

AutoTrac RowSense -leikkuupuimuri ja puuvilla



JOHN DEERE



KÄYTTÖOHJE

AutoTrac RowSense -leikkuupuimuri ja puuvilla

OMPFP24385 PAINOS K3 (FINNISH)

Johdanto

Johdanto

KIITÄMME SINUA tämän John Deere -tuotteen hankinnasta.

PEREHDY TÄHÄN KÄSIKIRJAAN huolella, jotta opit laitteen oikean käyttö- ja huoltotekniikan. Muuten seurauksena voi olla henkilövahinko tai laitteiden vaurioituminen. Käyttöohje ja laitteen turvamerkki ovat saatavana useilla kielillä. (Tilaa osoitteesta <https://techpubs.deere.com/>.)

TÄMÄ KÄSIKIRJA on laitteeseen kiinteästi kuuluva osa ja sen tulee siirtyä uudelle omistajalle laitteen myynnin yhteydessä.

MITTAYKSIKÖINÄ tässä käyttöohjeessa käytetään sekä metrisiä mittoja että vastaavia amerikkalaisia mittoja. Käytä vain sopivankokoisia varaosia ja kiinnittimiä. Metrijärjestelmän mukaisia tai tuumamittaisia kiinnittimiä varten saatetaan tarvita erityisiä metrijärjestelmän mukaisia tai tuumamittaisia työkaluja.

Koneen tai työvälineen OIKEA JA VASEN PUOLI on määritelty normaaliin ajosuuntaan nähden.

KIRJAA TUOTTEEN TUNNISTENUMEROT (PIN) käyttöohjeeseen. Merkitse kaikki numerot huolellisesti muistiin siltä varalta, että laite varastetaan. Numerot

auttavat laitteen jäljittämässä. Myös jälleenmyyjäsi tarvitsee tunnistusnumeroita varaosien tilaamisen yhteydessä. Säilytä tunnistusnumeroita myös varmassa varapaikassa erillään koneesta tai laitteesta.

TAKUU annetaan osana John Deeren tukiohjelmia asiakkaille, jotka käyttävät ja huoltavat laitteitaan tässä käyttöohjeessa kuvatulla tavalla. Takuuehdot on selostettu jälleenmyyjän luovuttamassa takuutodistuksessa.

Takuun mukaisesti John Deere takaa tuotteensa siltä varalta, että niissä ilmenee vikoja takuuajana. Joissakin tapauksissa John Deere suorittaa myös maksuttomia parannuksia jälkiasennuksina, vaikka tuotteen takuuajaksi olisi jo umpeutunut. Jos laitetta käytetään väärin tai siihen tehdään tehtaan alkuperäisten määritysten vastaisia muutoksia, takuu mitätöityy ja jälkiasennuksina tehtävät parannukset voidaan evätä.

Jos et ole tämän laitteen alkuperäinen omistaja, sinun kannattaa ilmoittaa paikalliselle John Deere -jälleenmyyjälle tämän koneen sarjanumero. Siten John Deeren on helpompi tiedottaa sinulle tärkeistä aiheista tai tuoteparannuksista.

Sarjanumero:

zb48j1t,1692254533140 -22-17AUG23-1/1

Tavaramerkit

Tavaramerkit	
AMST TM	Deere and Company -yhtiön tavaramerkki
Android TM	Google, Inc. -yhtiön tavaramerkki
Apple®	Apple, Inc. -yhtiön tavaramerkki
AutoTrac TM	Deere and Company -yhtiön tavaramerkki
Bluetooth®	Bluetooth SIG:n tavaramerkki
CommandCenter TM	Deere and Company -yhtiön tavaramerkki
GreenStar TM	Deere and Company -yhtiön tavaramerkki
iGrade TM	Deere and Company -yhtiön tavaramerkki
iTEC TM	Deere and Company -yhtiön tavaramerkki
JDLINK TM	Deere and Company -yhtiön tavaramerkki
John Deere Remote Display Access TM	Deere and Company -yhtiön tavaramerkki
Microsoft®	Microsoft Corporationin tavaramerkki Yhdysvalloissa ja muissa maissa
RowSense TM	Deere and Company -yhtiön tavaramerkki
Service ADVISOR TM	Deere and Company -yhtiön tavaramerkki
StarFire TM	Deere and Company -yhtiön tavaramerkki
StellarSupport TM	Deere and Company -yhtiön tavaramerkki
Surface Water Pro	Deere and Company -yhtiön tavaramerkki
Windows®	Microsoft Corporationin tavaramerkki Yhdysvalloissa ja muissa maissa

bvwmst,1690521760389 -22-22AUG23-1/1

Sisältö

Sivu	Sivu
Turvallisuus	
Turvallisuusohjeiden tunnistaminen	5-1
Varoitusten luokittelu	5-1
Turvallisuusohjeiden noudattaminen	5-1
Turvallinen kunnossapito	5-2
Elektronisten komponenttien ja pidikkeiden turvallinen käsittely	5-2
Opastusjärjestelmien turvallinen käyttö	5-3
Turvavyön asianmukainen käyttö	5-3
Puintiyksikön tapaturmavaara	5-3
Lakisääteiset ja vaatimustenmukaisuutta koskevat tiedot	
EY-vaatimustenmukaisuusvakuutus	10-1
Jatka-painike	
Jatka-painikkeen asetukset	15-1
AutoTrac RowSense	
Yleiskatsaus	20-1
Mallivuoden 2012 ja uudempien asetus- ja kalibrointijärjestelmä	
AutoTrac RowSense -järjestelmän määritys käyttämällä GreenStar-näyttöä	25-1
AutoTrac RowSense -järjestelmän määritys käyttämällä 4. sukupolven näyttöä	25-4
Rivinojauksen siirtymän asetus	25-6
Rivinsyötön asetus	25-6
Rivitunnistimen kalibrointi GreenStar-näytöllä	25-7
Rivitunnistimen kalibrointi 4. sukupolven näytöllä	25-8
Mallivuoden 2011 ja vanhempien asetus- ja kalibrointijärjestelmä	
AutoTrac RowSense -järjestelmän asetus	30-1
Rivinojauksen siirtymän asetus	30-2
Rivitunnistinten kalibrointitoimenpiteet	30-3
Järjestelmän käyttöönotto	
Näytöt ja merkkivalot	35-1
Rivitunnistimien kytkentä	35-2
GreenStar 3 -näyttö – ajolinja	
Suora ajolinja	40-1
Mukautuvat kaaret	40-5
AB-kaaret	40-8
Ympyräreitti	40-10
Row Finder	40-11
Vaihda ajoura	40-12
Ojareitti	40-12
Pengerreitti	40-12
GreenStar 3 CommandCenter – Ajolinja	
Suora ajolinja	45-1
Mukautuvat kaaret	45-3
AB-kaaret	45-7
Ympyräreitti	45-9
Row Finder	45-11
4. sukupolven näyttö – Ajolinja	
Suora ajolinja	50-1
Kaareva reitti	50-2
Ympyräreitti	50-4
Ohjatut ajourat	50-5
Diagnostiikka	
GreenStar 3:n diagnostiikkänäytöt	55-1
4. sukupolven näytön diagnostiikkänäyttö	55-2
Rivitunnistimien puhdistus	
Rivitunnistimien puhdistus	60-1

Alkuperäisohjeet. Kaikki tämän käsikirjan tiedot, kuvat ja spesifikaatiot perustuvat uusimpiin julkaisuhetkellä saatavilla oleviin tietoihin. Pidätämme oikeuden muutoksiin ilman erillistä ilmoitusta.

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

Turvallisuus

Turvallisuusohjeiden tunnistaminen

Tämä on turvallisuuteen liittyvä varoitusmerkki. Ole tietoinen mahdollisista tapaturmista, kun näet tämän symbolin koneesi kyljessä tai tässä käyttöoppaassa.

Noudata suositeltuja varotoimia ja turvallisuusohjeita.



DX,ALERT -22-03OCT22-1/1

T81388 —UN—28JUN13

Varoitusten luokittelu

VAARA; sana VAARA viittaa vaaralliseen tilanteeseen, jonka välttämättä jättäminen johtaa kuolemaan tai vakavaan loukkaantumiseen.

VAROITUS; sana VAROITUS viittaa vaaralliseen tilanteeseen, jonka välttämättä jättäminen voi johtaa kuolemaan tai vakavaan loukkaantumiseen.

HUOMIO; sana HUOMIO viittaa vaaralliseen tilanteeseen, jonka välttämättä jättäminen voi johtaa lievään loukkaantumiseen. Sanaa HUOMIO saatetaan käyttää myös kiinnittämään huomio riskialttiisiin toimiin, joista voi seurata loukkaantuminen.

Varoituksia VAARA, VAROITUS ja HUOMIO käytetään turvallisuusohjetta ilmaisevan merkin yhteydessä. Sana VAARA muistuttaa vakava-asteisimmista vaaroista. VAARA- ja VAROITUS-tarrat on sijoitettu lähelle



erityisiä riskikohteita. Yleiset ohjeet on merkitty HUOMIO-varoitustarralla. Tekstin yhteydessä olevat turvallisuusohjeet on myös tässä oppaassa merkitty HUOMIO-sanalla.

DX,SIGNAL -22-05OCT16-1/1

TS187 —22—30SEP88

Turvallisuusohjeiden noudattaminen

Lue huolellisesti kaikki tämän oppaan ja koneeseen kiinnitettyjen turvamerkkien sisältämät turvallisuusviestit. Pidä turvamerkit moitteettomassa kunnossa. Korvaa puuttuvat tai vahingoittuneet turvamerkit. Varmista, että uudet laitteiston komponentit ja varaosat on varustettu ajan tasalla olevilla turvamerkeillä. Turvamerkkejä on saatavissa John Deere -jälleenmyyjältä.

Valmistajilta saaduissa osissa ja komponenteissa saattaa olla muita turvallisuustietoja, joita ei ole mainittu tässä käyttöohjekirjassa.

Opettele käyttämään konetta ja sen hallintalaitteita oikein. Älä anna kenenkään käyttää järjestelmää ilman riittävää opastusta.

Pidä kone moitteettomassa toimintakunnossa. Luvattomat muutokset koneeseen saattavat heikentää koneen suorituskykyä ja/tai turvallisuutta ja lyhentää koneen käyttöikää.



Jos et ymmärrä jotain tämän oppaan osaa ja tarvitset opastusta, ota yhteys John Deere -jälleenmyyjään.

DX,READ -22-01AUG22-1/1

TS201 —UN—15APR13

Turvallinen kunnossapito

Huolto-ohjeiden sisältö tulee ymmärtää, ennen kuin työskentely aloitetaan. Pidä työympäristö puhtaana ja kuivana.

Älä voitele, huolla tai säädä konetta sen liikkuesssa. Pidä kädet, jalat ja vaatetus poissa liikkuvien osien läheisyydestä. Kytke voimansiirto pois päältä ja liikuttele hallintavipuja paineen poistamiseksi. Laske työkone maahan. Sammuta moottori. Poista virta-avain. Anna koneen jäähtyä.

Tue kunnolla ne koneen osat, joiden täytyy olla nostettuna huollon aikana.

Pidä kaikki osat kunnossa ja varmista, että ne ovat moitteettomasti paikoillaan. Korjaa vauriot välittömästi. Uusi vaurioituneet tai kuluneet osat. Poista rasva, öljy ja muu lika.

Ajettavissa laitteissa irrota akun maakaapeli (-) ennen sähkö- tai hitsaustöitä.

Hinattavissa työkoneissa irrota johdinsarjat traktorista ennen sähkö- tai hitsaustöitä.

Korkealla sijaitsevalta työpaikalta putoaminen voi aiheuttaa vakavan loukkaantumisen. Käytä tikkaita tai huoltotasoa, jotta yllät helposti jokaiseen työkohteeseen. Käytä tukevia ja turvallisia jalan- ja kädensijoja.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -22-28FEB17-1/1

Elektronisten komponenttien ja pidikkeiden turvallinen käsittely

Putoaminen varusteisiin kuuluvien elektronisten komponenttien asennuksen tai irrotuksen aikana voi aiheuttaa vakavan loukkaantumisen. Käytä tikkaita tai huoltotasoa, jotta yletyt helposti asennuskohteisiin. Käytä tukevia ja turvallisia jalan- ja kädensijoja. Älä asenna tai irrota komponentteja märissä tai jäisissä olosuhteissa.

Käytä pylvääseen tai muuhun korkeaan rakenteeseen asennettavan paikannusohjauksen (RTK) maatukiaseman asentamisessa tai huoltamisessa henkilöä, joka on hyväksytty kiipeämistehtäviin.

Sovella työkoneeseen kiinnitettävän GPS-vastaanottimen pylvään asentamisessa tai huoltamisessa asianmukaista nostotekniikkaa ja käytä asianmukaista suojavarustusta. Pylväs on raskas ja hankala käsitellä. Työskentelyyn tulee



osallistua kaksi henkilöä, mikäli asennuskohteita ei ole mahdollista saavuttaa maasta tai huoltotasolta käsin.

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -22-24AUG10-1/1

Opastusjärjestelmien turvallinen käyttö

Opastusjärjestelmiä ei saa käyttää maantiellä. Opastusjärjestelmät on aina kytkettävä pois käytöstä ennen maantielle siirtymistä. Opastusjärjestelmää ei saa käynnistää (kytkä) maantiekuljetuksessa.

Opastusjärjestelmät on suunniteltu auttamaan käyttäjää käyttämään konetta tehokkaammin. Käyttäjä on aina vastuussa koneen kulkureittien hallinnasta. Opastusjärjestelmät eivät havaitse esteitä automaattisesti eivätkä myöskään estä esteisiin tai muihin koneisiin törmäämistä.

Ajolinjan ohjausjärjestelmät tarkoittavat kaikkia toimintoja, jotka automatisoivat koneen ohjausta. Niitä ovat esimerkiksi AutoTrac, iTEC, AutoTrac-kääntöautomaatiikka, AutoTrac-työkoneohjaus (passiivinen), AutoTrac Universal, AutoTrac Controller, AutoTrac ja Machine Sync.

Käyttäjän ja sivullisten vahingoittumisen välttäminen:

- Älä koskaan nouse liikkuvaan koneeseen tai poistu siitä.
- Tarkista, että koneen, työkoneen ja ajolinjan ohjausjärjestelmän asetukset on määritetty oikein.
 - Jos käytössä on iTEC, AutoTrac-kääntöautomaatiikka tai AutoTrac-työkoneohjaus (passiivinen), varmista, että rajat on määritetty tarkasti.
 - Jos konesynkronointi on käytössä, varmista, että seuraajan aloituspiste on kalibroitu niin, että koneiden väliin jää riittävästi tilaa.
- Pysy valppaana ja seuraa ympäristön tapahtumia.
- Ohjaa tarvittaessa itse maastoesteiden, sivullisten, laitteiden tai muiden esteiden välttämiseksi.
- Lopeta käyttö, jos huono näkyvyys haittaa koneen käyttöä tai estää sinua havaitsemasta ihmisiä tai esteitä koneen kulkureitillä.
- Ota koneen nopeutta päätettäessä huomioon pellon olosuhteet, näkyvyys ja koneen kokoonpano.

bvmsit,1690521594604 -22-28JUL23-1/1

Turvavyön asianmukainen käyttö

Vältä traktorin kaatumisen aiheuttamat puristumisvammat tai henkilövahinko.

Tämä traktori on varustettu turvakehyksellä (ROPS). KÄYTÄ turvavyötä, kun käytät turvakehyksellä varustettua traktoria.

- Pidä kiinni salvasta ja vedä turvavyö kokonaan kehosi yli.
- Työnnä salpa solkeen. Kuuntele kilahdusta.
- Nykäise turvavyön salpaa varmistaaksesi, että turvavyö on turvallisesti kiinni.
- Turvavyön tulee istua tiiviisti lantion kohdalla.

Jos turvavyön kiinnittimissä, soljessa, hihnassa tai hihnanvetimessä näkyy merkkejä vaurioista, vaihda koko turvavyö.

Tarkasta turvavyö ja sen kiinnittimet vähintään kerran vuodessa. Etsi erityisesti löysiä osia ja jälkiä vyön



TS1729 —UN—24MAY13

vahingoittumisesta, esim. viiltojen, rispaantumisen, epätavallisen tai erittäin voimakkaan kulumisen, värjäytymisen ja hankautumisen muodossa. Korvaa osat vain konettasi varten hyväksytyillä varaosilla. Ota yhteyttä John Deere -jälleenmyyjään.

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

Puintiyksikön tapaturmavaara

Teräpalkkia, syöttökierukkaa, kaatokelaa ja syöttötela ei voida täysin suojata niiden toimintatavan vuoksi. Pysy riittävän kaukana liikkuvista osista. Kytke koneen voimansiirto pois päältä, sammuta moottori ja irrota virta-avain, ennen kuin huollat tai puhdistat konetta.



ES 118 704

ES118704 —UN—21MAR95

FX,CUT -22-21DEC90-1/1

Lakisääteiset ja vaatimustenmukaisuutta koskevat tiedot

EY-vaatimustenmukaisuusvakuutus

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

Alla nimetty henkilö vakuuttaa, että

Tuote: AutoTrac™ RowSense™

täyttää kaikki seuraavien direktiivien mainittua konetta koskevat määräykset ja oleelliset vaatimukset:

Direktiivi	Numero	Sertifiointitapa
Sähkömagneettista yhteensopivuutta koskeva direktiivi	2004/108/EY	Sisäinen sertifiointi, direktiivin liitteen II nojalla

Teknisen rakennetiedoston laatimiseen valtuutetun henkilön nimi ja osoite Euroopan yhteisön alueella:

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

Vakuutuksen antopaikka: Kaiserslautern,
Saksa

Nimi: Aaron Senneff

Vakuutuksen antopäivämäärä: 29 heinäkuuta
2011

Titteli: Engineering Manager, John Deere Intelligent Solutions
Group

Valmistusyksikkö: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



zb48j1t,1695303948124 -22-21SEP23-1/1

Jatka-painike

Jatka-painikkeen asetukset

Kun puimuri, jossa on AutoTrac, on kytketty maissipöytään, jossa on varusteena RowSense, monitoimikahvan aktivointipainikkeet 2 ja 3 aktivoidaan automaattisesti käytettäväksi leikkuupöydän laskupainikkeena ja AutoTracin Jatka-painikkeena tässä järjestelmässä. Vuoden 2012 ja sitä uudemmissa puimureissa Auto-painiketta voi käyttää AutoTrac-ohjauksen käyttöönottoon, ja rivitunnistimet kytkeytyvät päälle, kun vilja koskettaa tuntoelimiä. (Katso lisätietoja osion Järjestelmän käyttöönotto kohdasta Rivinsyötön asetus.)



