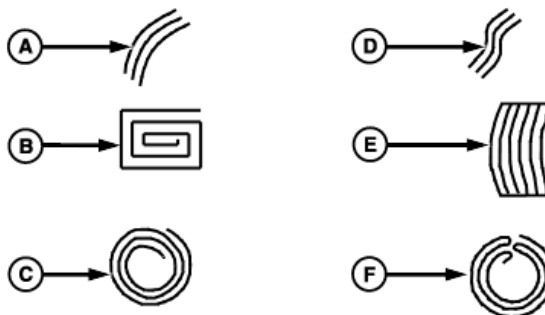
Tracciati di guida

Di seguito, la varietà di modelli di campo:

- Curva semplice
- Curva a S
- Riquadri
- Circuito
- Spirale
- Cerchio

Operazione Spostamento linea

L'uso di Cambio passata non è raccomandato quando si usa Curve adattive. Cambio passata non compensa per la deriva GPS intrinseca della modalità Linee curve.



Percorsi

A—Curva semplice
B—Riquadri
C—Spirale

D—Curva a S
E—Circuito
F—Cerchio

zb48j1t,1692100048683 -39-19SEP23-2/8

PC9032 —UN—17APR06

Creazione di una nuova curva adattativa

PC582158 —UN—01AUG23

NOTA: L'impostazione di Cliente, Azienda agricola e Campo non è richiesta per l'uso della modalità Curve adattive ma è possibile salvare una sola curva adattativa globale.



Menu

1. Selezionare Menu.

zb48j1t,1692100048683 -39-19SEP23-3/8

2. Selezionare GreenStar™ (GS3)

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar™ (GS3)

zb48j1t,1692100048683 -39-19SEP23-4/8

3. Selezionare sistema di guida

PC590571 —UN—17AUG23



Sistema di guida

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1692100048683 -39-19SEP23-5/8

4. Selezionare Curve adattative da Modo tracking.
5. Selezionare il nome delle curve adattative da Nome della passata. Se non esiste alcun nome, crearne uno selezionando Nuova passata.
6. Guidare la macchina nel punto prescelto del campo per l'inizio della linea.
7. Avviare la registrazione Selezionare la funzione di registrazione.

NOTA: Registrazione curva adattativa è disattivato quando la modalità Ripetizione è attivata. Quando si registrano nuovi percorsi (ad es., coltivazione), la modalità Ripetizione deve essere deselezionata

PC590566 —UN—17AUG23



Curve adattative da Modo tracking

(Off). Se si guida su percorsi esistenti (ad es., irrorazione, raccolta), è necessario selezionare la Modalità ripetizione (On).

La modalità Ripetizione è disattivata per impostazione predefinita.

8. Dopo la selezione, Registrazione viene sostituita da:
 - a. Pausa

zb48j1t,1692100048683 -39-19SEP23-6/8

b. Stop

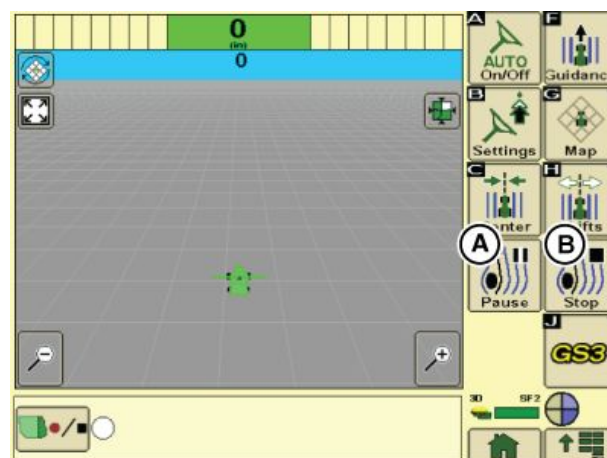
NOTA: La registrazione deve essere disattivata solo se la macchina esce dall'area normale del campo (ad es. per ricaricare l'irroratrice o la seminatrice) o se non si desidera registrare svolte alla fine del campo.

9. Eseguire la passata iniziale. Sulla mappa compare una linea di guida blu.

NOTA: Quando si guida in senso rettilineo, il percorso registrato potrebbe non essere visualizzato dietro l'icona della macchina sul display. Il percorso compare non appena si sterza.

La linea di navigazione bianca NON compare finché non si raggiunge la fine della passata e si inverte la direzione di marcia. a questo punto il sistema determina il percorso di guida. Il sistema individua una linea parallela al percorso eseguito ed entro 0,5–1,5 volte la larghezza passata. Si visualizza il percorso che può essere seguito dall'operatore. Guidare lungo il percorso prescelto.

10. Svoltare alla fine della prima passata; viene generata una linea di navigazione bianca per la passata successiva. Possono trascorrere alcuni secondi prima che compaia tale linea.
11. Dopo che si visualizza la linea di navigazione bianca per la passata prevista, premere l'interruttore di ripresa (solo AutoTrac); la macchina sterzerà automaticamente a quella passata. Nel caso di sistema di guida manuale, guidare lungo la linea di navigazione bianca evidenziata.
12. Al termine del campo selezionare Stop (B).



Pagina Impostazione delle curve adattative

A—Pausa

B—Stop

IMPORTANTE: Arrestare la registrazione prima di entrare nel campo successivo. Altrimenti si rischia di cancellare i dati delle curve adattative relativi all'ultimo campo prima di registrare quelli corrispondenti al campo successivo.

NOTA: I dati sulle curve adattative memorizzati vengono assegnati a Cliente, Azienda agricola e Campo selezionati. rimangono nella memoria interna del display fino a quando non vengono cancellati dall'utente e possono essere trasferiti da un display all'altro.

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1692100048683 -39-19SEP23-7/8

PC590566 —UN—17AUG23

Registrazione di un percorso rettilineo o navigazione intorno a ostacoli

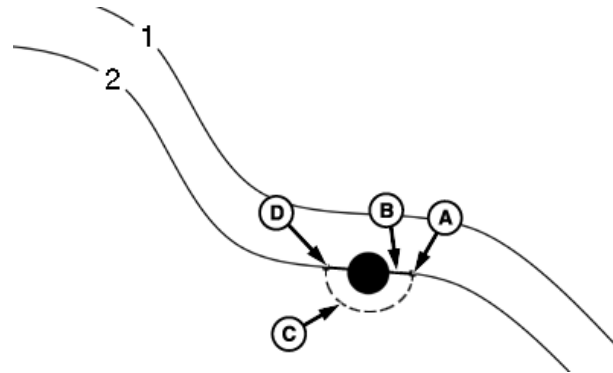
1. Avviare la registrazione
2. Selezionare Pausa registrazione per interrompere temporaneamente la registrazione del percorso del veicolo.
3. Selezionare Registrazione per riprendere la registrazione della curva adattativa.

