

Moissonneuse-batteuse AutoTrac RowSense et coton



JOHN DEERE



LIVRET D'ENTRETIEN

Moissonneuse-batteuse AutoTrac RowSense et coton

OMPFP24386 ÉDITION K3 (FRENCH)

CALIFORNIA

Avertissement de la Proposition 65

Les gaz d'échappement des moteurs diesel et certains de leurs éléments sont reconnus, par l'État de Californie, comme pouvant entraîner le cancer, des malformations congénitales et d'autres troubles du système reproducteur.

Si ce produit contient un moteur à essence:

AVERTISSEMENT

Les gaz d'échappement de ce produit contiennent des substances chimiques reconnues par l'État de Californie comme cancérogènes et responsables de malformations congénitales ou autres complications préjudiciables à l'appareil reproductif.

L'État de Californie exige les deux avertissements ci-dessus.

John Deere Ag Management Solutions

PRINTED IN U.S.A.

Introduction

Introduction

MERCI d'avoir acheté ce produit John Deere.

LIRE ATTENTIVEMENT LE PRÉSENT LIVRET afin d'utiliser et d'entretenir correctement le produit. Toute négligence à cet égard peut entraîner des blessures ou des dégâts matériels. Ce livret et les autocollants de sécurité du produit sont éventuellement disponibles dans d'autres langues. (Rendez-vous sur <https://techpubs.deere.com/> pour commander.)

CE LIVRET DOIT ÊTRE CONSIDÉRÉ comme faisant partie intégrante du produit et doit l'accompagner lors de la vente.

LES MESURES données dans ce livret sont exprimées en unités métriques et leurs équivalents US habituels. N'utiliser que les pièces de rechange et les éléments de boulonnerie appropriés. Les éléments de boulonnerie métrique et US nécessitent l'emploi de clés métriques et US correspondantes.

LES INDICATIONS DE CÔTÉ, telles que droite et gauche, s'entendent par rapport au sens de marche avant de la machine ou de l'équipement.

NOTER LES NUMÉROS D'IDENTIFICATION DU PRODUIT (NIP) dans le livret d'entretien. Noter tous les numéros avec exactitude car ils permettraient de retrouver plus facilement le produit en cas de vol. Les communiquer

également au concessionnaire lors de toute commande de pièces. Prendre soin de recopier les numéros d'identification sur une feuille séparée à conserver dans un endroit sûr autre que la machine ou le produit.

La GARANTIE est fournie dans le cadre du programme d'assistance de John Deere destiné aux clients qui utilisent et entretiennent leur matériel de la façon décrite dans ce manuel. La garantie est expliquée sur le certificat ou la déclaration de garantie qui a dû être remis(e) au client par le concessionnaire.

Cette garantie donne l'assurance que John Deere reprendra ses matériels, s'il s'avère qu'ils sont défectueux, pendant la période de garantie. Dans certains cas, John Deere apporte, souvent à titre gratuit, des améliorations sur le terrain, même après expiration de la période de garantie. Si l'équipement est soumis à un usage abusif ou s'il est modifié en vue d'améliorer ses performances au-delà des caractéristiques d'usine, la garantie sera annulée et les améliorations pourraient être refusées.

S'il s'agit d'un produit d'occasion, il est de votre intérêt de contacter le concessionnaire John Deere le plus proche et de lui communiquer le numéro de série du tracteur. John Deere sera ainsi en mesure d'informer le client en cas de problèmes ou d'améliorations de produit.

Numéro de série:

zb48j1t,1692254533140 -28-17AUG23-1/1

Marques commerciales

Marques commerciales	
AMS™	Marque commerciale de Deere & Company
Android™	Marque commerciale de Google Inc.
Apple®	Marque déposée d'Apple Inc.
AutoTrac™	Marque commerciale de Deere & Company
Bluetooth®	Marque commerciale de Bluetooth SIG
CommandCenter™	Marque commerciale de Deere & Company
GreenStar™	Marque commerciale de Deere & Company
iGrade™	Marque commerciale de Deere & Company
iTEC™	Marque commerciale de Deere & Company
JDLink™	Marque commerciale de Deere & Company
John Deere Remote Display Access™	Marque commerciale de Deere & Company
Microsoft®	Marque commerciale de Microsoft Corporation aux États-Unis et dans d'autres pays
RowSense™	Marque commerciale de Deere & Company
Service ADVISOR™	Marque commerciale de Deere & Company
StarFire™	Marque commerciale de Deere & Company
StellarSupport™	Marque commerciale de Deere & Company
Surface Water Pro	Marque commerciale de Deere & Company
Windows®	Marque commerciale de Microsoft Corporation aux États-Unis et dans d'autres pays