Jatka-painike koneessa (vanhempi)



Jatka-painike koneessa (uudempi)

bvwmst,1690524195381 -22-05OCT23-1/1

PC562138 —UN—28JUL23

PC562139 —UN—28JUL23

AutoTrac RowSense

Yleiskatsaus

AutoTrac RowSense -järjestelmä koostuu seuraavista osista

- Integroitu AutoTrac asennettu puimuriin ja aktivoitu, päivitetty AutoTrac RowSense -ohjelmisto ohjelmoitu Steering System Unit -järjestelmään (SSU), AutoTrac SF1 tai SF2 -aktivointi.
 - 50- ja 60-sarjan puimureihin tulee asentaa yhteysohjaimen/yhdyssvähän päivitys.
 - Vuoden 2008 S-, W- ja T-sarjan ja vuoden 2009 C-sarjan puimureissa on oltava LYNX-väylä asennettuna, jotta ne ovat yhteensopivia AutoTrac RowSensen kanssa.
- Integroitu AutoTrac asennettu puimuriin ja aktivoitu, päivitetty AutoTrac RowSense -ohjelmisto ohjelmoitu Steering System Unit -järjestelmään (SSU), AutoTrac SF1 tai SF2 -aktivointi.
- Mallivuoden 2012 ja sitä uudemmissa koneissa tarvitaan GreenStar 3 2630 -näyttö tai GreenStar 3 CommandCenter tai uudempi näyttö.
- Mallivuoden 2011 ja sitä vanhemmissa koneissa tarvitaan GreenStar 2 2600 -näyttö tai GreenStar 3 2630 -näyttö.
- AutoTrac RowSense -aktivointi.
- GS2 AutoTrac RowSense SF1 vanhalla GS2 AutoTrac SF1 -aktivoinnilla.
- GS2 AutoTrac RowSense SF2 vanhalla GS2 AutoTrac SF2 -aktivoinnilla tai GS2 AutoTrac -aktivoinnilla.

- AutoTrac RowSense -aktivointi 4. sukupolven näytölle.
- StarFire-vastaanotin ja SF1-, SF2-, SF3- tai RTK-korjaussignaali.
- Yksi pari rivitunnistimia asennettu hyväksytyyn maissipöytään.

AutoTrac RowSense toimii kaikkien olemassa olevien ajolinjojen ohjauskuvioiden kanssa. AutoTracin toiminnassa ovat seuraavat tilat: Mukautuvat kaaret, AB-kaaret, ympyräreitti ja suora reitti. AutoTrac RowSense on maissin korjuuseen tarkoitettu laajennus integroituun AutoTraciin, jota käytetään yhteensopivassa täsmäviljelynäytössä. Hyväksytyyn maissipöytään asennetut rivitunnistimet havaitsevat maissinvarret ja tietävät niiden perusteella rivin sijainnin. AutoTrac-ohjaustoiminne käyttää koneen ajolinjalla pitämiseen rivitunnistimen signaalia yhdessä olemassa olevien AutoTrac-signaalien kanssa. Kun rivitunnistimista ei tule signaalia (jos ajetaan esimerkiksi vesistöissä), käytössä on normaali GPS-paikannus. AutoTracin muut toiminnot säilyvät muuttumattomina. Rivitunnistimet ovat yksinkertaisesti vain toinen tapa saada tietoa koneen sijainnista ohjausta varten. Kaikki ajolinjojen ohjaustilat asetetaan samalla tavalla kuin GPS-perustaisessa AutoTracissa.

zb48j1t,1688365471549 -22-28SEP23-1/1

AutoTrac RowSense -järjestelmän määrittäminen käyttämällä GreenStar-näyttöä

PC582158 —UN—01AUG23

GreenStar 3 -näytön avulla

HUOMAA: Ennen kuin käytät tätä tuotetta, AutoTracin asetuksen lisäksi on suoritettava seuraavat vaiheet:

1. Valitse Valikko.



Valikko

zb48j1t,1690443942471 -22-17SEP23-1/13

2. Valitse GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

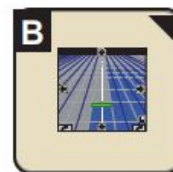


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1690443942471 -22-17SEP23-2/13

3. Valitse Ajolinjan ohjaus.

PC582160 —UN—01AUG23



Ajolinjan ohjaus

zb48j1t,1690443942471 -22-17SEP23-3/13

4. Valitse Ajolinjan ohjauksen asetukset.

PC582161 —UN—01AUG23



Ohjausasetukset

zb48j1t,1690443942471 -22-17SEP23-4/13

5. Valitse RowSense-asetusten muutos.

PC582162 —UN—01AUG23



RowSense-asetusten muutos

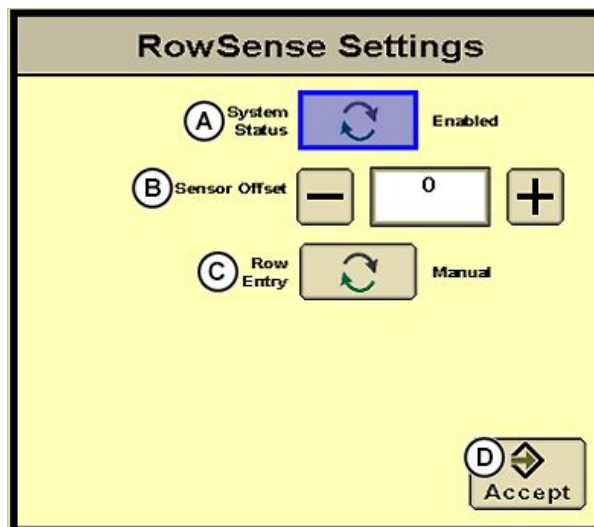
Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1690443942471 -22-17SEP23-5/13

6. Ota riviohjauksen tunnistimet käyttöön valitsemalla Järjestelmän tila (A).
7. Varmista, että tunnistimen siirtymäarvo (B) on oikea (oletusarvo on 0).
8. Valitse rivin aloitus (C) vaadittua tilaa varten.
9. Pääset pois RowSense-asetuksista valitsemalla Hyväksy (D).

A—Järjestelmän tila
B—Tunnistimen siirtymä

C—Rivin aloitus
D—Hyväksy



RowSense-asetussivu

zb48j1t,1690443942471 -22-17SEP23-6/13

PC582140 —UN—28JUL23

10. AutoTrac RowSense -kuvake näkyy AutoTrac-ohjauksen käyttöliittymän työsvilla.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -22-17SEP23-7/13

GreenStar 3 CommandCenter -näytön käyttö

PC582158 —UN—01AUG23

HUOMAA: Ennen kuin käytät tätä tuotetta, AutoTracin asetuksen lisäksi on suoritettava seuraavat vaiheet:

1. Valitse Valikko.



Valikko

zb48j1t,1690443942471 -22-17SEP23-8/13

2. Valitse GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1690443942471 -22-17SEP23-9/13

3. Valitse asetukset.

PC582163 —UN—01AUG23



Asetukset

zb48j1t,1690443942471 -22-17SEP23-10/13

4. Valitse RowSense-asetukset.

PC582164 —UN—01AUG23



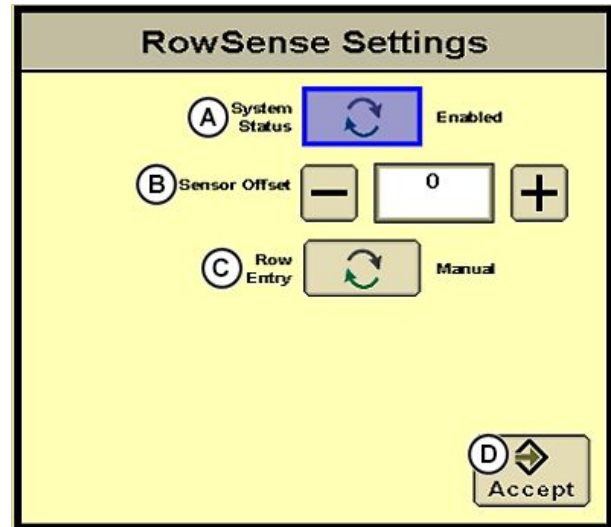
RowSense-asetukset

zb48j1t,1690443942471 -22-17SEP23-11/13

5. Ota riviohjauksen tunnistimet käyttöön valitsemalla Järjestelmän tila (A).
6. Varmista, että tunnistimen siirtymäarvo (B) on oikea (oletusarvo on 0).
7. Valitse rivin aloitus (C) vaadittua tilaa varten.
8. Pääset pois RowSense-asetuksista valitsemalla Hyväksy (D).

A—Järjestelmän tila
B—Tunnistimen siirtymä

C—Rivin aloitus
D—Hyväksy

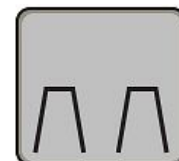


RowSense-asetussivu

zb48j1t,1690443942471 -22-17SEP23-12/13

9. AutoTrac RowSense -kuvake näkyy AutoTrac-ohjauksen käyttöliittymän työisivulla.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -22-17SEP23-13/13

AutoTrac RowSense -järjestelmän määrittäminen käyttämällä 4. sukupolven näyttöä

PC28961 —UN—24APR23

HUOMAA: Ennen kuin käytät tätä tuotetta, AutoTracin asetuksen lisäksi on suoritettava seuraavat vaiheet:

1. Valitse Valikko.



Valikko

bvmsit,1690446889571 -22-17SEP23-1/7

2. Valitse Toiminteet.

PC582132 —UN—27JUL23



Toiminteet

bvmsit,1690446889571 -22-17SEP23-2/7

3. Valitse AutoTrac-ohjaus.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac-ohjaus

bvmsit,1690446889571 -22-17SEP23-3/7

4. Valitse Tiedot.

PC582133 —UN—27JUL23



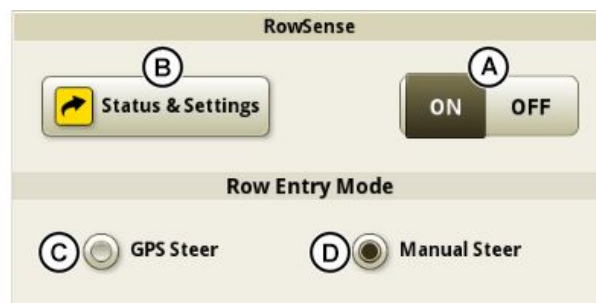
Tiedot

bvmsit,1690446889571 -22-17SEP23-4/7

5. Ota riviohjauksen tunnistimet käyttöön valitsemalla päälle / pois päältä (A).
6. Valitse rivin aloitustilaksi joko GPS-ohjaus (C) tai manuaalinen ohjaus (D).
7. Valitse Tila ja asetukset (B), jotta pääset tunnistimen siirtymäarvoon.

A—Päälle / pois päältä
B—Tila ja asetukset

C—GPS-ohjaus
D—Manuaalinen ohjaus



RowSense-tietosivu

Jatkuu seuraavalla sivulla

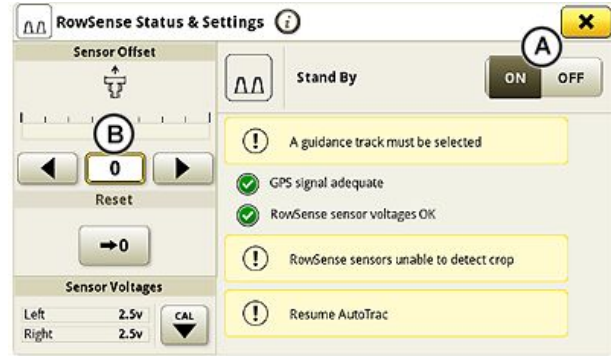
bvmsit,1690446889571 -22-17SEP23-5/7

PC582136 —UN—27JUL23

8. Varmista, että tunnistimen siirtymäarvo (B) on oikea (oletusarvo on 0).
9. Ota rivi-ohjauksen tunnistimet käyttöön valitsemalla päälle / pois päältä (A).
10. Poistu RowSensen Tila ja Asetus -sivulta valitsemalla oikeassa yläkulmassa oleva X.

A—Päälle / pois päältä

B—Tunnistimen siirtymä



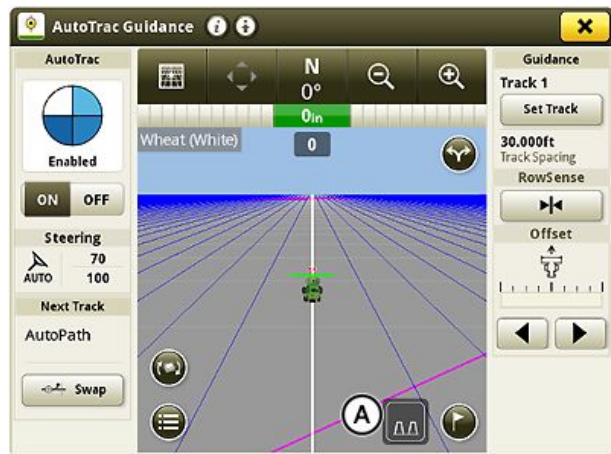
RowSensen Tila ja asetukset -sivu

bvmsit,1690446889571 -22-17SEP23-6/7

PC582135 —UN—27JUL23

11. AutoTrac RowSense -kuvake (A) näkyy AutoTrac-ohjauksen toiminnesivulla.

A—AutoTrac RowSense



AutoTrac-ohjauksen sivu RowSensen ollessa käytössä

bvmsit,1690446889571 -22-17SEP23-7/7

PC582137 —UN—28JUL23

Rivinohjauksen siirtymän asetus

Ajolinjaan voidaan lisätä siirtymä maissipöydälle tulevien tärkkien suuntauksen muuttamiseksi.

Esimerkkejä tilanteista, joissa suuntausta on muutettava:

- Istutettu arvausrivi on maissipöydän keskellä ja rivit on työnnetty pöydän yli. Siirtymän voi lisätä jakamaan eron niin, että kaikki rivit kallistuvat, mutta ei niin paljon kuin ilman siirtymää.
- Laihonjaoittimet, joihin on kiinnitetty rivitunnistimet, eivät ole linjassa rivin kanssa. Kunnes korjauksia voi tehdä tunnistinten kohdistamiseksi, siirtymä voidaan lisätä korvaamaan vääristynyttä linjausta.

Nollaa pienempien siirtymäarvojen syöttäminen voi saada puimurin ajamaan hieman vasemmalle, ja nollaa suuremmat arvot voivat saada puimurin ajamaan hieman oikealle. Oletusarvo on 0 alueen ollessa -50–50.

1. RowSense-asetuksiin siirtyminen:

GreenStar 3 -näyttö: Valitse Valikko, GreenStar (GS3), ajolinjan ohjaus, ajolinjan ohjauksen asetukset ja sitten RowSense-asetusten muutos. Lisätietoja on tämän osan kohdassa AutoTrac RowSense -järjestelmän määrittäminen käyttämällä GreenStar-näyttöä.

2. **GreenStar 3 CommandCenter -näyttö:** Valitse Valikko, GreenStar (GS3), Asetukset ja sitten RowSense-asetukset. Lisätietoja on tämän osan kohdassa AutoTrac RowSense -järjestelmän määrittäminen käyttämällä GreenStar-näyttöä.

4. sukupolven näyttö: Valitse Valikko, Toiminteet, AutoTrac-ohjaus, Tiedot ja sen jälkeen Tila ja asetukset kohdasta RowSense. Lisätietoja on tämän osan kohdassa AutoTrac RowSense -järjestelmän määrittäminen käyttämällä 4. sukupolven näyttöä.

3. Syötä tunnistimen siirtymäarvo väliltä -50–50. Oletusarvo on 0.

4. **GreenStar 3 -näyttö:** Pääset pois RowSense-asetuksista painamalla Hyväksy-painiketta.

GreenStar 3 CommandCenter -näyttö:

Pääset pois RowSense-asetuksista painamalla Hyväksy-painiketta.

4. sukupolven näyttö: Poistu Rowsensen Tila ja asetukset -sivulta valitsemalla X.

bvwmst,1690530224859 -22-14SEP23-1/1

Rivinsyötön asetus

GreenStar-näyttö

1. RowSense-asetuksiin siirtyminen.

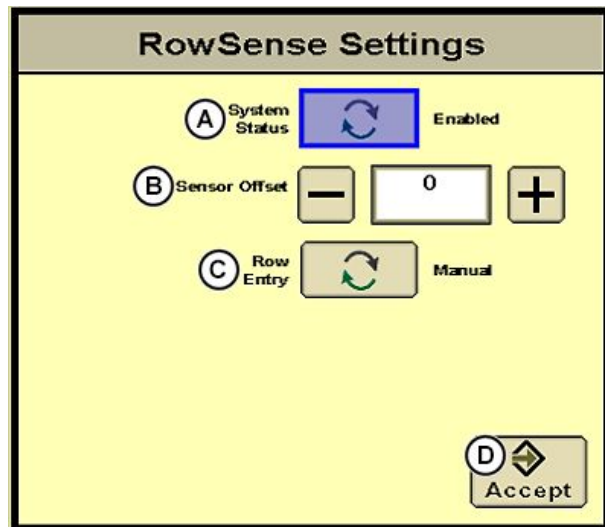
GreenStar 3 -näyttö: Valitse Valikko, GreenStar (GS3), ajolinjan ohjaus, ajolinjan ohjauksen asetukset ja sitten RowSense-asetusten muutos. Lisätietoja on tämän osan kohdassa AutoTrac RowSense -järjestelmän määrittäminen käyttämällä GreenStar-näyttöä.

GreenStar 3 CommandCenter -näyttö: Valitse Valikko, GreenStar (GS3), Asetukset ja sitten RowSense-asetukset. Lisätietoja on tämän osan kohdassa AutoTrac RowSense -järjestelmän määrittäminen käyttämällä GreenStar-näyttöä.

2. Valitse rivin aloitus (C) vaadittua tilaa varten.
3. Pääset pois RowSense-asetuksista valitsemalla Hyväksy (D).

A—Järjestelmän tila
B—Tunnistimen siirtymä

C—Rivin aloitus
D—Hyväksy



RowSense-asetussivu

PC582140 —UN—28JUL23

Jatkuu seuraavalla sivulla

bvwmst,1690534615778 -22-17SEP23-1/2

4. sukupolven näyttö

1. RowSense-asetuksiin siirtyminen.

Valitse Valikko, Toiminteet, AutoTrac-ohjaus ja sitten Tiedot.

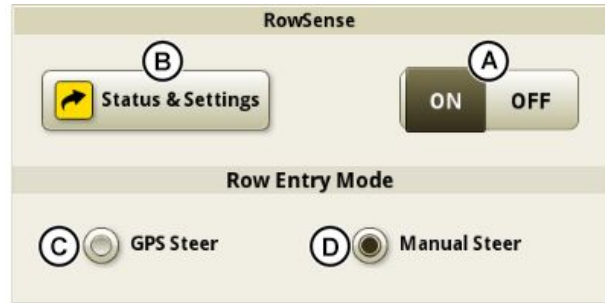
2. Ota rivi-ohjauksen tunnistimet käyttöön valitsemalla päälle / pois päältä (A).
3. Valitse rivin aloitustilaksi joko GPS-ohjaus (C) tai manuaalinen ohjaus (D).
4. Poistu RowSensen Tila ja asetukset -sivulta valitsemalla X.