La distanza tra i punti di PAUSA e di RIPRESA della registrazione viene tracciata con una linea retta. Questa opzione può essere utile quando il percorso comprende una lunga sezione rettilinea o quando si devono aggirare ostacoli.

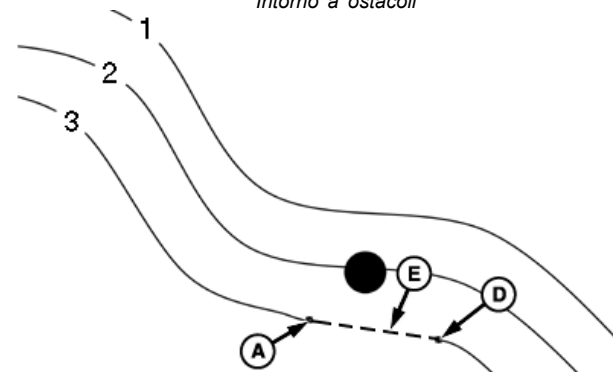
NOTA: Il segmento di collegamento più lungo (segmento creato tra MESSA IN PAUSA e RIPRESA della registrazione) che possa essere creato è di 0,8 km (0.5 miles) (2640 ft). In caso di distanze superiori, il segmento non si collega, con conseguente generazione di un'interruzione nel percorso.

A—Registrazione in pausa
B—Segmento generato per collegare i due punti
C—Il percorso del trattore non viene registrato durante la pausa

D—Ripresa della registrazione
E—Percorso registrato come linea retta tra i punti A e D



Intorno a ostacoli



Percorso rettilineo

PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

zb48j1t,1692100048683 -39-19SEP23-8/8

Curve AB

Principio di funzionamento

La modalità Curve AB consente all'operatore di guidare lungo passate parallele curve che hanno punti terminali a una delle due estremità del campo. Le linee di guida sono parallele alla linea in entrambe le direzioni e vengono generate in base alla linea originale, affinché eventuali errori di sterzata non si propaghino sull'intero campo.

La linea 0 è quella di riferimento, sulla quale si basano tutte le successive passate curve realizzate sul campo. Una volta creata la prima curva AB (Linea 0), verranno generate 4 linee. Al completamento dell'ultima passata visualizzata sullo schermo, il sistema continua a generarne altre supplementari.

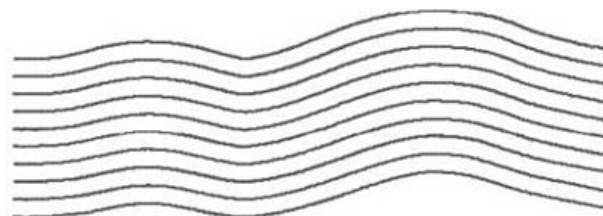
NOTA: Salto passata è disponibile in modalità Curve AB.

Generazione di informazioni sul percorso Curva AB

Mentre il sistema genera le passate iniziali dopo aver registrato la Linea 0 o durante la generazione di ulteriori passate, sulla schermata della vista prospettica compare il testo "Generazione in corso Curva AB". Durante questa operazione non è possibile allontanarsi dal percorso.

Limiti Generazione Curva AB - La curva AB registrata inizialmente deve avere una lunghezza minima di 10 ft. per poter essere utilizzata dal sistema di guida. Il veicolo, inoltre, deve trovarsi entro 400 metri (0.25 miles) dal punto in cui si era registrata la Linea 0. Se il veicolo si trova oltre questo limite, possono passare diversi minuti prima che si generi un percorso visibile sullo schermo. Durante questo periodo si visualizza il messaggio "Generazione linea curva AB..."

PC9028 —UN—16APR06



Modalità curve AB

Curve AB multiple in un campo - Un campo può contenere percorsi con più curve AB, ciascuna delle quali deve essere registrata e denominata in modo unico.

Numerazione linea - Le linee vengono numerate per consentire salti passata e per poter facilmente ritrovare le passate. L'etichetta direzionale (N, S, E o O) dipende dalla direzione determinata tra il primo e l'ultimo punto della curva.

La curvatura del percorso varia a mano a mano che i percorsi successivi diventano più convessi o concavi.

Creazione di una nuova curva AB

Procedere come segue per impostare la prima curva AB (Linea 0), sulla quale si basano tutte le successive passate curve realizzate sul campo.

NOTA: In uno stesso campo è possibile registrare più curve AB. Sarà necessario denominarle e registrarle separatamente.

zb48j1t,1692100403680 -39-17SEP23-1/7

1. Selezionare Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1692100403680 -39-17SEP23-2/7

2. Selezionare GreenStar™ (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar™ (GS3)

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1692100403680 -39-17SEP23-3/7

3. Selezionare sistema di guida

PC590571 —UN—17AUG23



Sistema di guida

zb48j1t,1692100403680 -39-17SEP23-4/7

4. Selezionare Curve AB da Modo tracking.

PC590565 —UN—17AUG23



Curve AB da Modo tracking

5. Selezionare Nome delle curve AB da Nome della passata. Se non esiste alcun nome, crearne uno selezionando Nuova passata.

6. Guidare la macchina nel punto prescelto del campo per l'inizio della linea.

7. Avviare la registrazione Selezionare la funzione di registrazione.

8. Dopo la selezione, Registrazione viene sostituita da:

a. Pausa

zb48j1t,1692100403680 -39-17SEP23-5/7

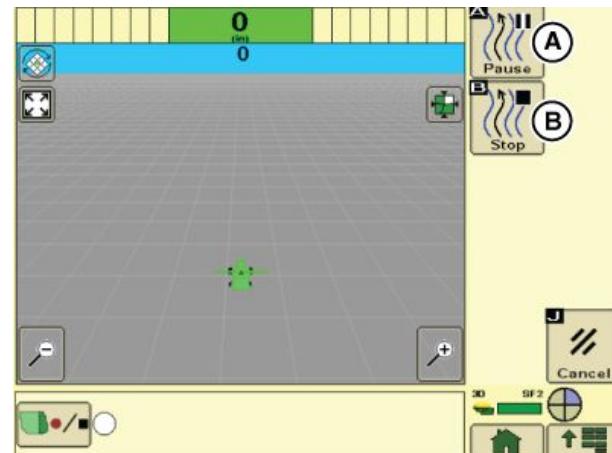
b. Stop

9. Eseguire la passata iniziale. Sulla mappa compare una linea di guida blu.

NOTA: Quando si guida in senso rettilineo, il percorso registrato potrebbe non essere visualizzato dietro l'icona della macchina sul display. il percorso compare non appena si sterza.