bvvmisit,1690521760389 -28-22AUG23-1/1

Table des matières

	Page		Page
Sécurité		Activation du système	
Identification des consignes de sécurité.....	5-1	Affichages et témoins	35-1
Comprendre les termes de mise en garde	5-1	Engagement des capteurs de rang	35-2
Respect des consignes de sécurité.....	5-1		
Entretien en toute sécurité.....	5-2	Console GreenStar 3—Passage	
Manipulation des composants		Passage rectiligne	40-1
électroniques et des supports en		Courbes adaptatives.....	40-5
toute sécurité.....	5-2	Courbes AB	40-8
Sécurité de l'utilisation des systèmes		Passage circulaire	40-10
de guidage	5-3	Recherche passage.....	40-11
Utilisation correcte de la ceinture de sécurité.....	5-3	Permutation de passage.....	40-12
Rester à l'écart de l'unité de récolte	5-4	Passage de fossé	40-12
		Passage de digue	40-12
Informations réglementaires et de conformité		CommandCenter GreenStar 3—Passage	
Déclaration de conformité CE.....	10-1	Passage rectiligne	45-1
		Courbes adaptatives.....	45-3
Bouton de retour automatique		Courbes AB	45-7
Configuration du bouton de retour.....	15-1	Passage circulaire	45-9
		Recherche passage.....	45-11
AutoTrac RowSense		Console de génération 4—Passage de guidage	
Aperçu	20-1	Passage rectiligne	50-1
		Contour.....	50-2
Configuration et calibrage du système sur		Passage circulaire	50-4
années modèles 2012 et ultérieures		Passage de contour.....	50-5
Configuration d'AutoTrac RowSense à			
l'aide de la console GreenStar	25-1	Diagnostics	
Configuration d'AutoTrac RowSense à		Écrans de diagnostic pour GreenStar 3	55-1
l'aide de la console de génération 4.....	25-4	Écran de diagnostic pour la génération 4	55-2
Configuration du décalage du guidage			
sur les rangs.....	25-6	Nettoyage des capteurs de rang	
Configuration de l'entrée de rang	25-6	Nettoyage des capteurs de rang	60-1
Procédure de calibrage de capteur de			
rang effectuée à l'aide de la console			
GreenStar.....	25-8		
Procédure de calibrage du capteur			
de rang à l'aide de la console de			
génération 4	25-9		
Configuration et calibrage du système sur			
années modèles 2011 et antérieures			
Configuration d'AutoTrac RowSense	30-1		
Configuration du décalage du guidage			
sur les rangs.....	30-2		
Procédure de calibrage des capteurs			
de rang	30-3		

Livret original. Toutes les informations, illustrations et caractéristiques contenues dans la présente publication sont à jour au moment de la publication, le constructeur se réservant le droit d'apporter sans notification toute modification jugée appropriée.

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

Sécurité

Identification des consignes de sécurité

Ceci est un symbole de mise en garde. Il est apposé sur la machine ou utilisé dans le présent livret pour prévenir d'un risque de blessure.

Prendre toutes les précautions recommandées et suivre les consignes de sécurité.



T81388 —UN—28JUN13

DX,ALERT -28-03OCT22-1/1

Comprendre les termes de mise en garde

DANGER; Le terme de mise en garde DANGER indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, pourrait entraîner la mort ou des blessures graves.

AVERTISSEMENT; Le terme de mise en garde AVERTISSEMENT indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, pourrait entraîner la mort ou des blessures graves.

ATTENTION; Le terme de mise en garde ATTENTION indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, peut entraîner des blessures de gravité légère ou moyenne. ATTENTION peut également être utilisé pour alerter contre des pratiques dangereuses associées à des événements pouvant entraîner des blessures.

Le symbole de mise en garde est accompagné d'un terme, tel que DANGER, AVERTISSEMENT ou ATTENTION. Le terme DANGER signale les dangers les plus graves. Le terme DANGER ou AVERTISSEMENT indique des



risques spécifiques. Les précautions générales de sécurité sont mentionnées sur les autocollants de sécurité portant la mention ATTENTION. Dans le présent manuel, le terme ATTENTION attire l'attention sur les messages de sécurité.