Manuaalinen:

1. Aja kone riville.
2. Laske pöytä painamalla Jatka-painiketta ensimmäisen kerran.
3. Ota ohjaus ja rivitunnistimet käyttöön painamalla Jatka-painiketta toisen kerran.

GPS:

1. Aja kone riville.
2. Laske pöytä ja ota ohjaus käyttöön painamalla Jatka-painiketta ensimmäisen kerran.



RowSense-tietosivu

A—Päälle / pois päältä
B—Tila ja asetukset

C—GPS-ohjaus
D—Manuaalinen ohjaus

3. Ota rivitunnistimet käyttöön painamalla Jatka-painiketta toisen kerran.

HUOMAA: AutoTrac kytkeytyy päälle, kun Jatka-painetta painetaan. Rivitunnistimet kytkeytyvät päälle, kun viljan koskettaa tuntoelintä.

bvmsit,1690534615778 -22-17SEP23-2/2

PC582136 —UN—27JUL23

Rivitunnistimen kalibrointi GreenStar-näytöllä

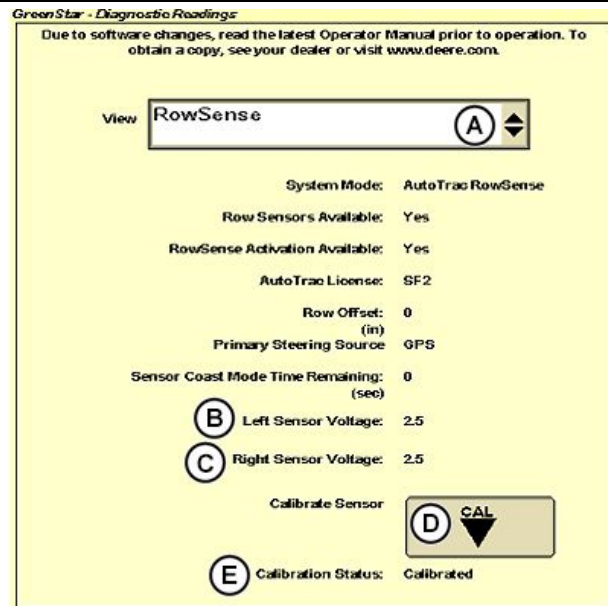
Tämä toimenpide suoritetaan, kun järjestelmä asennetaan tai kun järjestelmä on korjattu. Rivitunnistimet on asennettava ja asetettava levossa olevia pysäyttimiä vasten.

Varmista, että rivitunnistimet on asennettu niin, että jouset pitävät niitä lepoasennossa. Nosta leikkuupöytä varmistaaksesi, että rivitunnistimet eivät kosketa maata. Kone ei saa liikua.

1. Siirry GreenStar-diagnostiikan lukemasivulle. Valitse Valikko, GreenStar (GS3) ja sitten Diagnostiikka.
2. Valitse avattavasta Näkymä-pudotusvalikosta (A) RowSense.
3. Ota RowSense-tunnistin käyttöön ennen kalibroinnin aloittamista. Lisätietoja on tämän osan kohdassa AutoTrac RowSense -järjestelmän määrittäminen käyttämällä GreenStar-näyttöä.
4. Varmista, että RowSense-tunnistimet kalibroidaan lepojännitteillä.

HUOMAA: Oikean tunnistimen lepojännitteen tulisi olla yli 2,5 voltia. Vasemman tunnistimen lepojännitteen tulisi olla alle 2,5 voltia.

5. Tallenna tunnistimen lepojännitteet SSU (Steering System Unit) -muistiin valitsemalla CAL (D).



Rivitunnistimen kalibrointi

A—Näkymä
B—Vasemman tunnistimen jännite
C—Oikean tunnistimen jännite

D—CAL
E—Kalibrointitila

6. Poistu GreenStar-diagnostiikan lukemasivulta, kun kalibrointi on suoritettu onnistuneesti.

bvmsit,1690544832169 -22-17SEP23-1/1

PC582141 —UN—28JUL23

Rivitunnistimen kalibrointi 4. sukupolven näytöllä

Tämä toimenpide suoritetaan, kun järjestelmä asennetaan tai kun järjestelmä on korjattu. Rivitunnistimet on asennettava ja asetettava levossa olevia pysäyttimiä vasten.

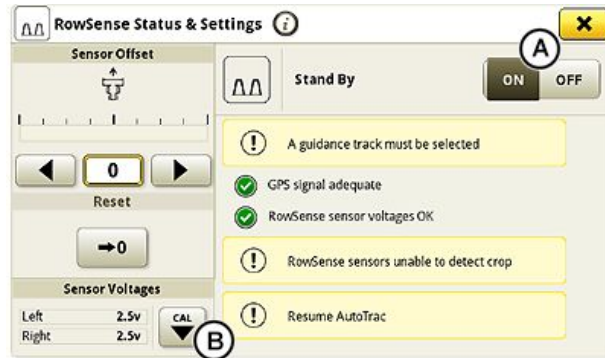
Varmista, että rivitunnistimet on asennettu niin, että jouset pitävät niitä lepoasennossa. Nosta leikkuupöytä varmistaaksesi, että rivitunnistimet eivät kosketa maata. Kone ei saa liikkua.

1. RowSense-asetuksiin siirtyminen.

Valitse Valikko, Toiminteet, AutoTrac-ohjaus, Tiedot ja sen jälkeen Tila ja asetukset kohdasta RowSense.

2. Ota RowSense-tunnistin käyttöön ennen kalibroinnin aloittamista. Katso tämän osan kohta AutoTrac RowSense -järjestelmän määrittäminen käyttämällä 4. sukupolven näyttöä.
3. Varmista, että RowSense-tunnistimet kalibroidaan lepojännitteillä.

HUOMAA: Oikean tunnistimen lepojännitteen tulisi olla yli 2,5 voltia. Vasemman tunnistimen lepojännitteen tulisi olla alle 2,5 voltia.



RowSensen Tila ja asetukset -sivu

A—Päälle / pois päältä

B—CAL

4. Tallenna tunnistimen lepojännitteet SSU (Steering System Unit) -muistiin valitsemalla CAL (B).

bvmsit,1690544848389 -22-19SEP23-1/2

5. Lue kalibrointiprosessin tiedot ja valitse Aloita kalibrointi.
6. Lue kalibroinnin edellytykset huolellisesti ja valitse Seuraava.
7. Kun kalibrointi on suoritettu onnistuneesti, valitse OK ja poistu RowSensen Tila ja asetukset -sivulta valitsemalla X.

PC582143 —UN—30JUL23



Aloita kalibrointi

bvmsit,1690544848389 -22-19SEP23-2/2

AutoTrac RowSense -järjestelmän asetus

PC582144 —UN—31JUL23

HUOMAA: Ennen kuin käytät tätä tuotetta, AutoTracin asetuksen lisäksi on suoritettava seuraavat vaiheet:

1. Valitse Valikko.



Valikko

bvwmst,1690794031707 -22-17SEP23-1/5

2. Valitse Alkuperäinen GreenStar-näyttö.

PC582145 —UN—31JUL23



Alkuperäinen GreenStar-näyttö

bvwmst,1690794031707 -22-17SEP23-2/5

3. Valitse ASETUKSET.

PC582146 —UN—31JUL23



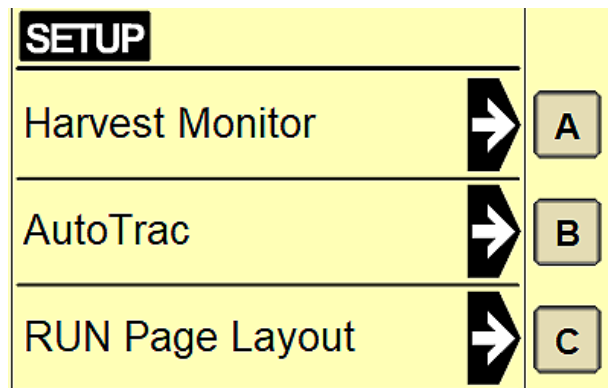
Asetus

bvwmst,1690794031707 -22-17SEP23-3/5

4. Valitse AutoTrac (B).

A—Harvest Monitor
B—AutoTrac

C—Työsivun ulkoasu



Asetussivu

Jatkuu seuraavalla sivulla

bvwmst,1690794031707 -22-17SEP23-4/5

PC582147 —UN—31JUL23

- Valitse Riviohjaus asennettu- (C) ja Riviohjaus käytössä -kohtiin KYLLÄ.
- Kalibroi riviohjauksen tunnistimet tarvittaessa.
- Varmista, että tunnistimen siirtymäarvo (E) on oikea (oletusarvo on 100).

A—Ohjausherkkyyys (50–200) E—Riviohjauksen siirtymä (50–150)
 B—AutoTrac-kalibrointi
 C—Riviohjaus asennettu F—Ei käytössä
 D—Riviohjauksen tunnistimen kalibrointi G—Asetus

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

AutoTrac-asetussivu

bvmsit,1690794031707 -22-17SEP23-5/5

PC582148 —UN—31JUL23

Riviohjauksen siirtymän asetus

Ajolinjaan voidaan lisätä siirtymä maissipöydälle tulevien tärkkien suuntauksen muuttamiseksi.

Esimerkkejä tilanteista, joissa suuntausta on muutettava:

- Istutettu arvausrivi on maissipöydän keskellä ja rivit on työnnetty pöydän yli. Siirtymän voi lisätä jakamaan eron niin, että kaikki rivit kallistuvat, mutta ei niin paljon kuin ilman siirtymää.
- Laihonjaoittimet, joihin on kiinnitetty rivitunnistimet, eivät ole linjassa rivin kanssa. Tämä poikkeama voidaan korvata käyttämällä siirtymää siihen asti, kun tunnistimet voidaan suunnata fyysisesti korjaustoimena.

Jos syötetty siirtymäarvo on alle 100, kone saattaa ajaa hieman vasemmalle. Jos syötetty siirtymäarvo on yli 100, kone saattaa ajaa hieman oikealle. Oletusarvo on 100 alueen ollessa -50–50.

- Siirry AutoTrac-asetuksiin.

Valitse Valikko, alkuperäinen GreenStar-näyttö, ASETUKSET ja sitten AutoTrac.

- Valitse riviohjauksen siirtymä (50–150) (E).
- Syötä riviohjauksen siirtymän arvo väliltä 50–150. Oletusarvo on 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				

AutoTrac-asetussivu

A—Ohjausherkkyyys (50–200) E—Riviohjauksen siirtymä (50–150)
 B—AutoTrac-kalibrointi
 C—Riviohjaus asennettu F—Ei käytössä
 D—Riviohjauksen tunnistimen kalibrointi G—Asetus

bvmsit,1690794031816 -22-17SEP23-1/1

PC582148 —UN—31JUL23

Rivitunnistinten kalibrointitoimenpiteet

Tämä toimenpide suoritetaan, kun järjestelmä asennetaan tai kun järjestelmä on korjattu. Rivitunnistimet on asennettava ja asetettava levossa olevia pysäyttäimiä vasten.

- Siirry AutoTrac-asetuksiin.

Valitse Valikko, alkuperäinen GreenStar-näyttö, ASETUKSET ja sitten AutoTrac.

- Tarkista, että rivitunnistimet on asennettu niin, että jouset pitävät ne lepoasennossa. Nosta leikkuupöytää ja varmista, että rivitunnistimet eivät kosketa maata. Kone ei saa liikkua.

- Valitse riviohjauksen tunnistimen kalibrointi (D).

A—Ohjausherkyys (50–200) E—Riviohjauksen siirtymä (50–150)
 B—AutoTrac-kalibrointi
 C—Riviohjaus asennettu F—Ei käytössä
 D—Riviohjauksen tunnistimen kalibrointi G—Asetus

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

AutoTrac-asetussivu

bvmsit,1690794031747 -22-19SEP23-1/2

PC582148 —UN—31JUL23

- Kalibroi tunnistimen lepojännitteet.
- Tallenna tunnistimen lepojännitteet SSU (Steering System Unit) -muistiin valitsemalla Kalibroi riviohjauksen tunnistin (E).

HUOMAA: Oikean tunnistimen lepojännitteen tulisi olla yli 2,5 voltia. Vasemman tunnistimen lepojännitteen tulisi olla alle 2,5 voltia.

- Poistu rivitunnistimen kalibrointitilasta onnistuneen kalibroinnin jälkeen.

A—Ei käytössä E—Kalibroi riviohjauksen tunnistin
 B—Ei käytössä
 C—Vasemman tunnistimen kal. (V) 1.17 F—Ei käytössä
 D—Oikean tunnistimen kal. (V) 3.83 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	↶	

Rivitunnistimen kalibrointi

bvmsit,1690794031747 -22-19SEP23-2/2

PC582149 —UN—31JUL23

Järjestelmän käyttöönotto

Näytöt ja merkkivalot

Kun AutoTrac RowSense -järjestelmää käytetään, seuraavat RowSense-tilakuvakkeet voivat näkyä näytössä.

GreenStar 2 -näyttö: AutoTrac RowSense näkyy kartalla ohjausnäkylässä osoituksena siitä, että rivitunnistimet ovat valittavissa (kun TUNNISTIMEN TILA on otettu käyttöön).

GreenStar 3 2630 -näyttö: AutoTrac RowSense näkyy kartalla ohjausnäkylässä osoituksena siitä, että rivitunnistimet ovat valittavissa (kun TUNNISTIMEN TILA on otettu käyttöön).

GreenStar 3 CommandCenter -näyttö: AutoTrac RowSense näkyy työsvilla.

4. sukupolven näyttö: AutoTrac RowSense näkyy AutoTrac-ohjauksen toiminnesivulla.

Jokainen kuvake ilmaisee jonkin RowSense-tilan. RowSense-tilakuvake muuttuu harmaasta värilliseksi RowSense-tilasta riippuen.

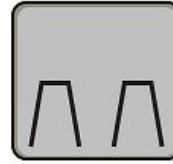
Gray — RowSense-järjestelmä asennettu.

Green — RowSense on aktiivinen ja käyttää sekä rivitunnistimia että GPS:ää.

Yellow — RowSense on aktiivinen, mutta toimii vain rivitunnistimen lähettämällä tiedoilla.

Red — RowSense on aktiivinen, mutta toimii vain GPS:llä.

PC582150 —UN—01AUG23



Järjestelmä asennettu

PC582151 —UN—01AUG23



Järjestelmä aktiivinen, käyttää sekä rivitunnistinta että GPS:ää
PC582152 —UN—01AUG23



GPS menetetty, toiminta vain rivitunnistimen tietojen varassa
PC582153 —UN—01AUG23



Rivitunnistimen signaali menetetty, toiminta vain GPS:n varassa

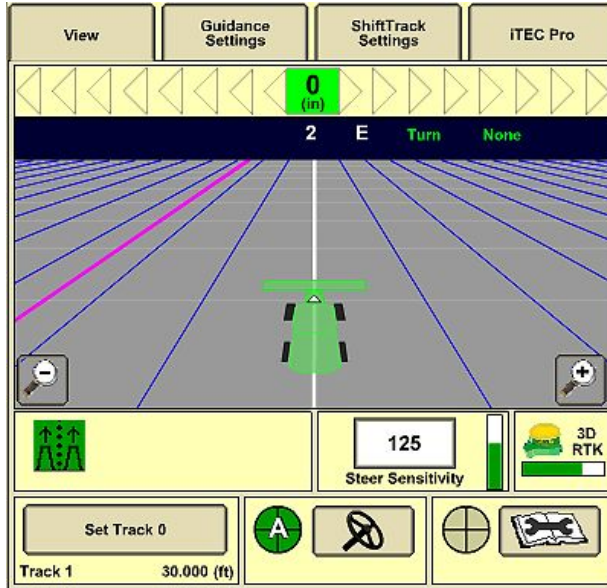
bvmsit,1690865482645 -22-17SEP23-1/1

Rivitunnistimien kytkentä

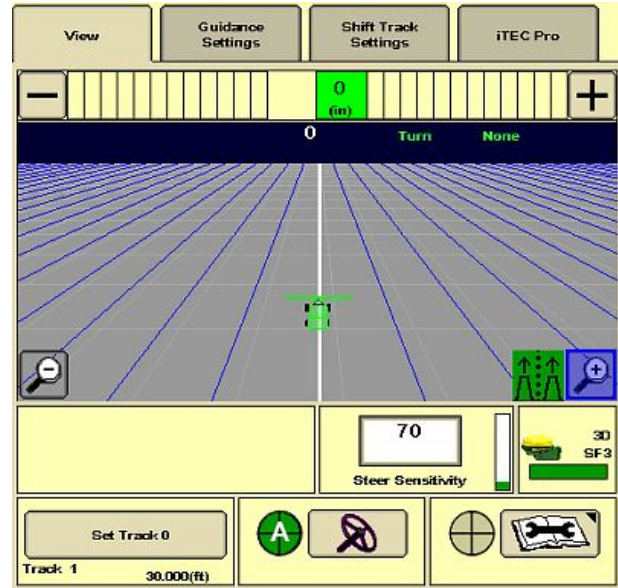
Rivitunnistimet ohjaavat konetta aina, kun ne pystyvät määrittelemään rivin sijainnin. Kuljettaja tietää, että rivitunnistimet ohjaavat konetta, kun AutoTrac RowSense -järjestelmän kuvake muuttuu vihreäksi ja alkaa liikkua.

Kun ensimmäinen reitti on asetettu (AB-linja tai tallennettu Kaareva reitti), Jatka-painiketta voidaan painaa, kun kone on reittivälin puolivälissä ja sopivassa kulmassa riveihin nähden. Rivitunnistimet ohjaavat konetta heti, kun rivitunnistimissa on toimintaa.

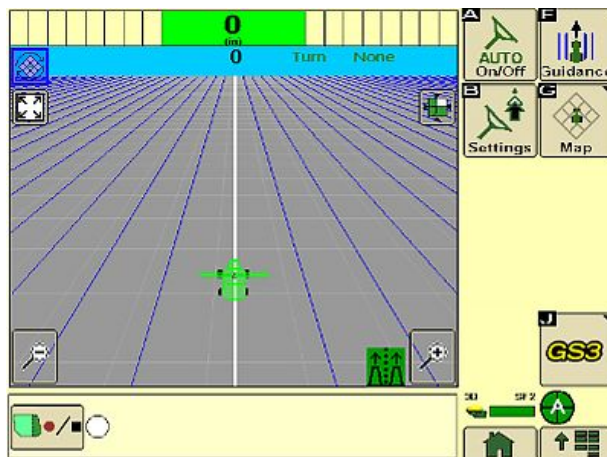
Päisteessä kääntyminen: Päisteessä kääntymiset tehdään samoin kuin GPS-pohjaisessa AutoTracissa. Kuljettaja kohdistaa koneen sen polun kanssa, jota he haluavat seurata. Jatka-painiketta painamalla AutoTrac ajaa ajolinjalle. Rivitunnistimet havaitsevat sitten rivin sijainnin ja seuraavat sitä. Mukautuvien kaarien, ympyräreitin ja AB-kaarien ajolinjan pidennys -ominaisuus voidaan ottaa käyttöön viereisen polun laajentamiseksi päisteisiin.