10. Premere Stop (B) registrazione al termine della passata, che viene memorizzata.

NOTA: Se si perde il segnale GPS durante la registrazione, questa si interrompe; la curva AB registrata sino a quel momento sarà salvata. Se la curva AB non è quella desiderata dall'operatore, la si può eliminare mediante il pulsante Cancella passata sulla pagina Impostazione passata.



Pagina Imposta curva AB

A—Pausa

B—Stop

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1692100403680 -39-17SEP23-6/7

PC590590 —UN—17AUG23

Registrazione di un percorso rettilineo o navigazione intorno a ostacoli

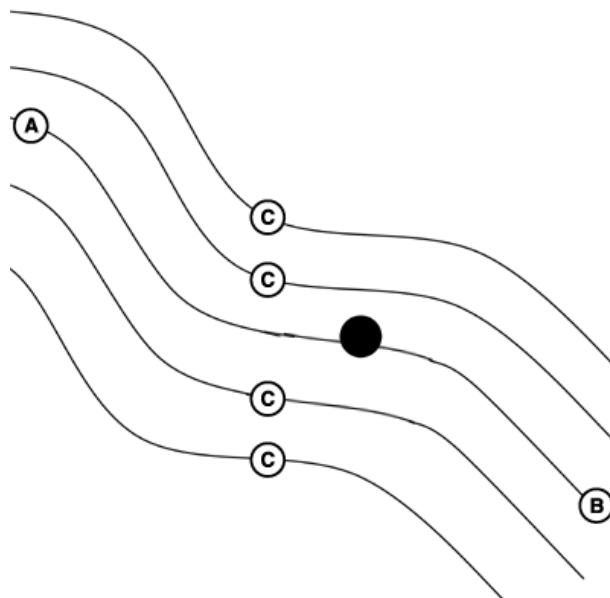
1. Iniziare la registrazione delle curve AB.
2. Selezionare Pausa registrazione per interrompere temporaneamente la registrazione del percorso del veicolo.
3. Selezionare Registrazione curve AB per riprendere la registrazione della curva AB.

La distanza tra i punti in cui la registrazione è stata messa in pausa e riavviata viene tracciata con una linea retta. Questa opzione può essere utile quando il percorso comprende una lunga sezione rettilinea o quando si devono aggirare ostacoli.

NOTA: Il segmento di collegamento più lungo (segmento creato tra l'inizio e l'annullamento della pausa) che può essere creato è di 0,8 km (0,5 miglia) (2.640 ft). In caso di distanze superiori, il segmento non si collega, con conseguente generazione di un'interruzione nel percorso.

A—Pausa prima dell'ostacolo
B—Ripresa dopo l'ostacolo

C—Percorsi generati dalla
Linea 0



Navigazione intorno a ostacoli

PC9030C —UN—27OCT06

zb48j1t,1692100403680 -39-17SEP23-7/7

Linea circolare

PC582158 —UN—01AUG23

Principio di funzionamento

Passata circolare consente all'operatore di guidare lungo cerchi concentrici in un campo con irrigazione a pivot. L'operatore può creare un cerchio iniziale in vari modi; una volta definito il cerchio iniziale, vengono creati tutti quelli successivi.

La modalità Passata circolare è disponibile per sistemi di guida manuali; tuttavia, per usare AutoTrac™ in tale modalità occorre che siano attivati sia AutoTrac™ sia Pivot Pro. quest'ultimo è disponibile solo in Nord America.

Le coordinate di latitudine e longitudine del Centro cerchio sono salvate e associate a un nome campo. Se non c'è alcun campo selezionato quando si definisce il centro del cerchio, vengono salvati centri di cerchi globali che potranno essere richiamati in futuro se necessario.

Creazione di una nuova linea circolare

1. Selezionare Menu.



Menu

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1692100524545 -39-17SEP23-1/6

2. Selezionare GreenStar™ (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar™ (GS3)

zb48j1t,1692100524545 -39-17SEP23-2/6

3. Selezionare sistema di guida

PC590571 —UN—17AUG23



Sistema di guida

zb48j1t,1692100524545 -39-17SEP23-3/6

4. Selezionare Passata circolare da Modo tracking.

PC590567 —UN—17AUG23



Passata circolare da Modo Tracking

5. Selezionare il nome della passata circolare da Nome linea. Se non esiste alcun nome, crearne uno selezionando Nuova passata.

6. Guidare la macchina nel punto prescelto del campo per l'inizio della linea.

del centro del cerchio ottimale e una linea maggiormente precisa, si consiglia di percorrere l'intero cerchio.

Metodo del cerchio guida

Consente di creare un cerchio percorrendo almeno il 10 per cento del cerchio desiderato. Per ottenere un calcolo

1. Spostarsi sino al punto desiderato nel campo per guidare lungo una passata circolare.

zb48j1t,1692100524545 -39-17SEP23-4/6

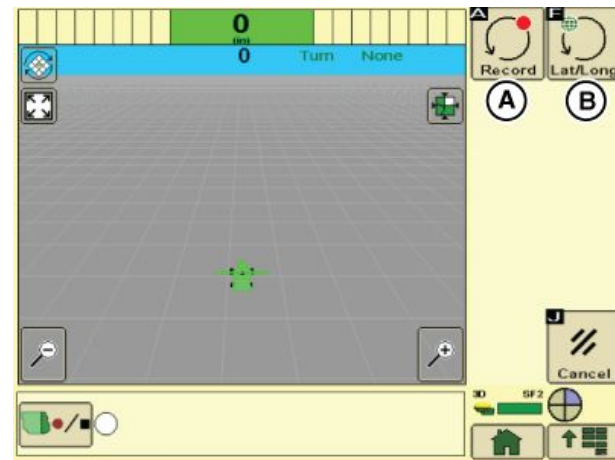
2. Selezionare la registrazione (A) per guidare la passata circolare.