TS187 —28—03JUN19

DX,SIGNAL -28-05OCT16-1/1

Respect des consignes de sécurité

Lire attentivement tous les conseils de sécurité contenus dans cette publication et ceux apposés sur la machine. Veiller à ce que les autocollants de sécurité soient lisibles. Remplacer les autocollants de sécurité manquants ou endommagés. S'assurer que les autocollants adéquats sont apposés sur les nouveaux équipements et les pièces de rechange. Des autocollants de rechange sont disponibles auprès du concessionnaire John Deere.

Il peut exister des informations de sécurité supplémentaires non reproduites dans ce livret d'entretien sur les pièces et les composants provenant de fournisseurs.

Se familiariser avec l'utilisation de la machine et de ses commandes. Ne jamais laisser une personne non instruite utiliser la machine.

Maintenir la machine en permanence en bon état de fonctionnement. Toute modification illicite risque d'en



altérer le fonctionnement et/ou la sécurité et d'en réduire la durée de vie.

Prendre contact avec le concessionnaire John Deere en cas de difficultés à comprendre certaines parties de cette publication et pour obtenir une assistance.

TS201 —UN—15APR13

DX,READ -28-01AUG22-1/1

Entretien en toute sécurité

Avant de passer au travail, veiller à bien comprendre les instructions d'entretien. Tenir la zone de travail sèche et propre.

Ne jamais effectuer d'opérations de lubrification, d'entretien ou de réglage lorsque la machine est en mouvement. Garder les mains, les pieds et les vêtements à l'écart des pièces en mouvement. Débrancher toute source d'alimentation et actionner les commandes pour relâcher la pression. Abaisser l'équipement au sol. Arrêter le moteur. Retirer la clé. Laisser la machine refroidir.

Placer des supports stables sous les éléments de la machine devant être relevés pour les opérations d'entretien.

Veiller à ce que toutes les pièces soient en bon état et installées correctement. Effectuer les réparations immédiatement. Remplacer les pièces usées ou détériorées. Éliminer toute accumulation de graisse, d'huile ou de débris.

Sur les équipements automoteurs, débrancher le(s) câble(s) de masse (—) de la (des) batterie(s) avant d'intervenir sur l'installation électrique ou d'effectuer des travaux de soudage sur la machine.

Sur un équipement tracté, débrancher les faisceaux de fils du tracteur avant de travailler sur l'installation électrique ou de procéder à des travaux de soudage.

Toute chute pendant le nettoyage ou le travail en hauteur peut provoquer des blessures graves. Utiliser une échelle ou une plate-forme permettant d'accéder facilement



à l'emplacement voulu. Veiller à utiliser des mains courantes et des marchepieds robustes et sûrs.

TS218 —UN—23AUG88

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

Manipulation des composants électroniques et des supports en toute sécurité

Les chutes survenant lors de la poser ou de la dépose des composants électroniques montés sur l'équipement peuvent provoquer des blessures graves. Utiliser une échelle ou une plate-forme permettant d'accéder facilement à chaque emplacement de montage. Veiller à utiliser des mains courantes et des marchepieds robustes et sûrs. Ne pas poser ou déposer les composants par temps humide ou en cas de gel.

Pour installer une station de base RTK ou en faire l'entretien sur une tour ou toute autre structure élevée, faire appel à un grimpeur certifié.

Si l'on procède à l'installation ou à l'entretien d'un mât de récepteur de positionnement global utilisé sur un équipement, utiliser des techniques de levage appropriées et porter un équipement de protection adapté. Le mât est



lourd et peut être difficile à manipuler. Deux personnes sont nécessaires si les emplacements de montage ne sont pas accessibles à partir du sol ou d'une plate-forme de service.

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -28-24AUG10-1/1

Sécurité de l'utilisation des systèmes de guidage

Ne pas utiliser les systèmes de guidage sur la voie publique. Toujours désactiver les systèmes de guidage avant d'entrer sur une voie publique. Ne pas tenter d'enclencher un système de guidage lors du déplacement sur route.

Les systèmes de guidage sont prévus pour aider l'opérateur à travailler plus efficacement sur le site. Le conducteur est toujours responsable du trajet emprunté par la machine. Les systèmes de guidage ne détectent ou n'empêchent pas automatiquement les collisions avec des obstacles ou d'autres machines.

Les systèmes de guidage incluent toute application qui automatise la direction de la machine. Cela comprend, mais ne se limite pas à, AutoTrac, iTEC, l'automatisation de demi-tour AutoTrac, le guidage d'équipement AutoTrac (passif), AutoTrac Universal, contrôleur AutoTrac, AutoTrac et Machine Sync.