GreenStar 2 -näyttö



GreenStar 3 2630 -näyttö



GreenStar 3 CommandCenter -näyttö



4. sukupolven näyttö

GreenStar 3 -näyttö – ajolinja

Suora ajolinja

Suoraa ajolinjaa käytetään, kun rivit ovat suorassa eikä vaihtelu ole suurempaa kuin 1 m (3-1/4 ft). Suora ajolinja määrittää kaikki ajonlinjat samansuuntaisiksi ensimmäisen kanssa.

Jos pelto on suhteellisen suora eikä suunta muutu, suoran ajonlinjan käyttö on suositeltavaa, sillä se sallii riville pääsyn vierekkäisillä reiteillä. Suorituskyky rivin aloituksessa nousee, jos kylvö on tapahtunut AutoTrac-toimintoa käyttämällä. Tehokkuus paranee myös rivin ohitusjaksojen aikana vesialueilla.

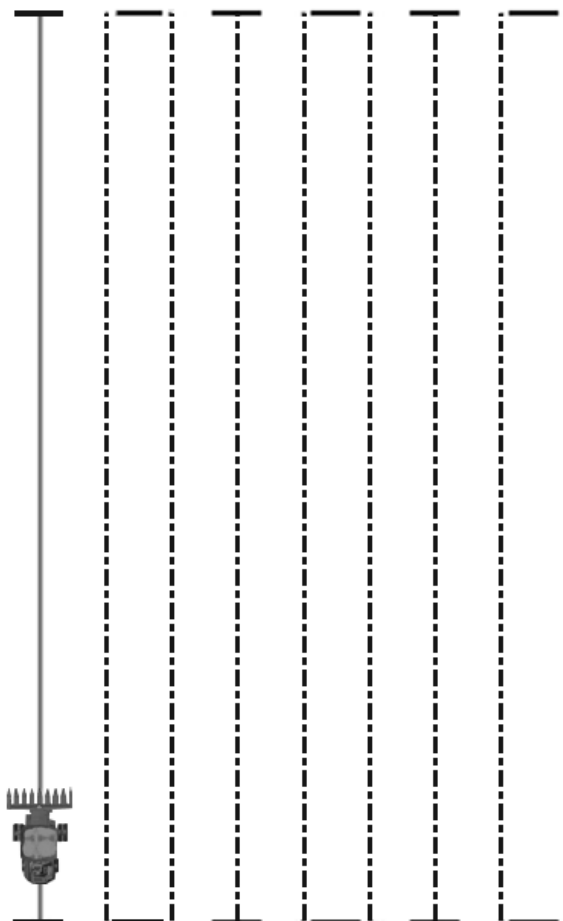
Suoraa ajolinjaa käytettäessä GPS-ajolinja keskitetään automaattisesti. Näin varmistetaan, että GPS-ajolinja on asianmukaisesti kohdistettu rivien kanssa.

HUOMAA: Tämä toiminto ei ole käytössä mukautuvissa kaarissa.

Reitin 0 voi määrittää useilla eri tavoilla:

- A + B – Määritä ajolinja 0 ajamalla se koneella.
- Autom. B – Määritä ajolinja 0 ajamalla se koneella.
- A + Suunta – Määritä ajolinja 0 ajamalla koneella pisteeseen A ja syöttämällä ennalta määritetty suunta-arvo.
- Lat/Long – Määritä ajolinja 0 syöttämällä ennalta määritetyt leveys- ja pituusasteiden koordinaattiarvot A- ja B-pisteille.
- Lat/Long + Suunta – Määritä ajonlinja 0 syöttämällä ennalta määritetyt leveys- ja pituusarvot A-pisteelle ja syöttämällä ennalta määritetty suunta-arvo.

Suoran ajonlinjan määrittäminen



PC10390 —UN—07JAN08

Suora ajolinja

zb48j1t,1691052171610 -22-17SEP23-1/9

1. Valitse Valikko.

PC582158 —UN—01AUG23



Valikko

zb48j1t,1691052171610 -22-17SEP23-2/9

2. Valitse GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



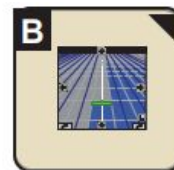
GreenStar (GS3)

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1691052171610 -22-17SEP23-3/9

3. Valitse Ajolinjan ohjaus.

PC582160 —UN—01AUG23



Ajolinjan ohjaus

zb48j1t,1691052171610 -22-17SEP23-4/9

4. Valitse Ajolinjan ohjauksen asetukset.

PC582161 —UN—01AUG23



Ohjausasetukset

zb48j1t,1691052171610 -22-17SEP23-5/9

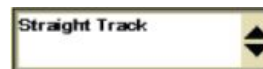
5. Valitse Suora ajolinja kohdasta Ajolinjatila.

PC589284 —UN—17AUG23

6. Valitse Näkymä.

HUOMAA: Keskeytä tallennus, kun sadonkorjuu ei ole käynnissä.

HUOMAA: Varmista Työsivulta vastaanottimen tiedoista, että SF1, SF2, SF3 tai RTK-signaali toimii.



Suora ajolinja kohdasta Ajolinjan ohjaustila

7. Varmista, että ajolinjojen etäisyys on oikea. Jos ajolinjojen etäisyys ei ole oikea, muuta sitä kohdasta Ajolinjan ohjaus.

zb48j1t,1691052171610 -22-17SEP23-6/9

8. Valitse Aseta ajonlinja 0.

PC590562 —UN—17AUG23



Aseta ajolinja 0 -sivu

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1691052171610 -22-17SEP23-7/9

9. Valitse ajolinjan nimi kohdasta Nykyinen ajolinja 0 (A).
Jos nimeä ei ole, luo uusi nimi valitsemalla Uusi (C).
10. Valitse ohjaustapa kohdasta Ohjaustapa (B).
11. Valitse Määritä A (F) ja aja kone ajolinjan alkuun.
12. Valitse Määritä B (G) ja aja konetta vähintään 10 metriä, jotta voit lopettaa ajolinjan tallennuksen.
Ajolinjat luodaan pellolle.
13. Suorita AutoTrac RowSense valitsemalla Hyväksy.
14. Voit peruuttaa asetusten määrittämisen milloin tahansa ja palata Ajolinjan ohjausasetuksiin valitsemalla Peruuta (H).

A—Nykyinen reitti 0
B—Menetelmä
C—Uusi
D—Poista

E—Ajolinjojen etäisyys
F—Aseta A
G—Aseta B
H—Peruuta

Aseta ajoura 0

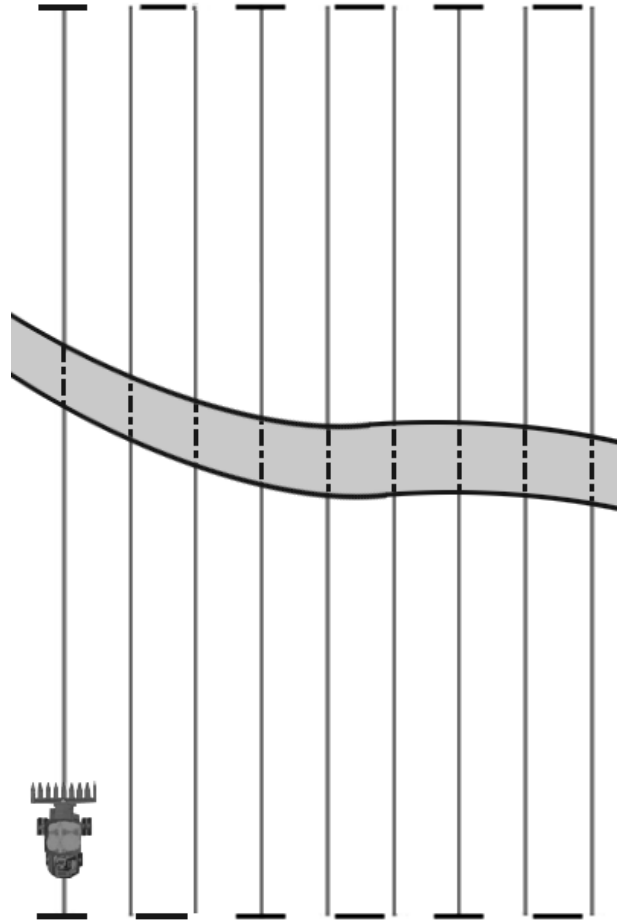
Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1691052171610 -22-17SEP23-8/9

PC590573 —UN—17AUG23

Rivin ohitus – vesialueella ei ole kylvöriiviä. Koska suora ajolinja ja AB-kaarteet keskittävät ajolinjan uudelleen, on todennäköisempää, että järjestelmä löytää oikean rivin vesialueen toisella puolella.

HUOMAA: Jos sekä GPS:n että rivitunnistimen datasiinaalit katoavat, järjestelmä ei toimi ennen kuin GPS-signaali on palautunut.



Vesialue

PC10391 —UN—08JAN08

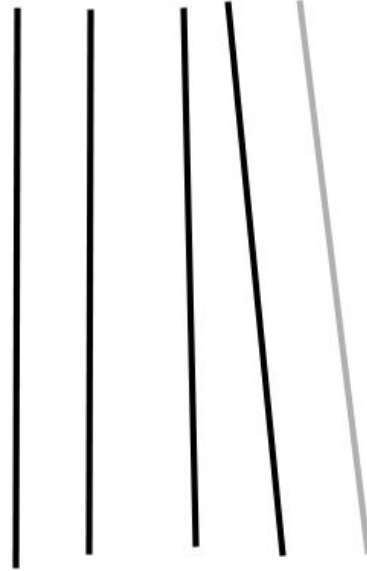
zb48j1t,1691052171610 -22-17SEP23-9/9

Mukautuvat kaaret



Reitti muuttuu pellon läpi ajettaessa

PC10399 —UN—04FEB08



Suunta muuttuu pellon läpi ajettaessa

PC10400 —UN—04FEB08

Mukautuvia kaaria voidaan käyttää kaikilla pelloilla. Sitä kannattaa kuitenkin käyttää erityisesti silloin, kun reitti muuttuu pellon poikki ajettaessa, kun ajosuunta muuttuu tai kun kaari on U-muotoinen. Mukautuvat kaaret sisältää lisätoiminnon, jonka avulla RowFinder voidaan valita vaihtopainikkeella. Rivitunnistimia voidaan käyttää koneiden ohjaamiseen aina, kun ne ovat käytössä rivillä. Kaarevan ajolinjan tallennuksen on oltava päällä. Tämä määrittää ensimmäisen reitin ja mahdollistaa suorien linjojen pidennykset.

Mukautuvat kaaret vaikuttaa vain viereiseen ajolinjaan, mutta etuna on erilaisten kaarevien muotojen käsittely, ja se, että mahdolliset ajolinjavälien virheet eivät kumuloidu koko peltoon.

Jos pellolla on useita koneita, mukautuvat kaaret ei salli ajolinjan jättämistä väliin. Tässä tilanteessa mukautuvat kaaret toimii vain, jos muiden koneiden ajolinjojen etäisyys lisätään erikseen. Esimerkiksi jos 12-rivinen leikkuupöytä seuraa 8-rivistä leikkuupöytää 30 in. riveillä koneiden työskennellessä samalla pellolla, molemmat tarvitsevat 20 rivin (50 ft) ajolinjojen etäisyyden.

Mukautuvien kaarien käyttö on suositeltavaa, kun reitti muuttuu usein pellon aikana. Mukautuvat kaaret vaikuttaa vain viereiseen reittiin.



Kaaret ovat U:n muotoisia

PC11000 —UN—04FEB08

Mukautuvien kaarien käyttöönotto

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1692099522625 -22-27SEP23-1/7

1. Valitse Valikko.

PC582158 —UN—01AUG23



Valikko

zb48j1t,1692099522625 -22-27SEP23-2/7

2. Valitse GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

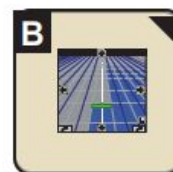


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099522625 -22-27SEP23-3/7

3. Valitse Ajolinjan ohjaus.

PC582160 —UN—01AUG23



Ajolinjan ohjaus

zb48j1t,1692099522625 -22-27SEP23-4/7

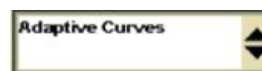
4. Valitse Mukautuvat kaaret kohdasta Ohjaustila.

PC590561 —UN—17AUG23

5. Valitse Näkymä.

HUOMAA: Keskeytä tallennus, kun sadonkorjuu ei ole käynnissä.

HUOMAA: Varmista Työsivulta vastaanottimen tiedoista, että SF1, SF2, SF3 tai RTK-signaali toimii.



Mukautuvat kaaret kohdasta Ohjaustila

6. Varmista, että ajolinjojen välinen etäisyys on oikea. Jos ajolinjojen etäisyys ei ole oikea, muuta sitä kohdasta Ajolinjan ohjaus.

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1692099522625 -22-27SEP23-5/7

7. Aloita reitin tallennus valitsemalla Tallennus.

8. Aja reitti pellon läpi. Ensimmäisen reitin ajamisen jälkeen luodaan vain seuraavan reitin ajolinja.

9. Suorita AutoTrac RowSense valitsemalla Jatka.

10. Voit peruuttaa asetusten määrittelyn milloin tahansa ja palata Ajolinjan ojausasetuksiin valitsemalla Peruuta.

Järjestelmän ollessa AutoTrac-tilassa tallennus lopetetaan, kun ohjauspyörää käännetään. Järjestelmän ollessa dokumentointitilassa tallennus lopetetaan, kun leikkuupöytää nostetaan.

AutoTrac-tila – Jos käyttäjä haluaa parantaa rivin aloitusta vain viereisellä reitillä, yhdistä mukautuvan kaaren tallennus AutoTraciin. Tätä suositellaan vain, jos pelto on suhteellisen suora eikä siinä ole jyrkkiä kaarteita, ja AutoTrac poistetaan käytöstä harvoin (manuaalisen ohjauksen tai GPS-signaalin katoamisen vuoksi).

Dokumentointitila – Mukautuvat kaaret yhdistetään dokumentointitilaan. Tällöin käyttäjä voi tarttua ohjauspyörään ajon aikana ja jatkaa senhetkisen reittinsä

PC590563 —UN—17AUG23



Tallennus

tallennusta. Linjojen pidennykset ovat käytettävissä seuraavalla reitillä, mutta ne eivät ole kovin hyödyllisiä riville pääsyn suhteen, koska leikkuupöydän nostossa rivien lopussa tapahtuu viive. Tehokkuus on vain marginaalinen rivin ohitusjaksojen aikana.

Manuaalinen tallennus – Käyttäjä voi yhdistää mukautuvan kaaren tallennuksen manuaaliseen tallennukseen. Ajolinjojen pidennykset eivät ole mahdollisia tässä tilassa, ellei käyttäjä paina pysäytyspainiketta jatkuvasti rivin lopussa. Jos käyttäjä unohtaa lopettaa tallennuksen, voi ilmetä ongelmia, kuten kaarosten virheellinen määrittäminen. Esimerkki: Jos käyttäjä poikkeaa riviltä kuorman purkamista varten eikä paina keskeytyspainiketta, reitti tallennetaan. Kun käyttäjä ajaa viereistä reittiä, kone ohjataan hieman sivuun riviltä, koska määritetty reitti on virheellinen.

zb48j1t,1692099522625 -22-27SEP23-6/7

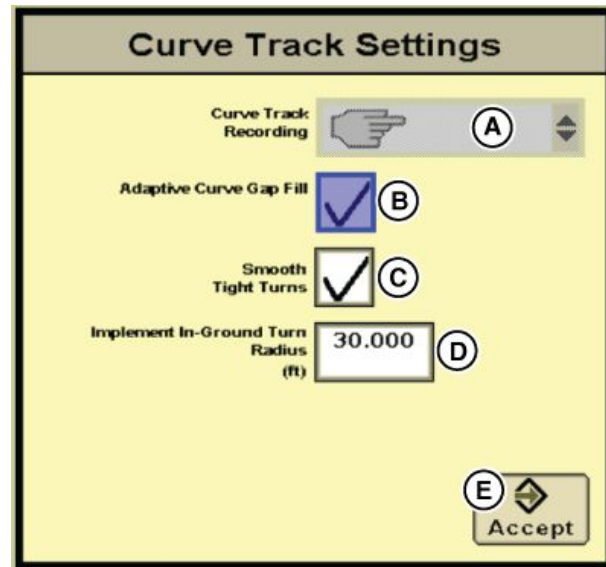
Valitse Valikko, GreenStar (GS3), Ajolinjan ohjaus, Ajolinjan ohjauksen asetukset ja Kaarevan ajolinjan asetukset ja sitten Kaarevan ajolinjan tallennus (A).

Voit muuttaa lueteltuja Kaareva ajolinja -tiloja valitsemalla haluamasi tilan.

- AutoTrac
- Dokumentointi
- Manuaalinen

A—Kaarevan ajolinjan tallennus
B—Mukautuvien kaarien aukkojen täyttö
C—Pehmeät tiukat käännökset

D—Työkoneen kääntösäde maassa (jalkaa)
E—Hyväksy



Kaarevan ajolinjan asetukset

PC590581 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692099522625 -22-27SEP23-7/7

AB-kaaret

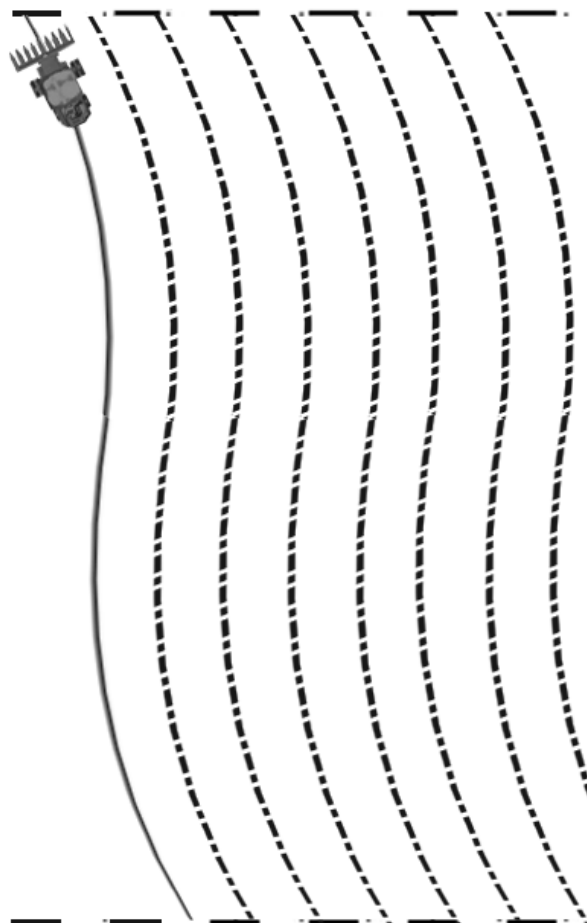
AB-kaarien käyttöä suositellaan, jos pellon poikki kulkee yhtenäinen kaareva linja. Se mahdollistaa riviin pääsyn viereisillä reiteillä. Tehokkuus paranee, jos pelto istutetaan AutoTracilla. AB-kaaret parantavat suorituskykyä myös rivin ohitusjaksojen aikana.