3. Selezionare Stop registrazione cerchio. Le passate circolari vengono create automaticamente con la larghezza passata definita nella procedura di impostazione.

NOTA: Il pulsante Stop registrazione cerchio compare quando si è guidato lungo il cerchio per un tratto sufficiente a calcolare il punto centrale.

A—Registra

B—Lat/Long



Pagina Impostazione della passata circolare

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1692100524545 -39-17SEP23-5/6

PC590591 —UN—17AUG23

Metodo Lat/Long

1. Selezionare Passata Lat/Long (B).
2. Immettere i valori desiderati di latitudine e longitudine in gradi decimali. I precedenti valori di latitudine e longitudine associati al campo vengono visualizzati quando compare per la prima volta la schermata di immissione.
3. Salvare i valori selezionando Accetto (C). Le passate circolari vengono create automaticamente con la larghezza passata definita nella procedura di impostazione.

NOTA: Può essere necessario allineare il veicolo alla linea della torre di pivotaggio o usare Spostamento linea al centro per allineare le passate al veicolo.

A—Latitudine
B—Longitudine

C—Accetta

Punto centrale

zb48j1t,1692100524545 -39-17SEP23-6/6

PC590584 —UN—17AUG23

Cercafilare

PC582158 —UN—01AUG23

1. Selezionare Menu.



Menu

zb48j1t,1692279954088 -39-17SEP23-1/3

2. Selezionare GreenStar™ (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar™ (GS3)

zb48j1t,1692279954088 -39-17SEP23-2/3

3. Selezionare sistema di guida
4. Selezionare Ricerca fila da Modo tracking.
5. Andare su Visualizza.
6. Selezionare Imposta filare.

PC590571 —UN—17AUG23



Sistema di guida

zb48j1t,1692279954088 -39-17SEP23-3/3

Display Generazione 4—Passata

Linea dritta

1. Selezionare Menu.

PC28961 —UN—24APR23



Menu

zb48j1t,1692106465016 -39-17SEP23-1/9

2. Selezionare Sistema di guida AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Sistema di guida AutoTrac

zb48j1t,1692106465016 -39-17SEP23-2/9

3. Selezionare Imposta passata.

PC590575 —UN—17AUG23



Imposta passata

zb48j1t,1692106465016 -39-17SEP23-3/9

4. Selezionare Nuova passata se non è disponibile alcuna passata esistente.

PC590576 —UN—17AUG23



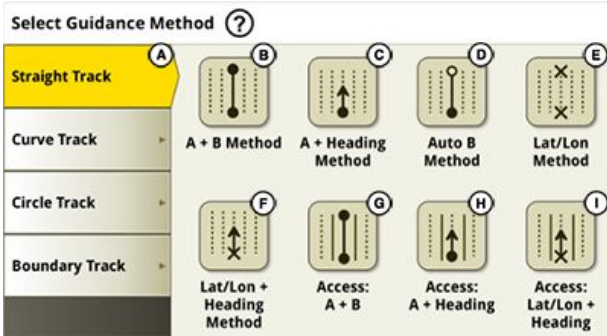
Nuova passata

zb48j1t,1692106465016 -39-17SEP23-4/9

5. Selezionare Linea dritta (A). Selezionare qualsiasi metodo tra le opzioni disponibili.

A—Linea dritta
B—Metodo A + B
C—Metodo A + Direzione
D—Metodo B automatico
E—Metodo Lat./Lon.

F—Metodo Lat./Lon. +
Direzione
G—Accesso: A + B
H—Accesso: A+ Direzione
I—Accesso: Lat/Lon +
Direzione



Opzioni linea dritta

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1692106465016 -39-17SEP23-5/9

PC28845 —UN—22AUG23

6. Selezionare il nome della passata.

PC590577 —UN—17AUG23

Track Name

Track 1



Nome linea

zb48j1t,1692106465016 -39-17SEP23-6/9

7. Selezionare Campo.

PC590578 —UN—17AUG23

Field

South 40



Campo

zb48j1t,1692106465016 -39-17SEP23-7/9

9. Selezionare Imposta A.

PC590579 —UN—17AUG23

Set A

Imposta A

zb48j1t,1692106465016 -39-17SEP23-8/9

10. Selezionare Imposta B.

PC590580 —UN—17AUG23

Set B

Imposta B

zb48j1t,1692106465016 -39-17SEP23-9/9

Linea curva

PC28961 —UN—24APR23

1. Selezionare Menu.



Menu

zb48j1t,1692108125002 -39-17SEP23-1/6

2. Selezionare Sistema di guida AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Sistema di guida AutoTrac

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1692108125002 -39-17SEP23-2/6

3. Selezionare Imposta passata.

PC590575 —UN—17AUG23



Imposta passata

zb48j1t,1692108125002 -39-17SEP23-3/6

4. Selezionare Nuova passata se non è disponibile alcuna passata esistente.

PC590576 —UN—17AUG23



Nuova passata

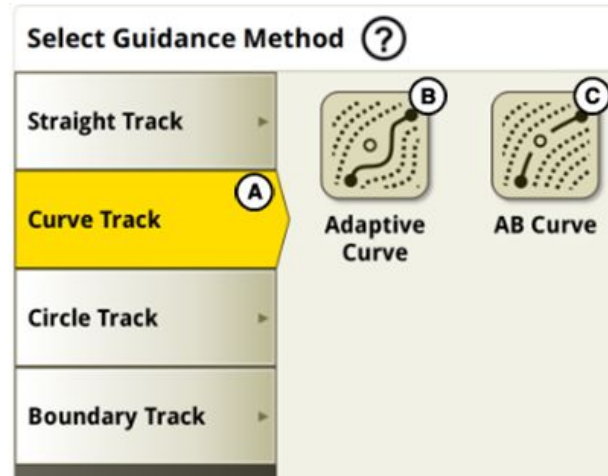
zb48j1t,1692108125002 -39-17SEP23-4/6

5. Selezionare Passata curva (A). Selezionare qualsiasi metodo tra le opzioni disponibili.

6. Guidare verso il punto prescelto del campo.

A—Linea curva
B—Curva adattativa

C—Curva AB



Opzioni passata curva

zb48j1t,1692108125002 -39-17SEP23-5/6

PC28846 —UN—22AUG23

7. Per iniziare la registrazione selezionare Registra (A).

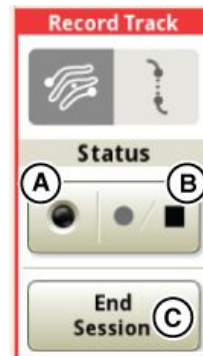
8. Selezionare Termina sessione (C) per terminare la registrazione.

9. Selezionare OK per salvare la sessione o Annulla per tornare alla sessione di registrazione della curva.

NOTA: Una volta terminata, è possibile aggiungere alla sessione ulteriori segmenti della curva modificando la passata.

A—Registra
B—Pausa/Stop

C—Termina sessione



Registrare il percorso

zb48j1t,1692108125002 -39-17SEP23-6/6

PC590588 —UN—17AUG23

Linea circolare

PC28961 —UN—24APR23

1. Selezionare Menu.



Menu

zb48j1t,1692108138989 -39-17SEP23-1/7

2. Selezionare Sistema di guida AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Sistema di guida AutoTrac

zb48j1t,1692108138989 -39-17SEP23-2/7

3. Selezionare Imposta passata.

PC590575 —UN—17AUG23



Imposta passata

zb48j1t,1692108138989 -39-17SEP23-3/7

4. Selezionare Nuova passata se non è disponibile alcuna passata esistente.

PC590576 —UN—17AUG23



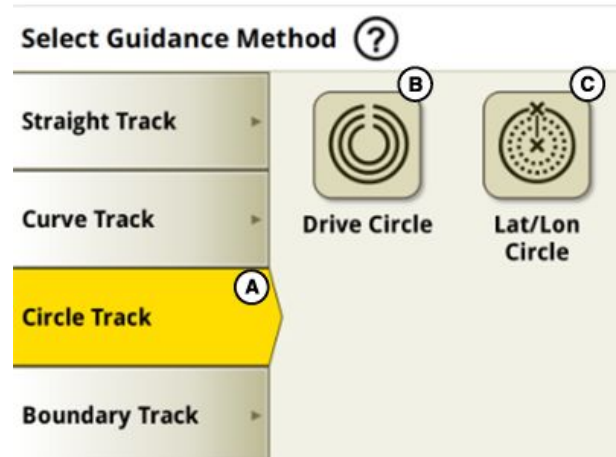
Nuova passata

zb48j1t,1692108138989 -39-17SEP23-4/7

5. Selezionare Passata circolare (A). Selezionare qualsiasi metodo tra le opzioni disponibili.

A—Linea circolare
B—Cerchio guida

C—Cerchio lat./long.



Opzioni passata circolare

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1692108138989 -39-17SEP23-5/7

PC28847 —UN—22AUG23

Cerchio guida

1. Spostarsi sino al punto desiderato nel campo per guidare lungo una passata circolare.
2. Selezionare Avvio (A) per registrare una nuova passata.
3. Eseguire la passata circolare desiderata.
4. Selezionare Fine (B) per arrestare la registrazione.

NOTA: Fine compare quando si è guidato lungo il cerchio per un tratto sufficiente a calcolare il punto centrale.

A—Avvio
B—Fine

C—Annulla



Guidare passata circolare.

zb48j1t,1692108138989 -39-17SEP23-6/7

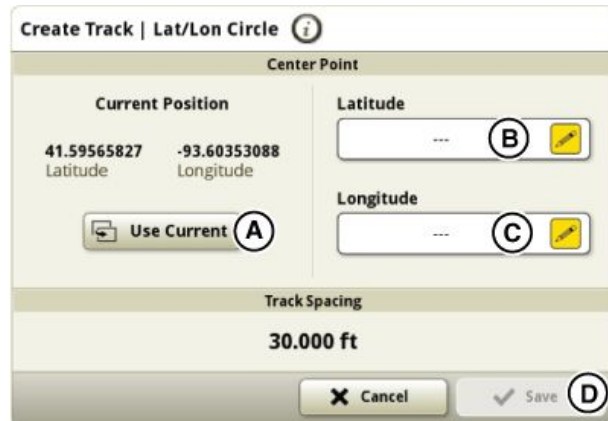
PC590587 —UN—17AUG23

Cerchio lat./long.

1. Spostarsi sino al punto desiderato nel campo per guidare lungo una passata circolare.
2. Selezionare Usa corrente (A) se latitudine e longitudine correnti sono corrette.
3. Selezionare Latitudine (B) e Longitudine (C).
4. Selezionare Salva (D).

A—Usa corrente
B—Latitudine

C—Longitudine
D—Salva



Passata circolare Lat/Lon

zb48j1t,1692108138989 -39-17SEP23-7/7

PC590592 —UN—17AUG23

Tracciamento confini

PC28961 —UN—24APR23

1. Selezionare Menu.



Menu

zb48j1t,1692108148895 -39-17SEP23-1/5

2. Selezionare Sistema di guida AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Sistema di guida AutoTrac

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1692108148895 -39-17SEP23-2/5

3. Selezionare Imposta passata.

PC590575 —UN—17AUG23



Imposta passata

zb48j1t,1692108148895 -39-17SEP23-3/5

4. Selezionare Nuova passata se non è disponibile alcuna passata esistente.

PC590576 —UN—17AUG23



Nuova passata

zb48j1t,1692108148895 -39-17SEP23-4/5

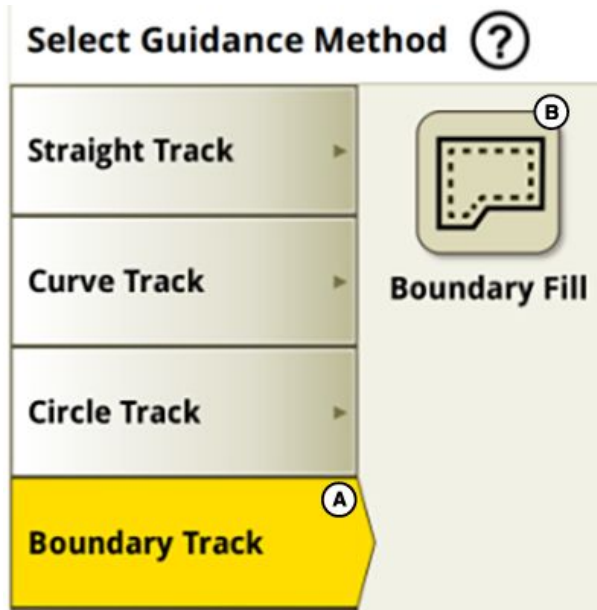
5. Selezionare Passata confine (A). Selezionare Riempimento confine (B).