AB-kaarien etuna on kaarevan ajouran määrittäminen pellolla rinnakkaisiksi linjoiksi niin, että kaaren muoto on kuitenkin sama jokaisella reitillä.

AB-kaaria käytettäessä GPS-kaari keskitetään uudelleen automaattisesti. Näin varmistetaan, että GPS-ajolinja on asianmukaisesti kohdistettu rivien kanssa.

HUOMAA: Tämä toiminto ei ole käytössä AB-kaarissa.

AB-kaarien käyttöönotto



AB-kaaret määrittää kaikki linjat samansuuntaisiksi ensimmäisen kanssa.

zb48j1t,1692099671127 -22-19SEP23-1/7

PC10393 —UN—08JAN08

1. Valitse Valikko.

PC582158 —UN—01AUG23



Valikko

zb48j1t,1692099671127 -22-19SEP23-2/7

2. Valitse GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



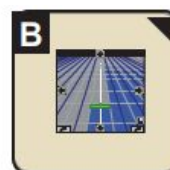
GreenStar (GS3)

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1692099671127 -22-19SEP23-3/7

3. Valitse Ajolinjan ohjaus.

PC582160 —UN—01AUG23



Ajolinjan ohjaus

zb48j1t,1692099671127 -22-19SEP23-4/7

4. Valitse Ajolinjan ohjauksen asetukset.

PC582161 —UN—01AUG23

HUOMAA: Keskeytä tallennus, kun sadonkorjuu ei ole käynnissä.



Ohjausasetukset

zb48j1t,1692099671127 -22-19SEP23-5/7

5. Valitse ajolinjan ohjaustila -valikosta AB-kaaret.

PC589285 —UN—17AUG23

6. Valitse Näkymä.

HUOMAA: Varmista Työsivulta vastaanottimen tiedoista, että SF1, SF2 tai RTK-signaali toimii.



AB-kaaret Ajolinjan ohjaustila -valikosta

7. Varmista, että ajolinjojen välinen etäisyys on oikea. Jos ajolinjojen etäisyys ei ole oikea, muuta sitä kohdasta Ajolinjan ohjaus.

8. Valitse Määritä AB-kaari.

zb48j1t,1692099671127 -22-19SEP23-6/7

9. Valitse AB-kaaren nimi kohdasta Nykyinen AB-kaari (A). Jos nimeä ei ole, luo uusi nimi valitsemalla Uusi (B).

10. Aloita tallennus valitsemalla Tallenna/lopetä (E).

11. Valitse Näkymä ja aja konetta.

12. Lopeta tallennus valitsemalla Tallenna/lopetä (E).

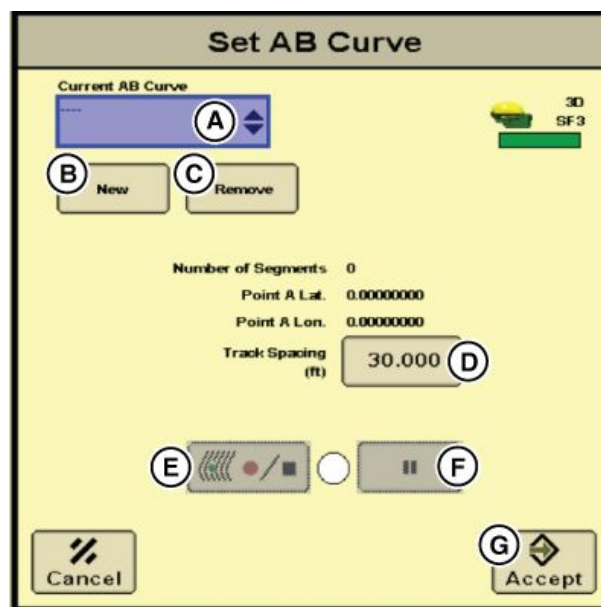
13. Kaaret määritetään koko peltoon.

14. Käynnistä AutoTrac RowSense painamalla Jatka.

15. Voit peruuttaa asetusten määrittämisen milloin tahansa ja palata Ajolinjan ohjauksen asetuksiin valitsemalla Peruuta.

A—Nykyinen AB-kaari
B—Uusi
C—Poista
D—Reittiväli (ft)

E—Tallenna/lopetä
F—Keskeytä
G—Hyväksy



Määritä AB-kaari -sivu

zb48j1t,1692099671127 -22-19SEP23-7/7

PC590582 —UN—17AUG23

Ympyräreitti

Ympyräreitin käyttöä suositellaan, kun kylvö tehdään pellolle, jossa on pyörivä kastelujärjestelmä.

Ympyräreittiä käytetään, jos korjattava sarka on ympyrän muodossa. Tällöin rivitunnistimille voidaan käyttää GPS-kaarevuustietoja.

Ympyräreitin käyttöönotto



Ympyräreitti

PC10853 —UN—31JAN08

zb48j1t,1692099693191 -22-17SEP23-1/7

1. Valitse Valikko.

PC582158 —UN—01AUG23



Valikko

zb48j1t,1692099693191 -22-17SEP23-2/7

2. Valitse GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

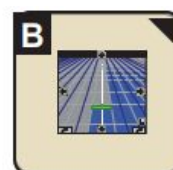


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099693191 -22-17SEP23-3/7

3. Valitse Ajolinjan ohjaus.

PC582160 —UN—01AUG23



Ajolinjan ohjaus

zb48j1t,1692099693191 -22-17SEP23-4/7

4. Valitse Ajolinjan ohjauksen asetukset.

PC582161 —UN—01AUG23



Ohjausasetukset

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1692099693191 -22-17SEP23-5/7

5. Valitse Ajolinjan ohjaustila -valikosta Ympyräreitti.

PC590560 —UN—17AUG23

6. Valitse Näkymä.



Ympyräreitti Ajolinjan ohjaustila -valikosta

HUOMAA: Varmista Työsivulta vastaanottimen tiedoista, että SF1, SF2 tai RTK-signaali toimii.

zb48j1t,1692099693191 -22-17SEP23-6/7

7. Valitse Määritä ympyrä.

8. Varmista, että ajolinjojen välinen etäisyys on oikea. Jos ajolinjojen etäisyys ei ole oikea, muuta sitä kohdasta Ajolinjan ohjaus.

9. Valitse ympyrän nimi kohdasta Nykyinen ympyrä (A). Jos nimeä ei ole, luo uusi nimi valitsemalla Uusi (C).

10. Valitse Aja ympyrä -menetelmä kohdasta Menetelmä (C).

11. Aloita tallennus valitsemalla Tallenna/lopetä (F).

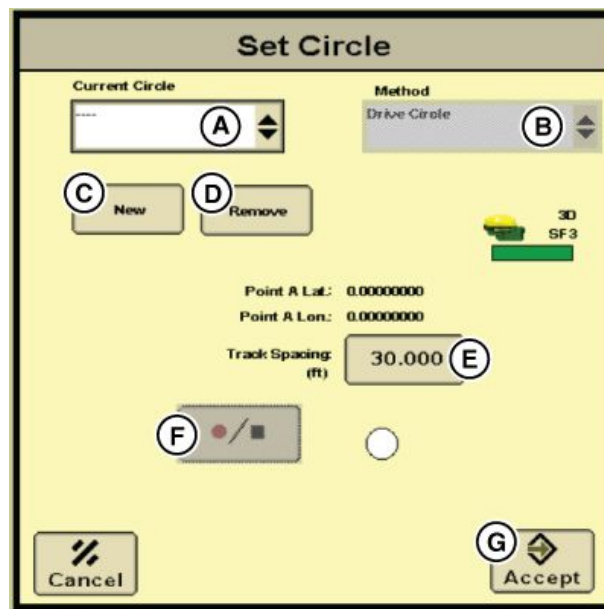
12. Valitse Hyväksy (G). Ympyrä määritetään koko peltoon.

13. Käynnistä AutoTrac RowSense painamalla Jatka.

14. Voit peruuttaa asetusten määrittelyn milloin tahansa ja palata Ajolinjan ohjauksen asetuksiin valitsemalla Peruuta.

A—Nykyinen ympyrä
B—Menetelmä
C—Uusi
D—Poista

E—Reittiväli (ft)
F—Tallenna/lopetä
G—Hyväksy



Määritä ympyrä -sivu

PC590563 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692099693191 -22-17SEP23-7/7

Row Finder

PC582158 —UN—01AUG23

Row Finder (vain Parallel Tracking) -tilaa on tarkoitus käyttää tilanteissa, joissa rivivälit ovat epäsuhtaisia. Row Finder auttaa kuljettajaa löytämään rivit, joista hänen on tarkoitus palata pellolle. Tämä perustuu viitepisteeseen, joka on määritetty edellisiltä riveiltä poistuessa.

1. Valitse Valikko.



Valikko

zb48j1t,1692279379982 -22-21SEP23-1/5

2. Valitse GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



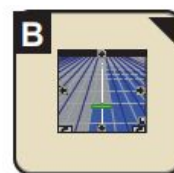
GreenStar (GS3)

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1692279379982 -22-21SEP23-2/5

3. Valitse Ajolinjan ohjaus.

PC582160 —UN—01AUG23



Ajolinjan ohjaus

zb48j1t,1692279379982 -22-21SEP23-3/5

4. Valitse Ajolinjan ohjauksen asetukset.

PC582161 —UN—01AUG23



Ohjausasetukset

zb48j1t,1692279379982 -22-21SEP23-4/5

5. Valitse Ajolinjan ohjaustila -valikosta Row Finder.

PC590595 —UN—17AUG23



Row Finder Ajolinjan ohjaustila -valikosta

6. Siirry kohtaan Näkymä. Valitse Määritä rivi.

zb48j1t,1692279379982 -22-21SEP23-5/5

Vaihda ajoura

Katso GreenStar 3 2630 -näytön käyttöohjeen kohta Ajonlinjan ohjaus.

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

Ojareitti

Surface Water Pro ja AutoTrac -toimintoja käytetään yhdessä luomaan ojareitti.

Katso lisätietoja SurfaceWater Pro -käyttöohjeen (OMPC21751) kohta Ditch (Oja).

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

Pengerreitti

Surface Water Pro ja AutoTrac -toimintoja käytetään yhdessä luomaan pengerreitti.

Katso lisätietoja SurfaceWater Pro -käyttöohjeen (OMPC21751) kohdasta Levee (Penger).

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

GreenStar 3 CommandCenter – Ajolinja

Suora ajolinja

Toimintaperiaate

Suora ajolinja -tila auttaa ajamaan suoria samansuuntaisia ajolinjoja. Määritä ensin ajolinja 0 (viiteajolinja) käyttämällä ajolinjan 0 määrittymenetelmiä. Kun reitti 0 on määritetty, kaikki pellon ajolinjat luodaan sen perusteella. Toiminnon luomia ajolinjoja voi hyödyntää manuaalisessa opastuksessa ja AutoTrac-järjestelmissä. Ajolinja luodaan aina ensimmäisen ajetun reitin perusteella, jotta ohjausvirheet eivät toistu samanlaisina koko pellolla.

Ajolinjat ovat ensimmäisen ajolinjan tarkkoja toisintoja.

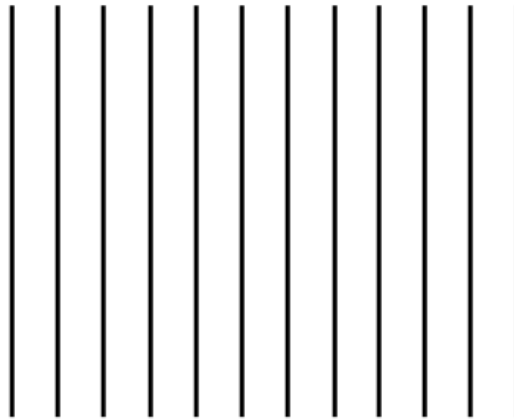
HUOMAA: Termit "ohjausreitti" ja "AB-rivi" tarkoittavat samaa asiaa. Reitti 0 on kuljettajan määrittämä viitepiste, johon pellon kaikki rinnakkaiset ajolinjat perustuvat.

Rinnakkaisten ajolinjojen välinen väli on ohjatussa asennuksessa määritetty reittiväli.

Uuden suoran reitin luominen

Reitin 0 voi määrittää useilla eri tavoilla:

- A + B – Määritä ajolinja 0 ajamalla se koneella.
- A + Autom. B – Määritä ajolinja 0 ajamalla se koneella.
- A + Suunta – Määritä ajolinja 0 ajamalla koneella pisteeseen A ja syöttämällä ennalta määritetty suunta-arvo.
- Lat/Long – Määritä ajolinja 0 syöttämällä ennalta määritetyt leveys- ja pituusasteiden koordinaattiarvot A- ja B-pisteille.



Suora ajolinja

- Lat/Long + Suunta – Määritä ajolinja 0 syöttämällä ennalta määritetyt leveys- ja pituusarvot A-pisteelle ja syöttämällä ennalta määritetty suunta-arvo.

HUOMAA: Ajolinja 0 voidaan määrittää toiminnon (kuten kylvön) aikana, mutta jotkin ominaisuudet eivät ole käytettävissä, kun sitä luodaan.

HUOMAA: On suositeltavaa tehdä ajolinjasta 3 metriä (10 ft) pitkä manuaalista ohjausta varten ja 15 metriä (45 ft) pitkä automaattista ohjausta varten.

zb48j1t,1692099757967 -22-17SEP23-1/9

Suora ajolinja

PC582158 —UN—01AUG23

1. Valitse Valikko.



Valikko

zb48j1t,1692099757967 -22-17SEP23-2/9

2. Valitse GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1692099757967 -22-17SEP23-3/9

3. Valitse Ajolinjan ohjaus.

PC590571 —UN—17AUG23



Ajolinjan ohjaus

zb48j1t,1692099757967 -22-17SEP23-4/9

4. Valitse Ajolinjan ohjaustila -valikosta Suora ajolinja.

PC590564 —UN—17AUG23



Suora ajolinja Ajotilan-ohjausvalikosta

5. Valitse suoran ajolinjan nimi kohdasta Ajolinja nimi.
Jos nimeä ei ole, luo uusi nimi valitsemalla uusi ajolinja.

zb48j1t,1692099757967 -22-17SEP23-5/9

6. Valitse Aseta A.

PC590568 —UN—17AUG23



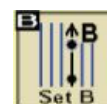
Aseta A

zb48j1t,1692099757967 -22-17SEP23-6/9

7. Määritä B-piste valitsemalla jokin seuraavista kolmesta vaihtoehdosta:

PC590569 —UN—17AUG23

- a. Jos haluat asettaa B-pisteen manuaalisesti, aja haluamaasi B-pisteen luontikohtaan pellolla ja valitse Aseta B. Vähimmäisetäisyys on 3 metriä (10 ft). B-piste kannattaa asettaa pellon etäisimpään päähän haluttua suuntaa määritettäessä.



Aseta B

zb48j1t,1692099757967 -22-17SEP23-7/9

- b. Määrittääksesi B-pisteen automaattisesti, valitse Aseta B koska tahansa. B-piste asetetaan automaattisesti, kun ajoneuvo on kulkenut 15 m (45 ft) A-pisteestä.

PC590570 —UN—17AUG23

Tässä menetelmässä piste B lasketaan 15 metrin (45 ft) ajatun matkan viiden viimeisen tietopisteen mukaan ja suunta määritetään kyseisiä pisteitä parhaiten noudattavan linjan perusteella.



Määritä B automaattisesti

zb48j1t,1692099757967 -22-17SEP23-8/9

- c. Asettaaksesi B-pisteen syöttämällä ajosuunnan, valitse Suunnan asetus.
Syötä haluttu suuntakompensointi numeronäppäimistöllä ja tallenna arvo valitsemalla Hyväksy.
0.000 merkitsee pohjoista, 90.000 itää, 180.000 etelää ja 270.000 länttä.

PC590572 —UN—17AUG23



Suunta

8. Voit peruuttaa asetusten määrittämisen milloin tahansa ja palata Ajolinjan ohjauksen asetuksiin valitsemalla Peruuta.

Reitti 0 on nyt määritetty ja rinnakkaiset reitit luodaan automaattisesti.

zb48j1t,1692099757967 -22-17SEP23-9/9

Mukautuvat kaaret

PC9028 —UN—16APR06

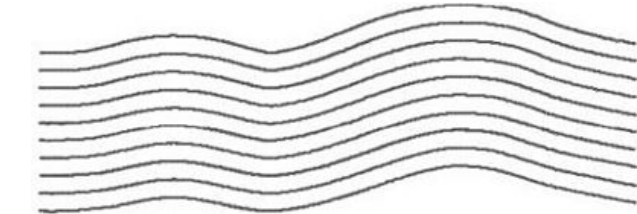
Toimintaperiaate

Mukautuva kaari -tilassa kuljettaja voi tallentaa manuaalisesti ajetun kaarevan ajolinjan. Kun ensimmäinen kaareva ajolinja on tallennettu ja kone käännetty ympäri, käyttäjä voi käyttää Parallel Tracking -toimintoa tai aktivoida AutoTrac-ohjauksen, kun luotu reitti ilmestyy näkyviin. Koneita ohjataan seuraavia ajolinjoja pitkin edellisen tallennetun ajolinjan perusteella. Kukin ajolinja luodaan ensimmäisen ajetun reitin perusteella, jotta ohjausvirheet eivät toistu samanlaisina koko pellolla. Ajolinjat eivät ole ensimmäisen ajolinjan tarkkoja toisintoja. Ajolinjan kaari muuttuu ajolinjaan tulevien virheiden mukaan. Kuljettaja voi muuttaa kaarevaa reittiä missä tahansa pellon kohdassa yksinkertaisesti ohjaamalla koneen pois lasketulta reitiltä.

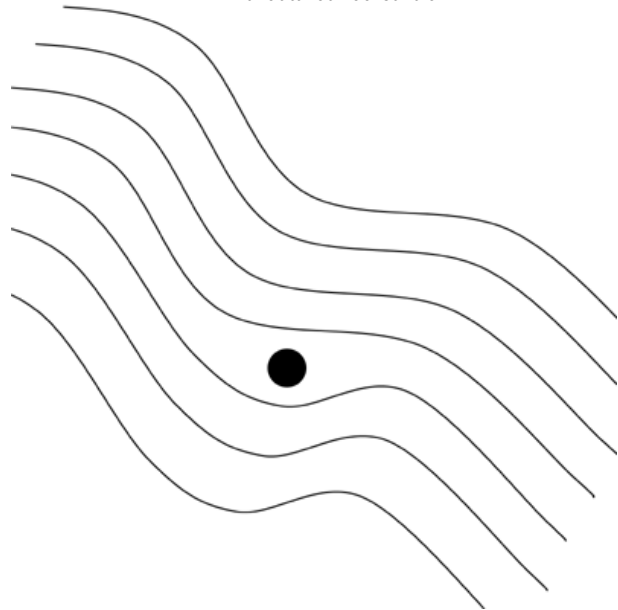
HUOMAA: Ajolinjan ohittaminen ei ole käytettävissä Mukautuvat kaaret -tilassa.

Reitin kaari muuttuu sitä mukaa kuin ajolinjoihin tulee eri asteista aaltoilua.

Mukautuva kaari -ohjaustila auttaa kuljettajaa erilaisten peltokuvioiden ajamisessa.



Mukautuvat kaaret -tila



Mukautuvat kaaret -tila

zb48j1t,1692100048683 -22-19SEP23-1/8

PC9029 —UN—17APR06

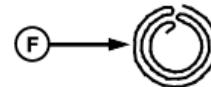
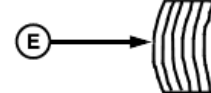
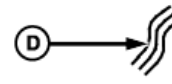
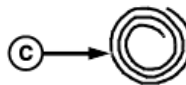
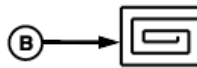
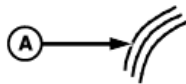
Opastuskuviot

Mahdollisia peltokuvioita ovat seuraavat:

- Tavallinen kaari
- Aaltokuvio
- Sisäkkäinen nelikulmio
- Ratakuvio
- Kerä
- Ympyrä

Reitinvaihtotoimet

Ajolinjan vaihtoa ei suositella, kun käytetään kaarevaa ajolinjaa. Ajolinjan vaihdolla ei voida kompensoida kaarevan ajolinjan tilassa esiintyvää GPS:n epätarkkuutta.



Reitit

A—Tavallinen kaari
B—Sisäkkäinen nelikulmio
C—Kerä

D—Aaltokuvio
E—Ratakuvio
F—Ympyrä

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1692100048683 -22-19SEP23-2/8

PC9032 —UN—17APR06

Uuden mukautuvan kaarevan reitin luominen

PC582158 —UN—01AUG23

HUOMAA: Asiakasta, maatilaa ja peltoa ei tarvitse määrittää mukautuva kaari -ajolinjan käyttöä varten, mutta vain yksi yleinen mukautuva kaari -ajolinja voidaan tallentaa.



Valikko

1. Valitse Valikko.

zb48j1t,1692100048683 -22-19SEP23-3/8

2. Valitse GreenStar (GS3)

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100048683 -22-19SEP23-4/8

3. Valitse Ajolinjan ohjaus.

PC590571 —UN—17AUG23



Ajolinjan ohjaus

zb48j1t,1692100048683 -22-19SEP23-5/8

4. Valitse Mukautuvat kaaret kohdasta Ajolinjan ohjaustila.
5. Valitse mukautuvien kaarien nimi kohdasta Ajolinjan nimi. Jos nimeä ei ole, luo uusi nimi valitsemalla uusi ajolinja.
6. Aja pellolle kohtaan, josta reitin on tarkoitus alkaa.
7. Aloita tallennus. Valitse Tallennus.

HUOMAA: Mukautuvan kaaren tallennus on poistettu käytöstä, kun toistamistila on päällä. Uusia reittejä tallennettaessa (kylvö) toistamistilan valinta tulee poistaa (tila on pois päältä).

PC590566 —UN—17AUG23



Mukautuvat kaaret kohdasta Ajolinjan ohjaustila

Aiemmin määritetyillä ajolinjoilla ohjattaessa (esim. ruiskutus ja sadonkorjuu), toistamistila pitää ottaa käyttöön (päällä).

Oletusarvoisesti toistamistila on pois päältä.

8. Tallennus korvataan seuraavalla, kun se on valittu:
 - a. Keskeytä

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1692100048683 -22-19SEP23-6/8

b. Lopeta

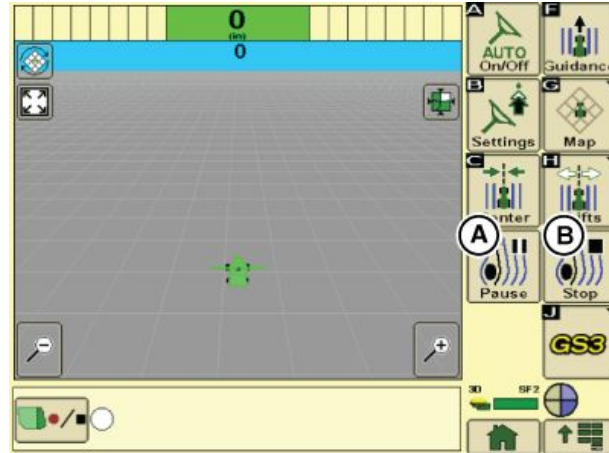
HUOMAA: Tallennus täytyy poistaa käytöstä vain, jos kone ajetaan normaalin peltokuvion ulkopuolelle (esimerkiksi ruiskutuslaitteen tai kylvökoneen täyttää varten) tai jos käyttäjä ei halua tallentaa käännöksiä pellon reunojen kohdalla.

9. Aja ensimmäinen ajolinja. Kartalle tulee näkyviin sininen ohjausreitti.

HUOMAA: Suoraan ajettaessa tallennettu ajolinja ei välttämättä näy koneen takana näytöllä. Ajolinja tulee näkyviin, kun kone käynnistetään.

Valkoinen navigointiviiva tulee näkyviin vasta ajolinjan päässä, koneen kääntämisen jälkeen. Kun kone on käännetty, järjestelmä määrittää reitin, jonka mukaan konetta ohjataan. Järjestelmä etsii viivasegmentin, joka on samansuuntainen ja reittivälialueella 0,5–1,5. Näkyviin tulee ennakoitu reitti, jonka perusteella kuljettaja voi ohjata konetta. Aja ajoneuvoa halutulla reitillä.

10. Kun käännät koneen ensimmäisen ajolinjan lopussa, ohjelma muodostaa valkoisen navigointiviivan seuraavalle ajolinjalle. Navigointiviivan ilmestymiseen saattaa kestää muutama sekunti.
11. Kun halutun ajolinjan valkoinen navigointiviiva tulee näkyviin, paina koneen palautuskytkintä (toimii vain AutoTrac-järjestelmässä). Kone ohjataan automaattisesti kyseiselle ajolinjalle. Jos haluat käyttää manuaalista ohjausta, ohjaa ajoneuvoa valkoisella korostettua navigointiviivaa pitkin.
12. Valitse Lopeta (B), kun pelto on valmis.



Mukautuvien kaarien asetussivu

A—Keskeytä

B—Lopeta

TÄRKEÄÄ: Lopeta tallennus ennen seuraavalle pellolle siirtymistä. Jos et tee näin, mukautuvan kaaren tiedot saatetaan poistaa edelliseltä pellolta, ennen kuin seuraavan pellon mukautuvan kaaren tiedot tallennetaan.

HUOMAA: Tallennetut mukautuvan kaarevan ajolinjan tiedot määritetään valitun asiakkaan, maatilan ja kentän nimeen. Ne tallennetaan näytön sisäiseen muistiin, kunnes käyttäjä poistaa ne. Ne voidaan siirtää näytöstä toiseen.

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1692100048683 -22-19SEP23-7/8

PC590589 —UN—17AUG23

Suoran reitin tallentaminen tai esteiden kiertäminen

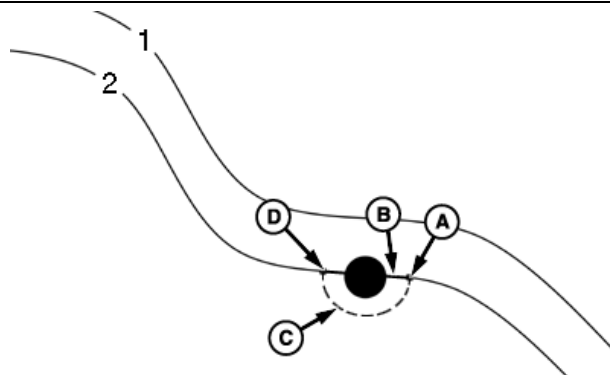
1. Aloita tallennus.
2. Valitse Keskeytä tallennus, jos haluat keskeyttää ajoneuvon ajolinjan tallennuksen tilapäisesti.
3. Valitse Tallennus, jos haluat jatkaa mukautuvan kaaren tallennusta.

Tallennuksen KESKEYTYSKOHDAN ja JATKOKOHDAN välinen välimatka yhdistetään suoralla viivalla. Tästä on hyötyä, kun reitissä on pitkä suora osuus tai kun esteitä on tarkoitus kiertää.

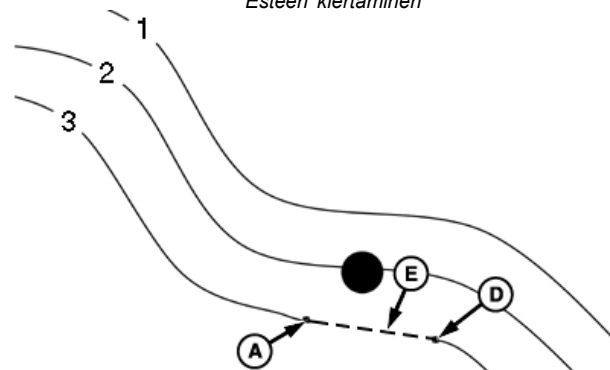
HUOMAA: Yhdistävä segmentti (KESKEYTYSKOHDAN ja JATKAMISKOHDAN välinen viivasegmentti) voi olla enintään 0,8 km (0,5 mailia tai 2 640 ft) pitkä. Jos etäisyys on pitkä, pisteitä ei voi yhdistää ja ajolinjaan jää aukko.

A—Tallennus KESKEYTETTY
B—Pisteet on yhdistetty yhdistävällä segmentillä
C—Ajoneuvon reitin tallennus keskeytetään, kunnes tallennusta jatketaan

D—Tallennuksen JATKAMISKOHTA
E—Ajolinja tallennetaan A- ja D-pisteiden välisenä suorana viivana



Esteen kiertäminen



Suora reitti

zb48j1t,1692100048683 -22-19SEP23-8/8

PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

AB-kaaret

Toimintaperiaate

AB-kaaret-tilan avulla kuljettaja voi ajaa kaarevia rinnakkaisia ajolinjoja, joiden päätepisteet ovat pellon jommassakummassa päässä. Ohjausreitit ovat samansuuntaisia reitin kanssa kumpaankin suuntaan, ja ne muodostetaan alkuperäisen reitin perusteella, jotta voidaan varmistaa, että ohjausvirheet eivät toistu samanlaisina koko pellolla.

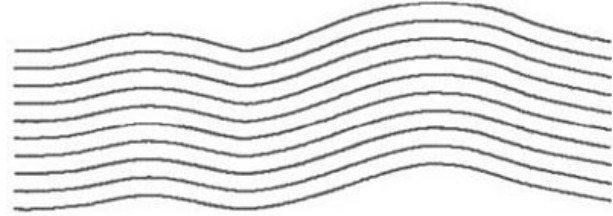
Reitti 0 on viitereitti, johon pellon kaikki seuraavat kaarevat ajolinjat perustuvat. Kun ensimmäinen kaareva AB-reitti (reitti 0) on luotu, 4 reittiä luodaan. Uusia ajolinjoja luodaan aina, kun kone ajaa viimeisen näyttöruudussa näkyvän ajolinjan.

HUOMAA: AB-kaartilassa on käytettävissä Ajolinjan ohittamistoiminto.

Luodaan AB-kaarevan reitin tietoja – Kun järjestelmä luo ensimmäiset ajolinjat reitin 0 tallennuksen jälkeen tai kun se luo muita linjoja, perspektiivinäkymässä näkyy teksti AB-kaarien luomisesta. Tänä aikana kuljettaja ei voi ohjata ajoneuvoa reittien perusteella.

AB-kaaren muodostamiseen liittyvät rajoitukset – Ensimmäisen tallennetun AB-kaaren täytyy olla vähintään 3 m (10 ft) pitkä, jotta sitä voidaan käyttää ajolinjan ohjauksessa. Jotta kaarevia reittejä voi muodostaa, järjestelmä edellyttää, että ajoneuvo on enintään 400 metrin (0,25 mailia) päässä kohdasta, jossa reitti 0 on tallennettu. Jos ajoneuvo on tällä enimmäisetäisyydellä, reitin muodostaminen ja tuleminen näyttöruutuun voi

PC9028 —UN—16APR06



AB-kaaret-tila

kestää useita minuutteja. Tässä vaiheessa näytössä näkyy ilmoitus AB-kaarien luomisesta.

Pellolla on useita AB-kaaria – Pellolla voi olla useita kaarevia AB-ajolinjoja. Pellon jokainen AB-kaari on tallennettava ja nimettävä yksilöllisesti.

Reittien numerointi – Reitit numeroidaan, jotta ajolinjoja voidaan ohittaa ja ajolinjat on helpompi löytää. Suuntamerkitä (P, E, I tai L) määritetään kaaren ensimmäisen ja viimeisen pisteen suunnan mukaan.

Reitin kaari muuttuu sitä mukaa kuin ajolinjoihin tulee eri asteista aaltoitua.

Uuden kaarevan AB-reitin luominen

Määritä ensimmäinen kaareva AB-reitti (reitti 0), johon pellon kaikki seuraavat ajolinjat perustuvat, seuraavassa kuvatulla tavalla.

HUOMAA: Samalle pellolle voi tallentaa useita AB-kaaria. Ne täytyy kuitenkin nimetä ja tallentaa erikseen.

zb48j1t,1692100403680 -22-17SEP23-1/7

1. Valitse Valikko.

PC582158 —UN—01AUG23



Valikko

zb48j1t,1692100403680 -22-17SEP23-2/7

2. Valitse GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1692100403680 -22-17SEP23-3/7

3. Valitse Ajolinjan ohjaus.

PC590571 —UN—17AUG23



Ajolinjan ohjaus

zb48j1t,1692100403680 -22-17SEP23-4/7

4. Valitse ajolinjan ohjaustila -valikosta AB-kaaret.
5. Valitse AB-kaarien nimi kohdasta Ajolinjan nimi. Jos nimeä ei ole, luo uusi nimi valitsemalla uusi ajolinja.
6. Aja pellolle kohtaan, josta reitin on tarkoitus alkaa.
7. Aloita tallennus. Valitse Tallennus.
8. Tallennus korvataan seuraavalla, kun se on valittu:

PC590565 —UN—17AUG23



AB-kaaret Ajolinjan ohjaustila -valikosta

a. Keskeytä

zb48j1t,1692100403680 -22-17SEP23-5/7

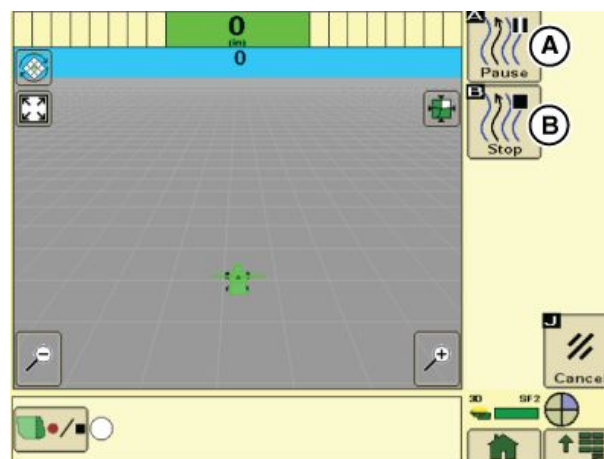
b. Lopeta

9. Aja ensimmäinen ajolinja. Kartalle tulee näkyviin sininen ohjausreitti.

HUOMAA: Suoraan ajettaessa tallennettu ajolinja ei välttämättä näy koneen takana näytöllä. Ajolinja tulee näkyviin, kun kone käynnistetään.

10. Kun painat Lopeta (B) tallennus ajolinjan lopussa, ajolinja tallennetaan muistiin.

HUOMAA: Jos GPS-signaali häviää kesken tallennuksen, tallennus lopetetaan ja toistaiseksi tallennetut AB-kaaritiedot jäävät muistiin. Jos kuljettaja ei halua AB-kaarta, se voidaan poistaa valitsemalla Poista ajolinja ajolinjan ohjauksen asetussivulla.



Määritä AB-kaari -sivu

A—Keskeytä

B—Lopeta

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1692100403680 -22-17SEP23-6/7

PC590590 —UN—17AUG23

Suoran reitin tallentaminen tai esteiden kiertäminen

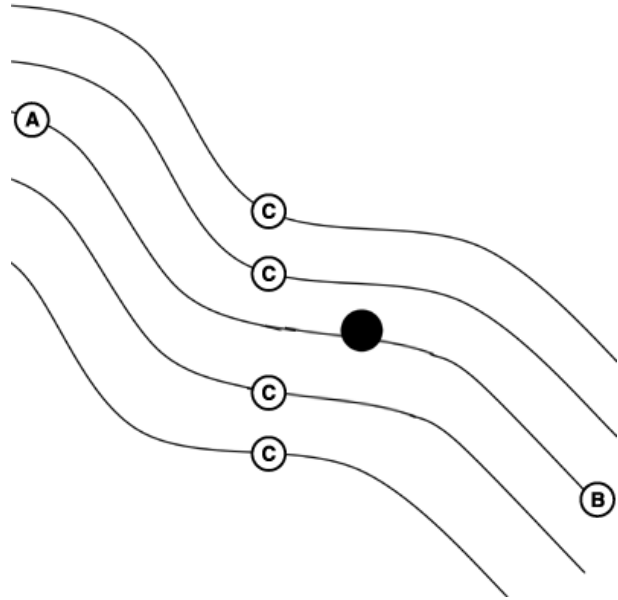
1. Aloita AB-kaarten tallennus.
2. Valitse Keskeytä tallennus, jos haluat keskeyttää ajoneuvon ajolinjan tallennuksen tilapäisesti.
3. Valitse AB-kaarten tallennus, jos haluat jatkaa AB-kaaren tallennusta.

Tallennuksen keskeyttämisen ja jatkamisen välinen välimatka yhdistetään suoralla viivalla. Tästä on hyötyä, kun reitissä on pitkä suora osuus tai kun esteitä on tarkoitus kiertää.

HUOMAA: Pisin yhdistävä segmentti (keskeytyskohdan ja jatkamiskohdan välinen viivasegmentti) voi olla enintään 0,8 km (0,5 mailia tai 2 640 ft.) pitkä. Jos etäisyys on pitkä, pisteitä ei voi yhdistää ja ajolinjaan jää aukko.

A—Keskeytys ennen estettä
B—Jatkaminen esteen jälkeen

C—Reitin 0 mukaan luodut reitit



Esteiden kiertäminen

PC9030C —UN—27OCT06

zb48j1t,1692100403680 -22-17SEP23-7/7

Ympyräreitti

PC582158 —UN—01AUG23

Toimintaperiaate

Ympyräreitti auttaa kuljettajia ajamaan samankeskisiä ympyröitä pellolla, jossa on käytössä pyörivä kastelujärjestelmä. Kuljettajat voivat luoda alkuympyrän useilla eri tavoilla. Kun alkuperäinen ympyräreitti on määritetty, pellolle luodaan seuraavat ympyräreitit.