6. Selezionare campo e confine per generare il tracciamento di riempimento del confine.

7. Selezionare Avanti per impostare il riempimento del confine.

A—Tracciamento confini

B—Riempimento confine



Opzioni passata confine

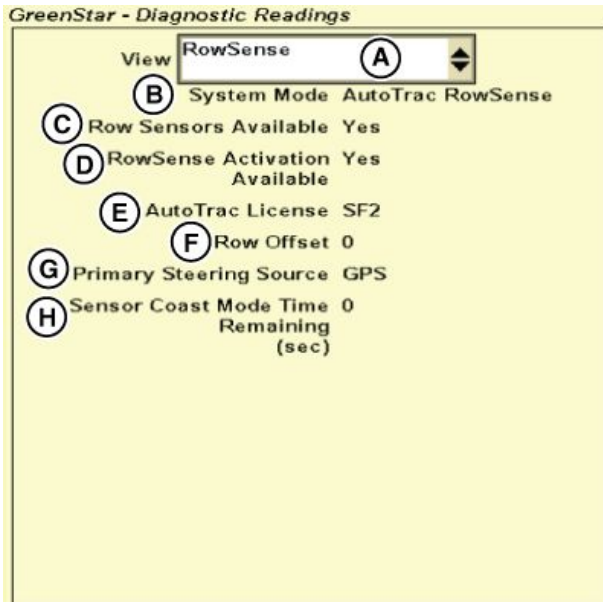
zb48j1t,1692108148895 -39-17SEP23-5/5

PC28848 —UN—22AUG23

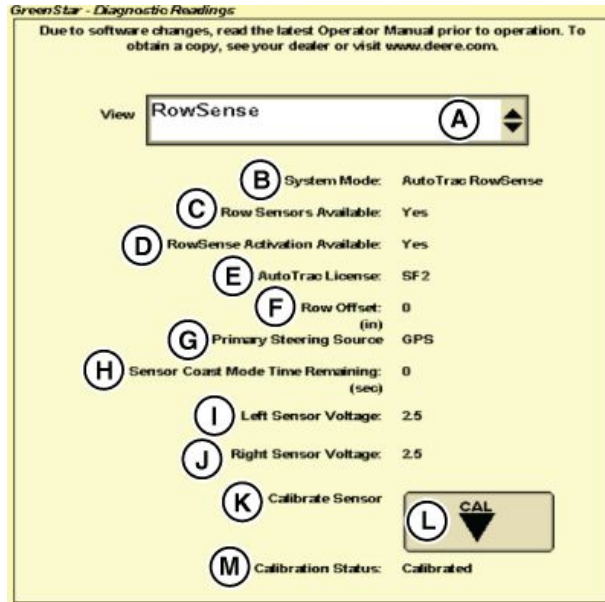
Diagnosticca

Schermate diagnostiche per GreenStar™ 3

NOTA: Possibili risposte relative alla diagnostica corredate da una breve spiegazione.



Letture diagnostiche per GreenStar™ 3 CommandCenter™



Letture diagnostiche display GreenStar™ 3

- A—Vista
B—Modalità sistema
C—Sensori filari disponibili
D—Attivazione RowSense disponibile

- E—Licenza AutoTrac
F—Sfalsamento filare
G—Sorgente sterzo primaria
H—Tempo residuo modalità rallentamento sensore

Sensori filari disponibili

- A — Sì
- B — No

Attivazione Sistema guidafile disponibile

- A — Sì (se l'attivazione di AutoTrac RowSense GS3 è disponibile)
- C — No (se l'attivazione di AutoTrac RowSense GS3 non è disponibile)

Licenza AutoTrac

- A — Sì (SF1)
- B — Sì (SF2)
- C — No

Scarto filare

- Valore di Scarto filare attuale, distanza misurata in (in.) o (mm).

Sorgente sterzo primaria

- A — Nessuno

- I— Tensione sensore sinistro
J— Tensione sensore destro
K—Tarare il sensore
L— CAL

M—Stato calibrazione

- B — GPS
- C — Sensori filari

Tempo residuo modalità rallentamento sensore

- Timer del conto alla rovescia se il segnale GPS è perso, visualizzato in secondi.

Tensione sensore sinistro

- La tensione di riposo del sensore deve essere inferiore a 2,5 V.

Tensione sensore destro

- La tensione di riposo del sensore deve essere superiore a 2,5 V.

Tarare il sensore

Stato calibrazione

- Calibrato
- Non tarato

zb48j1t,1692098536255 -39-12SEP23-1/1

Schermata diagnostica per Gen4

Stato AutoTrac™: Lo stato AutoTrac visualizza il Grafico a torta Autotrac e Commutatore ON/OFF Autotrac.

NOTA: I valori delle prestazioni di tracking e delle condizioni vengono calcolati costantemente quando AutoTrac è inserito (4/4 del grafico a torta dello stato) e viene effettuato il tracking lungo la linea. I valori non si aggiornano quando AutoTrac™ scende a 3/4 o 2/4 del grafico a torta dello stato, e i valori diventano "----" se il grafico a torta dello stato è 1/4.

Prestazioni tracking (A)

NOTA: ciascuno dei seguenti valori viene visualizzato come valore 95 percentile, ovvero il 95% del tempo, le prestazioni saranno uguali o superiori al valore visualizzato.

Errore laterale 95% - La distanza tra la macchina e la linea più vicina. L'errore aumenta fino a quando la macchina raggiunge la metà tra due passate, quindi diminuisce quando la macchina si avvicina alla passata successiva. In condizioni ottimali, questi valori devono essere uguali o inferiori a:

	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)
Errore laterale (tutti i tipi di passata)	4 cm (1.6 in)	8 cm (3.2 in)	12 cm (4.7 in)

Errore di direzione 95%: indica il rapporto tra la direzione della macchina e la passata corrente. In condizioni ottimali, questi valori devono essere uguali o inferiori a:

	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)
Linea dritta	0,8°	1°	1,2°
Passata curva/circolare (questo valore dipende dall'affilatura della curva. Le curve più affilate hanno valori più alti).	1,6°	3,0°	3,6°

Tasso di imbardata 95%: velocità di sterzata della macchina, che influenza le prestazioni di tracking. In

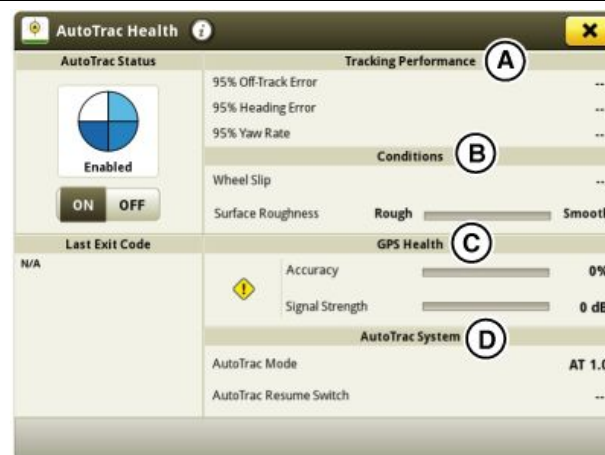
condizioni ottimali, questi valori devono essere uguali o inferiori a:

	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)
Linea dritta	1°	1,5°	1,8°
Passata curva/circolare (questo valore dipende dall'affilatura della curva. Le curve più affilate hanno valori più alti).	2°	4,5°	5,4°

Condizioni (B)

NOTA: I valori al di fuori della gamma ottimale mostrano un indicatore di stato LED giallo. I valori all'interno della gamma ottimale mostrano un indicatore di stato LED verde.

Asperità superficie - Misura della superficie di funzionamento della macchina. Viene calcolata utilizzando l'input di passo, rollio e velocità dal ricevitore StarFire. La barra dell'indicatore dell'asperità di superficie



Schermata diagnostica per Gen4

A—Prestazioni tracking
B—Condizioni

C—Funzionalità GPS
D—Sistema AutoTrac™

è gialla quando il valore è fuori dalla gamma ottimale, e verde quando il valore è all'interno della gamma ottimale.

Slittamento ruote: la percentuale di slittamento ruote viene misurata confrontando la lettura della velocità delle ruote della macchina con la velocità GPS. Un valore superiore al 6% indica che lo slittamento delle ruote potrebbe influire negativamente sulle prestazioni di AutoTrac.

Salute GPS (C)

Continua alla pagina seguente

zb48j1t,1692676792441 -39-23AUG23-1/2

Precisione - Precisione della posizione del ricevitore visualizzata come percentuale. Per ottenere la precisione dichiarata e la ripetibilità, la precisione necessaria è del 100%.

Intensità segnale - Qualità del segnale di correzione StarFire ricevuto dal ricevitore.

Sistema AutoTrac™ (D)

Modalità AutoTrac™ - Indica il tipo di unità di comando AutoTrac™ installata sulla macchina.

Unità di comando	Modalità AutoTrac
AT2 (7R S.N. 110101—, 8R S.N. 160001—, 8RT S.N. 923001—, 8RX S.N. 801001—)	AT 2.0
AT1 (unità di comando AutoTrac integrata o installata in fabbrica)	AT 1.0
AutoTrac Controller 300	ATC 300
Unità di comando AutoTrac – Raven	ATC Raven
Unità di comando AutoTrac - Reichhardt	ATC Reichhardt
Unità di comando AutoTrac Deere	ATC Deere
AutoTrac Universal 300	ATC 300
AutoTrac Universal 200	ATC 200
AutoTrac Universal 100	ATC 100

Interruttore di ripristino AutoTrac - Indica ON quando l'interruttore di ripristino AutoTrac è premuto e OFF quando l'interruttore di ripristino viene rilasciato.

zb48j1t,1692676792441 -39-23AUG23-2/2

Pulizia dei sensori filari

Pulizia dei sensori filari

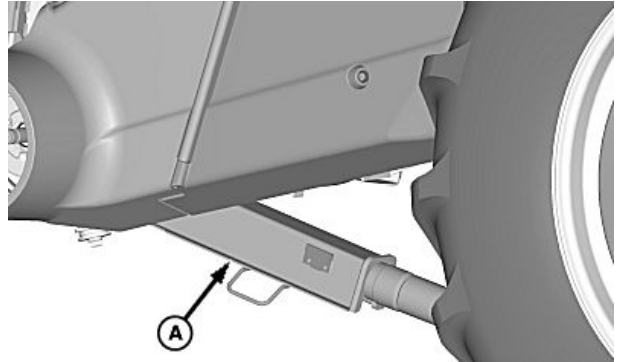
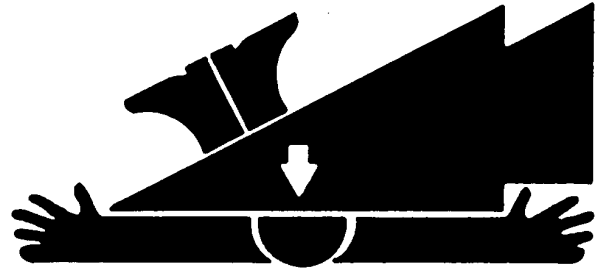
⚠ ATTENZIONE: Arrestare il motore, inserire il freno di stazionamento ed estrarre la chiave.

Sollevare la testata ed abbassare il fermo di sicurezza (A) sullo stelo del cilindro idraulico.

È necessario verificare quotidianamente l'eventuale necessità di un intervento di pulizia sui sensori filari. L'eventuale accumulo di materiale sui sensori può impedirne il libero movimento e comprometterne le prestazioni. Per pulire i sensori filari, rimuovere le impurità da essi ed aree circostanti. Verificare che i sensori si muovano liberamente, senza impedimenti.

Verificare annualmente l'eventuale presenza di usura eccessiva in boccole ed alberi dei sensori. Sostituire secondo necessità.