Ympyräreitti-tila on käytettävissä manuaalisessa ohjauksessa, mutta AutoTrac-toiminto edellyttää Ympyräreitti-tilassa sekä AutoTrac- että Pivot Pro -aktivointia. Pivot Pro -aktivointi on saatavilla vain Pohjois-Amerikassa.

Ympyrän keskipisteen leveys- ja pituuskoordinaatit tallennetaan ja liitetään kentän nimeen. Jos kenttää ei ole valittu ympyrän keskipisteen määrittämisen yhteydessä, järjestelmään tallennetaan yleiset ympyröiden keskipisteet. Ympyrän keskipisteet voidaan hakea käyttöön myöhemmin.

Uuden ympyräreitin luominen

1. Valitse Valikko.



Valikko

zb48j1t,1692100524545 -22-17SEP23-1/6

2. Valitse GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1692100524545 -22-17SEP23-2/6

3. Valitse Ajolinjan ohjaus.

PC590571 —UN—17AUG23



Ajolinjan ohjaus

zb48j1t,1692100524545 -22-17SEP23-3/6

4. Valitse Ajolinjan ohjaustila -valikosta Ympyräreitti.
 5. Valitse ympyräreitin nimi kohdasta Ajolinja nimi. Jos nimeä ei ole, luo uusi nimi valitsemalla uusi ajolinja.
 6. Aja pellolle kohtaan, josta reitin on tarkoitus alkaa.

PC590567 —UN—17AUG23



Ympyräreitti Ajolinjan ohjaustila -valikosta

Ajoympyrämenetelmä

Ajoympyrä – Luo ajoympyrän ajamalla vähintään 10 prosenttia halutusta ympyrästä. Jotta reitistä tulisi tarkempi

ja ympyrän keskipiste saataisiin määritettyä optimaalisesti, on suositeltavaa ajaa ympyrä kokonaisuudessaan.

1. Luo ympyränmuotoinen ajolinja ajamalla pellolla haluamaasi paikkaan.

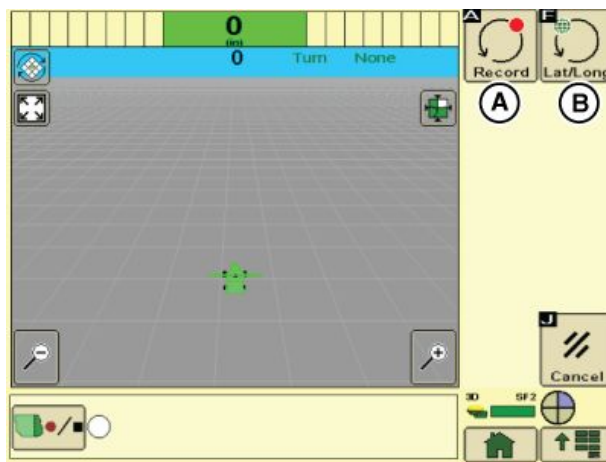
zb48j1t,1692100524545 -22-17SEP23-4/6

2. Valitse tietue (A) ympyräreitin ajamista varten.
 3. Valitse Lopeta ympyrän tallennus. Ympyräreitit luodaan automaattisesti käyttöönotossa määritetyllä ajolinjavälillä.

HUOMAA: Lopeta ympyrän tallennus -valinta tulee näkyviin, kun ympyrää on ajettu riittävästi keskipisteen laskemiseksi.

A—Tallennus

B—Lat/Long



Ympyräreitin asetussivu

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1692100524545 -22-17SEP23-5/6

PC590591 —UN—17AUG23

Lat/Long-menetelmä

1. Valitse Lat/Long (B) -ajolinja.
2. Syötä haluamasi leveys- ja pituuskoordinaatit desimaaleina. Syöttöruudussa näkyvät ensin aiemmin peltoon liitetyt pituus- ja leveyskoordinaatit.
3. Tallenna arvot valitsemalla Hyväksy (C). Ympyräreitit luodaan automaattisesti käyttöön otossa määritetyllä ajolinjavälillä.

HUOMAA: Kone täytyy tarvittaessa kohdistaa pyörivän kastelujärjestelmälaitteen mukaan laskettuun reittiin tai kohdistaa reitteihin reitinvaihdon keskitystoiminnolla.

A—Leveysaste
B—Pituusaste

C—Hyväksy

Keskipiste

zb48j1t,1692100524545 -22-17SEP23-6/6

PC590584 —UN—17AUG23

Row Finder

PC582158 —UN—01AUG23

1. Valitse Valikko.



Valikko

zb48j1t,1692279954088 -22-17SEP23-1/3

2. Valitse GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692279954088 -22-17SEP23-2/3

3. Valitse Ajolinjan ohjaus.
4. Valitse Ajolinjan ohjaustila -valikosta Row Finder.
5. Siirry kohtaan Näkymä.
6. Valitse Määritä rivi.

PC590571 —UN—17AUG23



Ajolinjan ohjaus

zb48j1t,1692279954088 -22-17SEP23-3/3

4. sukupolven näyttö – Ajolinja

Suora ajolinja

PC28961 —UN—24APR23

1. Valitse Valikko.



Valikko

zb48j1t,1692106465016 -22-17SEP23-1/9

2. Valitse AutoTrac-ohjaus.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac-ohjaus

zb48j1t,1692106465016 -22-17SEP23-2/9

3. Valitse Aseta ajolinja.

PC590575 —UN—17AUG23



Aseta ajolinja

zb48j1t,1692106465016 -22-17SEP23-3/9

4. Valitse Uusi ajolinja, jos olemassa olevaa ajolinjaa ei ole käytettävissä.

PC590576 —UN—17AUG23



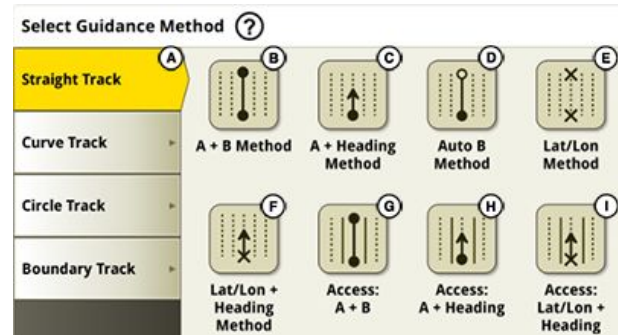
Uusi ajolinja

zb48j1t,1692106465016 -22-17SEP23-4/9

5. Valitse Suora ajolinja (A). Valitse jokin menetelmä käytettävissä olevista vaihtoehdoista.

A—Suora ajolinja
B—A + B -menetelmä
C—A + suunta -menetelmä
D—Autom. B -menetelmä
E—Leveys-/pituusaste-
menetelmä

F—Leveys-/pituusaste +
suunta -menetelmä
G—Aloitust: A + B
H—Aloitust: A + suunta
I— Aloitus: Lat/Lon + suunta



Suoran ajolinjan vaihtoehdot

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1692106465016 -22-17SEP23-5/9

PC28845 —UN—22AUG23

4. sukupolven näyttö – Ajolinja

6. Valitse ajolinjan nimi.

PC590577 —UN—17AUG23

Track Name

Track 1



Reitin nimi

zb48j1t,1692106465016 -22-17SEP23-6/9

7. Valitse pelto.

PC590578 —UN—17AUG23

Field

South 40



Pelto

zb48j1t,1692106465016 -22-17SEP23-7/9

9. Valitse Aseta A.

PC590579 —UN—17AUG23

Set A

Aseta A

zb48j1t,1692106465016 -22-17SEP23-8/9

10. Valitse Aseta B.

PC590580 —UN—17AUG23

Set B

Aseta B

zb48j1t,1692106465016 -22-17SEP23-9/9

Kaareva reitti

PC28961 —UN—24APR23

1. Valitse Valikko.



Valikko

zb48j1t,1692108125002 -22-17SEP23-1/6

2. Valitse AutoTrac-ohjaus.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac-ohjaus

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1692108125002 -22-17SEP23-2/6

3. Valitse Aseta ajolinja.

PC590575 —UN—17AUG23



Aseta ajolinja

zb48j1t,1692108125002 -22-17SEP23-3/6

4. Valitse Uusi ajolinja, jos olemassa olevaa ajolinjaa ei ole käytettävissä.

PC590576 —UN—17AUG23



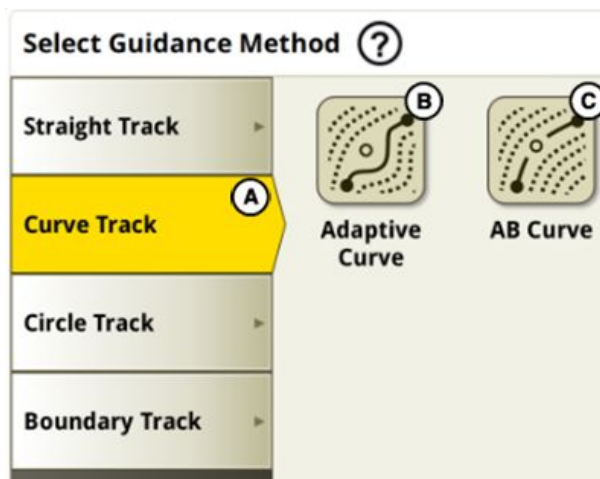
Uusi ajolinja

zb48j1t,1692108125002 -22-17SEP23-4/6

5. Valitse Kaareva ajolinja (A). Valitse jokin menetelmä käytettävissä olevista vaihtoehdoista.
6. Aja haluttuun kohtaan pellolla.

A—Kaareva reitti
B—Mukautuva kaari

C—AB-kaari



Kaarevan ajolinjan vaihtoehdot

zb48j1t,1692108125002 -22-17SEP23-5/6

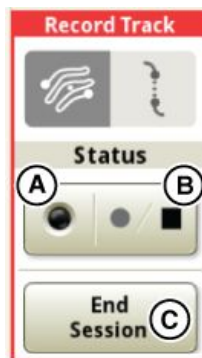
PC28846 —UN—22AUG23

7. Aloita tallennus valitsemalla Tallenna (A).
8. Lopeta tallennus valitsemalla Lopeta istunto (C).
9. Tallenna istunto valitsemalla OK tai palaa kaarevan ajolinjan tallennusistuntoon valitsemalla Peruuta.

HUOMAA: Kun tallennus on lopetettu, istuntoon voidaan lisätä kaaren segmenttejä muokkaamalla ajolinjaa.

A—Tallennus
B—Keskeytä/lopeteta

C—Lopeta istunto



Tallenna ajolinja

zb48j1t,1692108125002 -22-17SEP23-6/6

PC590588 —UN—17AUG23

Ympyräreitti

PC28961 —UN—24APR23

1. Valitse Valikko.



Valikko

zb48j1t,1692108138989 -22-17SEP23-1/7

2. Valitse AutoTrac-ohjaus.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac-ohjaus

zb48j1t,1692108138989 -22-17SEP23-2/7

3. Valitse Aseta ajolinja.

PC590575 —UN—17AUG23



Aseta ajolinja

zb48j1t,1692108138989 -22-17SEP23-3/7

4. Valitse Uusi ajolinja, jos olemassa olevaa ajolinjaa ei ole käytettävissä.

PC590576 —UN—17AUG23



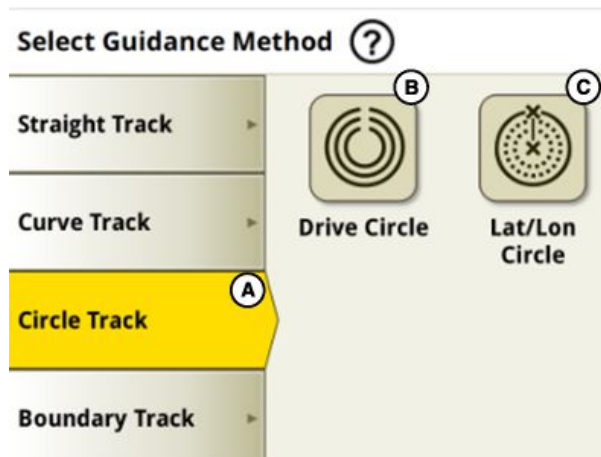
Uusi ajolinja

zb48j1t,1692108138989 -22-17SEP23-4/7

5. Valitse Ympyräreitti (A). Valitse jokin menetelmä käytettävissä olevista vaihtoehdoista.

A—Ympyräreitti
B—Ajoympyrä

C—Lat/Lon-ympyrä



Ympyräreitin vaihtoehdot

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1692108138989 -22-17SEP23-5/7

PC28847 —UN—22AUG23

Ajoympyrä

1. Luo ympyränmuotoinen ajoinja ajamalla pellolla haluamaasi paikkaan.
2. Tallenna uusi ajoinja valitsemalla Aloita (A).
3. Aja haluamasi ympyränmuotoinen ajoinja.
4. Lopeta tallennus valitsemalla Valmis (B).

HUOMAA: Valmis-valinta tulee näkyviin, kun ympyrää on ajettu riittävästi keskipisteen laskemiseksi.

A—Käynnistys
B—Valmis

C—Peruuta



Aja ympyräreitti

zb48j1t,1692108138989 -22-17SEP23-6/7

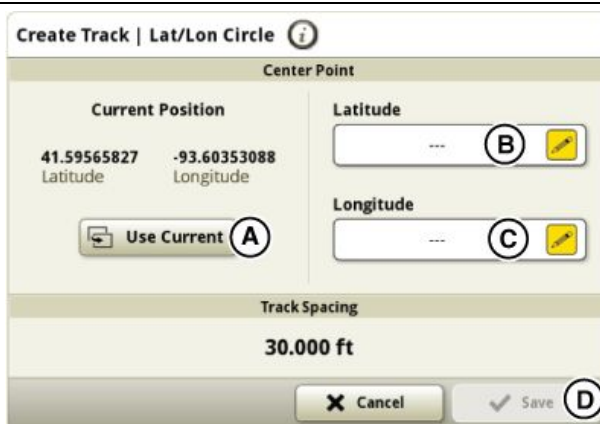
PC590587 —UN—17AUG23

Lat/Lon-ympyrä

1. Luo ympyränmuotoinen ajoinja ajamalla pellolla haluamaasi paikkaan.
2. Valitse Käytä nykyistä (A), jos nykyiset leveysaste ja pituusaste ovat oikein.
3. Valitse leveysaste (B) ja pituusaste (C).
4. Valitse Tallenna (D).

A—Käytä nykyistä
B—Leveysaste

C—Pituusaste
D—Tallenna



Lat/Lon-ympyräreitti

zb48j1t,1692108138989 -22-17SEP23-7/7

PC590592 —UN—17AUG23

Ohjatut ajourat

PC28961 —UN—24APR23

1. Valitse Valikko.



Valikko

zb48j1t,1692108148895 -22-17SEP23-1/5

2. Valitse AutoTrac-ohjaus.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac-ohjaus

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1692108148895 -22-17SEP23-2/5

4. sukupolven näyttö – Ajolinja

3. Valitse Aseta ajolinja.

PC590575 —UN—17AUG23

Set Track

Aseta ajolinja

zb48j1t,1692108148895 -22-17SEP23-3/5

4. Valitse Uusi ajolinja, jos olemassa olevaa ajolinjaa ei ole käytettävissä.

PC590576 —UN—17AUG23

+ New Track

Uusi ajolinja

zb48j1t,1692108148895 -22-17SEP23-4/5

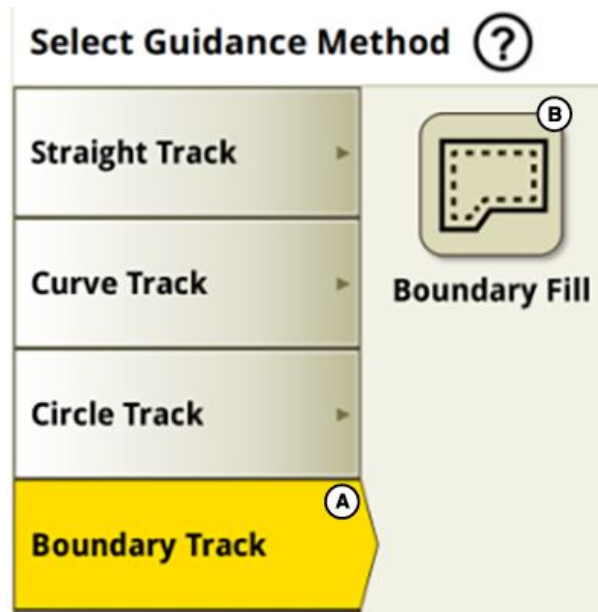
5. Valitse Ohjattu ajolinja (A). Valitse Esiohjatut ajolinjat (B).

6. Luo esiohjatut ajolinjat valitsemalla pelto ja raja.

7. Määritä esiohjatut ajolinjat valitsemalla Seuraava.

A—Ohjatut ajourat

B—Esiohjatut ajolinjat



Ohjatun ajolinjan vaihtoehdot

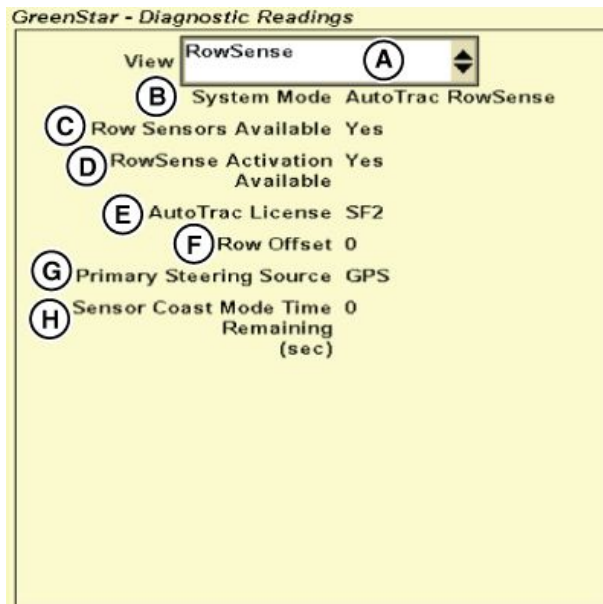
PC28848 —UN—22AUG23

zb48j1t,1692108148895 -22-17SEP23-5/5

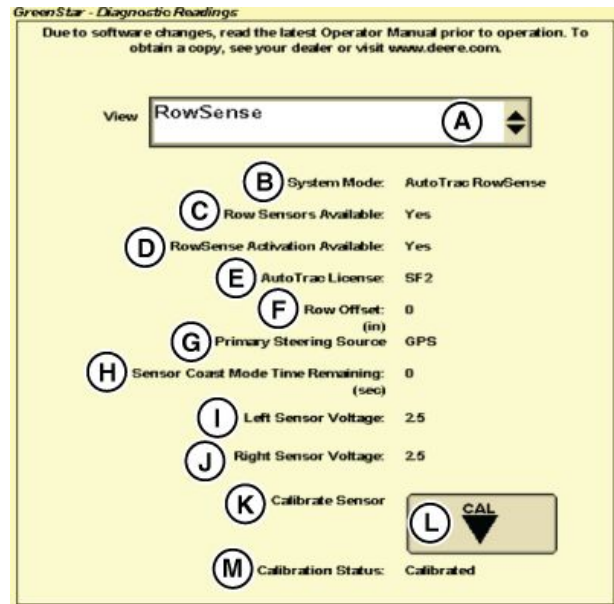
Diagnostiikka

GreenStar 3:n diagnostiikkänäytöt

HUOMAA: Mahdollisia vianmäärittelyn vastauksia ja lyhyt kuvaus.