A—Fermo di sicurezza



TS686—UN—21SEP89

H90891—UN—26FEB08

KR43067,00000B3 -39-11NOV08-1/1

Indice alfabetico

	Pagina		Pagina
A		P	
Abilitazione del sistema	15-1	Modalità Documentazione	
Abilitazione/disabilitazione stato sensore	15-1	Curve adattive	40-7
Allineamento		Modalità immissione filare	
Sistema guidafile	25-6, 30-2	Pulsante Ripristina	15-1
Allineamento stocchi		Modalità Sistema guidafile	
Sensori filari	25-6, 30-2	Pulsante Ripristina	15-1
Attivazione	20-1		
C		R	
Calibrazione		Parole di segnalazione, comprensione	5-1
Diagnostica	55-1	Pulizia	
Sensori filari	25-8, 30-3	Sensori filari	60-1
Compatibilità	20-1	Pulsante 2	
Curve adattive		Pulsante Ripristina	15-1
Modalità AutoTrac	40-7	Pulsante 3	
Modalità Documentazione	40-7	Pulsante Ripristina	15-1
Registrazione manuale	40-7	Pulsante Ripristina	
		Impostazione	15-1
		Modalità immissione filare	15-1
		Modalità Sistema guidafile	15-1
		Pulsante 2	15-1
		Pulsante 3	15-1
D		S	
Diagnostica	55-1	Segnale perso	
		Sensore filari	35-1
		Sensore filari	
		Funzionamento con GPS	35-1
		Icona	35-1
		Installato	35-1
		Pulsante Stato	15-1
		Segnale perso	35-1
		Sensori filari	
		Allineamento stocchi	25-6, 30-2
		Calibrazione	25-8, 30-3
		Pulizia	60-1
		Tempo di trattenimento	15-1
		Tensioni	25-8, 30-3
		Sfalsamenti	
		Sistema guidafile	25-6, 30-2
		Sicurezza	
		Manutenzione, misure di sicurezza	5-2
		Sistema guidafile	
		Allineamento	25-6, 30-2
		Diagnostica	55-1
		Impostazione scarto	25-6, 30-2
		Sparticampo	25-6, 30-2
F			
Filare casuale	25-6, 30-2		
G			
GPS			
Sensore filari	35-1		
I			
Icona			
Sensore filari	35-1		
Impostazione			
Pulsante Ripristina	15-1		
Informazioni generali			
Riferimenti generali			
Marchi commerciali	-3		
Installato			
Sensore filari	35-1		
L			
Leva multifunzione	15-1		
M			
Manutenzione			
Pulizia dei sensori filari	60-1		
Modalità AutoTrac			
Curve adattive	40-7		

Continua alla pagina seguente

Pagina

SSU	15-1
Svolta a finecampo	35-2

T

Tempo di trattenimento	15-1
Tensioni	
Sensori filari	25-8, 30-3

V

Valore di scarto	20-1
------------------------	------

Manuali di manutenzione John Deere disponibili

Documentazione tecnica

La documentazione tecnica può essere acquistata presso John Deere. Le pubblicazioni sono disponibili in formato cartaceo o CD-ROM.

Le ordinazioni possono essere effettuate mediante uno dei metodi seguenti:

- Store di documentazione tecnica John Deere:
www.JohnDeere.com/TechInfoStore
- Chiamare il numero 1-800-522-7448
- Consultare il concessionario John Deere.

Le informazioni disponibili comprendono:

I CATALOGHI DEI RICAMBI elencano i ricambi disponibili per la macchina con figure a vista esplosa per facilitare l'identificazione dei pezzi. Sono utili anche per l'assemblaggio e lo smontaggio.



TS189—UN—17JAN89

DX,SERVIT -39-07DEC16-1/4

I MANUALI DELL'OPERATORE forniscono informazioni relative a sicurezza, funzionamento, manutenzione e assistenza.



TS191—UN—02DEC88

DX,SERVIT -39-07DEC16-2/4

I MANUALI TECNICI forniscono informazioni per l'assistenza della macchina. Comprendono specifiche, procedure di assemblaggio e smontaggio illustrate, schemi del flusso dell'olio idraulico e schemi elettrici. Alcuni prodotti hanno manuali separati relativi alle informazioni di riparazione e diagnosi. Alcuni pezzi, ad esempio i motori, sono trattati in manuali tecnici dei componenti separati.



TS224—UN—17JAN89

Continua alla pagina seguente

DX,SERVIT -39-07DEC16-3/4

Il PROGRAMMA DI FORMAZIONE comprende cinque serie complete di libri e tratta informazioni di base indipendenti dal produttore:

- La serie Agricultural Primer si occupa delle tecnologie nell'ambito dell'agricoltura e dei ranch.
- La serie Farm Business Management prende in esame problemi "reali" e offre soluzioni pratiche nelle aree del marketing, della finanza, della selezione delle attrezzature e della conformità.
- I manuali basilari relativi all'assistenza indicano come riparare ed eseguire la manutenzione delle attrezzature off-road.
- I manuali basilari relativi al funzionamento della macchina indicano le capacità e le regolazioni della macchina, le possibilità di migliorare le prestazioni ed eliminare le operazioni sul campo superflue.
- I manuali delle nozioni fondamentali sulla manutenzione di macchine compatte contengono istruzioni



sull'assistenza e la manutenzione di attrezzature con una potenza PTO max di 40.

DX,SERVLIT -39-07DEC16-4/4

TS1663 —UN—10OCT97

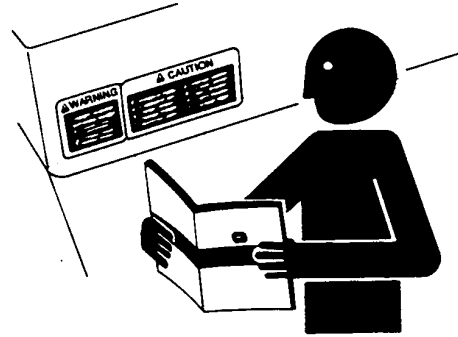
La nostra assistenza per la vostra efficienza

John Deere al vostro servizio

La SODDISFAZIONE DEL CLIENTE è importante per John Deere.

I nostri concessionari si impegnano per fornire ricambi e assistenza in modo veloce ed efficiente:

- manutenzione e ricambi di supporto per le vostre macchine.
- tecnici incaricati delle manutenzione addestrati e attrezzi di diagnosi e riparazione necessari per intervenire sull'equipaggiamento.



TS201—UN—15APR13

PROCESSO DI RISOLUZIONE DEI PROBLEMI PER LA SODDISFAZIONE DEL CLIENTE

Il concessionario John Deere intende offrire supporto per le vostre macchine e risolvere eventuali problemi che potreste incontrare.

1. Quando si contatta il concessionario, tenere a portata di mano le seguenti informazioni:

- modello della macchina e numero di identificazione del prodotto
- data dell'acquisto

– natura del problema

2. Discutere il problema con il direttore dell'Assistenza presso il concessionario.

3. Se non fosse possibile risolvere il problema, esporlo al titolare della concessionaria e richiedere assistenza.

4. Se si verifica continuamente un problema che il concessionario non è in grado di risolvere, chiedere al concessionario di contattare John Deere per l'assistenza. In alternativa, contattare il centro di assistenza Ag 1-866-99DEERE (866-993-3373) o inviare un'e-mail a www.deere.com/en_US/ag/contactus/.

DX,IBC.2 -39-01MAR06-1/1