GreenStar 3 CommandCenter -näytön diagnostiikkakalukemat



GreenStar 3 -näytön diagnostiikkakalukemat

- A—Näkymä
B—Järjestelmän tila
C—Rivitunnistimet käytettävissä
D—RowSense-aktivointi käytettävissä
E—AutoTrac-lisenssi
F—Rivin siirtymä
G—Pääasiallinen ohjauslähde
H—Tunnistimen vapaalla-ajotilan jäljellä oleva aika

- I— Vasemman tunnistimen jännite
J— Oikean tunnistimen jännite
K—Kalibroin tunnistin

- L—CAL
M—Kalibrointitila

Saatavilla olevat rivitunnistimet:

- A — Kyllä
- B — Ei

Rivijolinjan aktivointi käytettävissä:

- A — Kyllä (jos AutoTrac RowSense GS3 -aktivointi on käytettävissä)
- C — Ei (jos AutoTrac RowSense GS3 -aktivointi ei ole käytettävissä)

AutoTrac-lisenssi:

- A — Kyllä (SF1)
- B — Kyllä (SF2)
- C — Ei

Rivin siirtymä:

- Nykyisen rivin siirtymäarvo, etäisyys mitataan (in.) tai (mm).

Pääasiallinen ohjauslähde:

- A — Ei mitään
- B — GPS
- C — Rivitunnistimet

Tunnistimen vapaalla-ajotilan jäljellä oleva aika:

- Laskuriajastin, kun GPS-signaali häviää, näyttö sekunteina.

Vasemman tunnistimen jännite

- Tunnistimen lepojännitteen tulisi olla alle 2,5 voltia.

Oikean tunnistimen jännite

- Tunnistimen lepojännitteen tulisi olla yli 2,5 voltia.

Kalibroin tunnistin

Kalibrointitila

- Kalibroitu
- Ei kalibroitu

zb48j1t,1692098536255 -22-12SEP23-1/1

4. sukupolven näytön diagnostiikanäyttö

AutoTrac-tila: AutoTrac-tila näyttää AutoTrac-lohkodiagrammin ja AutoTrac-järjestelmän säätimen.

HUOMAA: Ajolinjan ohjauksen suorituskyvyn ja olosuhteiden arvoja lasketaan jatkuvasti, kun AutoTrac on kytketty käyttöön (4/4 lohkodeiagrammista) ja jäljittää linjaa. Arvot eivät päivity, kun AutoTrac putoaa lohkodeiagrammin vaiheeseen 3/4 tai 2/4, ja arvoksi tulee "—" vaiheessa 1/4.

Ajolinjan ohjauksen suorituskyky (A)

HUOMAA: Jokainen seuraavista arvoista näkyy 95. prosenttipisteenä, mikä tarkoittaa, että 95 % ajasta suorituskyky on vähintään näkyvän arvon suuruinen.

95 %:n sivuttaisvirhe – Etäisyys lähimmästä ajourasta koneeseen. Virhe kasvaa, kunnes kone saavuttaa kahden ajouran välisen puolivälin. Sitten virhe pienenee, kun kone lähestyy seuraavaa ajouraa. Hyvissä olosuhteissa arvojen pitäisi vastata näitä arvoja tai olla niitä pienemmät:

	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)
Sivuttaisvirhe (kaikki ajolinjatyytit)	4 cm (1.6 in)	8 cm (3.2 in)	12 cm (4.7 in)

95 %:n suuntavirhe – Koneen suunnan suhde nykyiseen ajouraan. Hyvissä olosuhteissa arvojen pitäisi vastata näitä arvoja tai olla niitä pienemmät:

	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)
Suora ajolinja	0,8°	1°	1,2°
Kaareva/ympyrämuotoinen ajolinja (tämä arvo riippuu kaarteiden terävyydestä; jyrkempien kaarteiden arvot ovat suuremmat)	1,6°	3,0°	3,6°

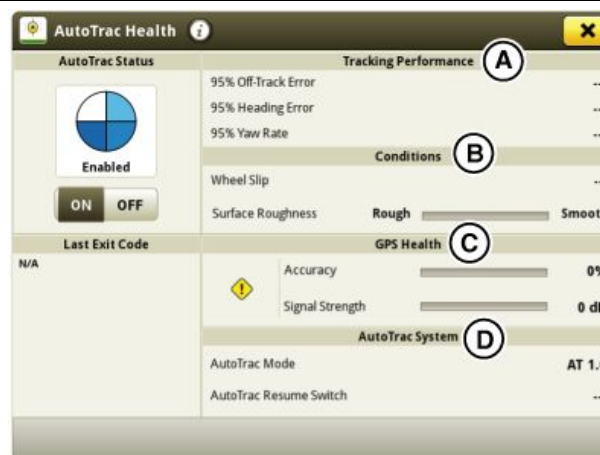
95 %:n kiertymä – Koneen käännösnopeus, joka vaikuttaa seurantakykyyn. Hyvissä olosuhteissa arvojen pitäisi vastata näitä arvoja tai olla niitä pienemmät:

	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)
Suora ajolinja	1°	1,5°	1,8°
Kaareva/ympyrämuotoinen ajolinja (tämä arvo riippuu kaarteiden terävyydestä; jyrkempien kaarteiden arvot ovat suuremmat)	2°	4,5°	5,4°

Olosuhteet (B)

HUOMAA: Optimaalisen alueen ulkopuolella olevat arvot näkyvät keltaisina LED-tilaosoittimessa. Optimaalisen alueen sisäpuolella olevat arvot näkyvät vihreinä LED-tilaosoittimessa.

Pinnan karkeus – Koneen työstämän pinnan mitta. Se lasketaan käyttämällä StarFire-vastaanottimen nousu-, kallistus- ja nopeussyötteitä. Pinnan karheuden osoitinpalkki on keltainen optimaalisen alueen ulkopuolella ja vihreä optimaalisella alueella.



4. sukupolven näytön diagnostiikanäyttö

A—Ajolinjan ohjauksen suoritus
B—Olosuhteet

C—GPS-kunto
D—AutoTrac-järjestelmä

Renkaiden luisto – Renkaiden luiston prosenttimäärä mitataan vertaamalla koneen rengasnopeuslukemaa todelliseen ajonopeuteen. Arvot, jotka ovat yli 6 %:a, kertovat, että renkaiden luisto voi vaikuttaa negatiivisesti AutoTrac-järjestelmän suorituskykyyn.

GPS-kunto (C)

Tarkkuus – Vastaanottimen sijainnin tarkkuus, joka näkyy prosenttilukuna. Ilmoitettu tarkkuus ja toistettavuus saadaan, kun tarkkuus on 100 %.

Signaalin voimakkuus – Vastaanottimen vastaanottaman StarFire-korjaussignaalin laatu.

AutoTrac-tila – Ilmaisee koneeseen asennetun AutoTrac-ohjainyksikön tyyppin.

AutoTrac-järjestelmä (D)

Ohjainyksikkö	AutoTrac-tila
AT2 (7R sarjanro 110101–, 8R sarjanro 160001–, 8RT sarjanro 923001–, 8RX sarjanro 801001–)	AT 2.0
AT1 (integroitu tai tehtaalla asennettu AutoTrac-ohjainyksikkö)	AT 1.0
AutoTrac-ohjainyksikkö 300	ATC 300
AutoTrac-ohjainyksikkö Raven	ATC Raven
AutoTrac-ohjainyksikkö Reichhardt	ATC Reichhardt
AutoTrac-ohjainyksikkö Deere	ATC Deere
AutoTrac Universal 300	ATC 300
AutoTrac Universal 200	ATC 200
AutoTrac Universal 100	ATC 100

AutoTrac-aktivointikatkaisin – Näyttää Käytössä, kun AutoTrac-aktivointikatkaisinta painetaan, ja Poissa, kun aktivointikatkaisin vapautetaan.

zb48j1t,1692676792441 -22-23AUG23-2/2

Rivitunnistimien puhdistus

Rivitunnistimien puhdistus

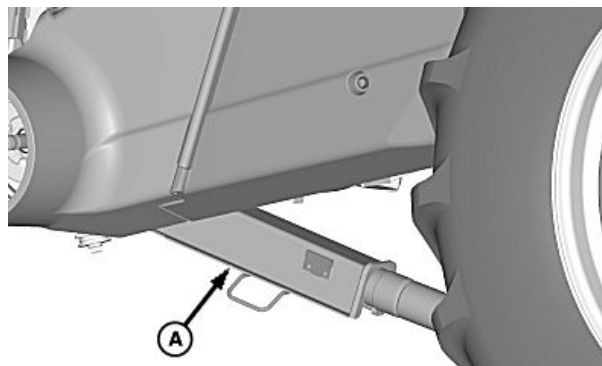
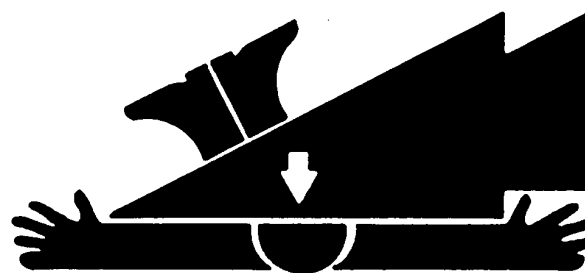
⚠ HUOMIO: Sammuta moottori, kytke seisontajarru ja irrota virta-avain.

Nosta leikkuupöytä ja laske turvatanko (A) hydraulikkasylinlerin varren päälle.

Tarkista päivittäin, pitääkö rivitunnistimet puhdistaa. Jos tunnistimiin on kertynyt paljon ainesta, se ei ehkä liiku vapaasti, mikä vaikuttaa sen suorituskykyyn. Puhdista rivitunnistimet poistamalla roskat tunnistimista ja niiden ympäriltä. Varmista, että tunnistimet liikkuvat esteettömästi.

Tarkasta tunnistimien holkit ja akselit vuosittain liiallisen kulumisen varalta. Vaihda tarvittaessa.

A—Turvatanko



TS696 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

KR43067,00000B3 -22-11NOV08-1/1

Hakemisto

	Sivu		Sivu
A		M	
Ajolinjaväli.....	25-6, 30-2	Manuaalinen tallennus	
Aktivointi	20-1	Mukautuvat kaaret	40-7
Asennettu		Monitoimikahva.....	15-1
Rivitunnistin.....	35-1	Mukautuvat kaaret	
Asetus		AutoTrac-tila.....	40-7
Jatka-painike.....	15-1	Dokumentointitila	40-7
AutoTrac-tila		Manuaalinen tallennus.....	40-7
Mukautuvat kaaret	40-7		
D		P	
Diagnostiikka	55-1	Painike 2	
Dokumentointitila		Jatka-painike.....	15-1
Mukautuvat kaaret	40-7	Painike 3	
G		Jatka-painike.....	15-1
GPS		Puhdistus	
Rivitunnistin.....	35-1	Rivitunnistimet.....	60-1
H		Päisteessä kääntyminen.....	35-2
Huolto		R	
Rivitunnistimien puhdistus	60-1	Rivin saapumistila	
Hävinnyt signaali		Jatka-painike.....	15-1
Rivitunnistin.....	35-1	Riviohjaus	
J		Diagnostiikka.....	55-1
Jatka-painike		Kohdistus	25-6, 30-2
Asetus	15-1	Siirtymän määrittäminen	25-6, 30-2
Painike 2	15-1	Riviohjaustila	
Painike 3	15-1	Jatka-painike.....	15-1
Rivin saapumistila	15-1	Rivitunnistimet	
Riviohjaustila.....	15-1	Jännitteet	25-7, 30-3
Jännitteet		Kalibrointi	25-7, 30-3
Rivitunnistimet.....	25-7, 30-3	Lykkäysaika	15-1
Järjestelmän käyttöönotto.....	15-1	Puhdistus	60-1
K		Tähtien suuntaus.....	25-6, 30-2
Kalibrointi		Rivitunnistin	
Diagnostiikka.....	55-1	Asennettu.....	35-1
Rivitunnistimet.....	25-7, 30-3	Hävinnyt signaali.....	35-1
Kohdistus		Kuvake	35-1
Riviohjaus	25-6, 30-2	Käyttö GPS:llä.....	35-1
Kuvake		Tila-painike.....	15-1
Rivitunnistin.....	35-1	S	
L		Siirtymäarvo.....	20-1
Laihonjaoittimet	25-6, 30-2	Siirtymät	
Lykkäysaika	15-1	Riviohjaus	25-6, 30-2
		SSU	15-1
		T	
		Tunnistimen tila käyttöön / pois käytöstä	15-1
		Turvallisuus	
		Turvallinen kunnossapito	5-2

Jatkuu seuraavalla sivulla

Sivu

Tähkien suuntaus	
Rivitunnistimet.....	25-6, 30-2

V

Vaatimukset.....	20-1
Varoitukset, luokittelu.....	5-1
Vianetsintä	
Diagnostiikkänäyttö.....	55-1

Y

Yhteensopivuus.....	20-1
Yleistä	
Yleisviitteet	
Tavaramerkit.....	-2

Julkaistua John Deere -huoltokirjallisuutta

Tekniset tiedot

Teknisiä tietoja sisältäviä julkaisuja voi hankkia John Deereltä. Julkaisut ovat saatavissa painettuna tai CD-ROM-levyllä.

Tilauksia voi tehdä seuraavilla tavoilla:

- John Deeren teknisten tietojen kauppa:
www.JohnDeere.com/TechInfoStore
- Soita numeroon 1-800-522-7448
- Ota yhteyttä John Deere -jälleenmyyjään

Saatavissa oleviin julkaisuihin sisältyvät:

VARAOSAKUVASTOT, jotka sisältävät koneeseesi saatavissa olevat varaosat. Kuvastot sisältävät hajotuskuvia, jotka helpottavat sopivan varaosan löytämistä. Kuvastot ovat hyödyllisiä myös osien kokoamisen ja purkamisen yhteydessä.



TS189 —UN—17JAN89

DX,SERVLIT -22-07DEC16-1/4

KÄYTTÖOHJEET sisältävät turvallisuutta, käyttöä, kunnossapitoa ja huoltoa koskevia tietoja.



TS191 —UN—02DEC88

DX,SERVLIT -22-07DEC16-2/4

TEKNISISSÄ KÄSIKIRJOISSA on koneesi huoltamista koskevia tietoja. Käsikirjat sisältävät teknisiä tietoja, kuvien avulla havainnollistettuja kokoamis- ja purkamisohjeita, vaihteistoöljykaavioita ja johdotuskaavioita. Eräitä tuotteita varten on laadittu erilliset korjausta ja diagnostiikkaa koskevat oppaat. Eräitä komponentteja (kuten moottoreita) varten on saatavissa erillisiä komponentin korjaamokäsikirjoja.



TS224 —UN—17JAN89

Jatkuu seuraavalla sivulla

DX,SERVLIT -22-07DEC16-3/4

OPINTO-OHJELMAAN kuuluu viisi kattavaa kirjasarjaa. Kirjasarjat sisältävät perustietoa, joka ei ole valmistajakohtaista:

- Maataloustoiminnan perusteisiin liittyvä sarja käsittelee maanviljelyssä ja karjanhoidossa käytettävää tekniikkaa.
- Maatilojen liiketoiminnan johtamista käsittelevä sarja tarkastelee arkipäivän ongelmia ja esittelee käytännön ratkaisuja markkinointiin, rahoitukseen, varusteiden valintaan ja yhteensopivuuteen liittyviin kysymyksiin.
- Huoltamisen perusteita käsittelevät oppaat opastavat lukijaa työkonien korjaamisessa ja kunnossapidossa.
- Koneiden käytön perusteita koskevat oppaat antavat tietoa koneiden kapasiteetista ja säädöistä samoin kuin siitä, miten koneiden suorituskykyä on mahdollista parantaa ja miten tarpeettomat peltotyöt on mahdollista välttää.



- Pienkoneiden perusteita käsittelevät oppaat tarjoavat huolto- ja kunnossapito-ohjeita koneille, joiden voimanoton teho on korkeintaan 40 hv.

TS1663 —UN—10OCT97

DX, SERVLIT -22-07DEC16-4/4

John Deere -huolto pitää koneesi työssä

John Deere palveluksessasi

TYYYTYVÄINEN ASIAKAS on John Deerelle tärkeä asia.

Jälleenmyyjämme pyrkivät siihen, että saat sekä varaosat että palvelun nopeasti ja tehokkaasti:

- Kunnossapito ja varaosat varusteidesi tukena.
- Koulutettu huoltohenkilöstö ja varusteidesi huoltamiseen tarvittavat diagnostiikka- ja korjausvälineet.

ASIAKASTYYTYVÄISYYDEN ONGELMIIN LIITTYVÄ RATKAISUPROSESSI

John Deere -jälleenmyyjä on omistautunut tarjoamaan sinulle varusteisiisi liittyvää tukea ja ratkaisemaan mahdollisesti kohtaamasi ongelmat.

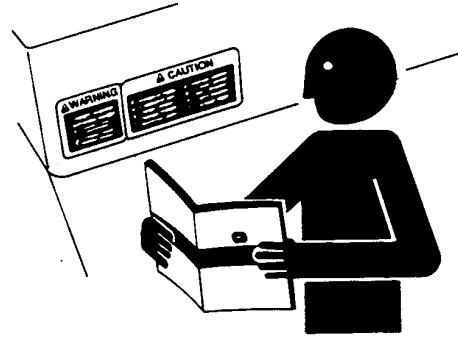
1. Valmistaudu ilmoittamaan jälleenmyyjällesi yhteydenoton yhteydessä seuraavat tiedot:

- Koneen malli ja koneen tunnistenumero
- Ostopäivämäärä
- Ongelman luonne

2. Keskustele ongelmasta jälleenmyyjän asiakaspalvelupäällikön kanssa.

3. Jos ongelma ei ratkea tämän avulla, kuvaile ongelma jälleenmyyjän johdolle ja pyydä tätä avustamaan sen ratkaisemisessa.

4. Jos ongelmasi on niin hankala, ettei jälleenmyyjäsi pysty ratkaisemaan sitä, pyydä jälleenmyyjääsi ottamaan yhteyttä John Deereen ongelman ratkaisemiseksi. Vaihtoehtoisesti voit ottaa itse yhteyttä Ag Customer Assistance Center -keskuksen numeroon 1-866-99DEERE (866-993-3373) tai lähettämällä sähköpostia osoitteeseen www.deere.com/en_US/ag/contactus/.



TS201—UN—15APR13

DX,IBC.2 -22-01MAR06-1/1