Pour éviter tout risque de blessure pour l'utilisateur et les personnes se trouvant à proximité:

- Ne jamais monter à bord ni descendre d'une machine en marche.
- S'assurer que la machine, l'équipement et le système de guidage sont configurés correctement.
 - En cas d'utilisation d'iTEC, de l'automatisation de demi-tour AutoTrac ou du guidage d'équipement AutoTrac (passif), vérifier que des bordures précises ont été définies.
 - Si l'on utilise Machine Sync, vérifier que le point d'attache du véhicule suiveur est calibré avec assez d'espace entre les machines.
- Rester vigilant et faire attention à la zone environnante.
- Prendre le contrôle du volant quand cela est nécessaire pour éviter les dangers dans les champs, les personnes se trouvant à proximité, l'équipement ou d'autres obstacles.
- Arrêter la machine si les conditions de visibilité sont telles qu'il est difficile de l'utiliser ou d'identifier les personnes ou les obstacles qui se trouvent sur son trajet.
- Tenir compte des conditions de terrain, de la visibilité et de la configuration de la machine pour sélectionner la vitesse de la machine.

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

Utilisation correcte de la ceinture de sécurité

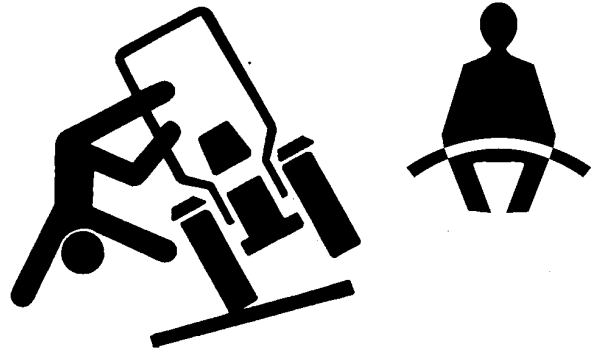
Éviter tout risque de blessure grave ou mortelle par écrasement lors d'un retournement.

Cette machine est équipée d'un arceau/cadre de sécurité. Mettre la ceinture de sécurité lors de l'utilisation de l'arceau/cadre de sécurité.

- Saisir le loquet de la ceinture de sécurité et tirer la ceinture par-dessus le corps.
- Insérer le loquet dans la boucle. Un clic doit retentir.
- Tirer sur le loquet de la ceinture pour vérifier qu'il est bien verrouillé.
- Ajuster la ceinture de sécurité au niveau des hanches.

Remplacer la ceinture de sécurité complète si la boulonnerie de fixation, la boucle, la ceinture ou l'enrouleur présentent des détériorations.

Contrôler la ceinture de sécurité et la boulonnerie de fixation au moins une fois par an. Déceler les signes de



boulonnerie desserrée ou de ceinture abîmée: déchirures, effilochages, usure extrême ou inhabituelle, décoloration ou parties usées par frottement. Utiliser uniquement les pièces de rechange homologuées pour la machine en question. S'adresser au concessionnaire John Deere.

DX,ROPS1 -28-22AUG13-1/1

TS1729 —UN—24MAY13

Restez à l'écart de l'unité de récolte

Du fait de leur fonction, la barre de coupe, la vis d'alimentation, le rabatteur et les rouleaux d'alimentation ne peuvent être équipés complètement de garants. Se tenir éloigné de ces éléments mobiles durant le fonctionnement. Toujours désengager l'embrayage principal, arrêter le moteur et retirer la clé avant de faire l'entretien ou de débarrasser la machine.



ES 118 704

ES118704 —UN—21MAR95

FX,CUT -28-21DEC90-1/1

Informations réglementaires et de conformité

Déclaration de conformité CE

Deere & Company
Moline, Illinois, États-Unis

La personne mentionnée ci-dessous déclare que

Produit: AutoTrac™ RowSense™

satisfait à toutes les prescriptions et exigences essentielles des directives suivantes:

Directive	Numéro	Méthode de certification
Directive de compatibilité électromagnétique	2004/108/CE:	Autocertifié selon l'annexe II de la directive

Nom et adresse de la personne de la Communauté européenne autorisée à établir le dossier technique de construction:

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

Lieu de délivrance de la déclaration:
Kaiserslautern, Allemagne

Nom: Aaron Senneff

Date de délivrance de la déclaration: 29 juillet
2011

Titre: Engineering Manager, John Deere Intelligent Solutions
Group

Unité de production: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



zb48j1t,1695303948124 -28-21SEP23-1/1

Bouton de retour automatique

Configuration du bouton de retour

Lorsqu'une machine équipée d'AutoTrac est connectée à un cueilleur équipé de RowSense, les boutons d'enclenchement 2 et 3 sur le levier multifonction sont automatiquement activés afin d'être utilisés comme touches d'abaissement de cueilleur et de rappel d'AutoTrac pour ce système. Sur les machines années modèles 2012 et ultérieures, il est possible d'utiliser le bouton Auto pour enclencher AutoTrac; les capteurs de rang s'engagent quand la culture touche les palpeurs. (Voir Configuration de l'entrée de rang dans la section Activation du système pour plus de détails.)



Bouton de retour automatique sur la machine (plus ancienne)



Bouton de retour automatique sur la machine (plus récent)

bvmsit,1690524195381 -28-05OCT23-1/1

PC582138 —UN—28JUL23

PC582139 —UN—28JUL23

AutoTrac RowSense

Aperçu

AutoTrac RowSense comprend les composants suivants

- Système AutoTrac intégré installé et activé sur la machine, avec logiciel AutoTrac RowSense mis à jour programmé dans l'unité du système de direction (SSU), activation AutoTrac SF1 ou SF2.
 - Sur les moissonneuses-batteuses séries 50 et 60, la mise à jour du logiciel de contrôleur en pont/passerelle doit être installée.
 - Les moissonneuses-batteuses année modèle 2008 séries S, W, T et année modèle 2009 série C doivent être équipées d'un bus LYNX pour être compatibles avec AutoTrac RowSense.
- Système AutoTrac intégré installé et activé sur la machine, avec logiciel AutoTrac RowSense mis à jour programmé dans l'unité du système de direction (SSU), activation AutoTrac SF1 ou SF2.
- Les machines des années modèles 2012 et ultérieures nécessitent une console GreenStar 3 2630 ou une console GreenStar 3 CommandCenter ou plus récente.
- Les machines des années modèles 2011 et antérieures nécessitent une console GreenStar 2 2600 ou une console GreenStar 3 2630.
- Activation AutoTrac RowSense.
- GS2 AutoTrac RowSense SF1 avec une activation GS2 AutoTrac SF1 existante.
- Activation AutoTrac RowSense SF2 pour GS2 avec activation AutoTrac SF2 pour GS2 ou AutoTrac pour GS2

- La console Gen 4 nécessite une activation AutoTrac RowSense.
- Récepteur StarFire avec signal de correction SF1, SF2, SF3 ou RTK
- Une paire de capteurs de rang montés sur un cueilleur à maïs approuvé.

AutoTrac RowSense fonctionne avec toutes les configurations de guidage existantes. AutoTrac fonctionne dans les modes suivants: Il fonctionne avec les courbes adaptatives, les courbes AB, les passages circulaires et les passages rectilignes. AutoTrac RowSense est une amélioration d'AutoTrac intégré sur la console d'agriculture de précision pour la récolte du maïs. Les capteurs de rang montés sur un récolteur à maïs agréé détectent les tiges de maïs pour savoir où se trouve le rang. L'application de guidage AutoTrac utilise le signal du capteur de rang combiné aux signaux AutoTrac existants pour maintenir la machine sur son passage de guidage. Lorsqu'aucun signal ne provient des capteurs de rang (par exemple lorsqu'on traverse une voie d'eau), c'est le guidage GPS normal qui s'applique. La plupart des autres caractéristiques d'AutoTrac demeurent inchangées. Le capteur de rang constitue simplement une autre entrée de position permettant de diriger la machine. Tous les modes de guidage sont configurés de la même façon qu'avec AutoTrac basé sur GPS.

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

Configuration d'AutoTrac RowSense à l'aide de la console GreenStar

PC582158 —UN—01AUG23

Utilisation de la console GreenStar 3

NOTE: Avant d'utiliser ce produit, il convient, outre de configurer AutoTrac, de prendre les mesures suivantes:



Menu

1. Sélectionner Menu.

zb48j1t,1690443942471 -28-17SEP23-1/13

2. Sélectionner GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

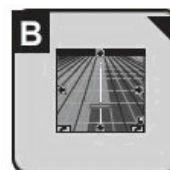


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1690443942471 -28-17SEP23-2/13

3. Sélectionner Guidage.

PC582160 —UN—01AUG23

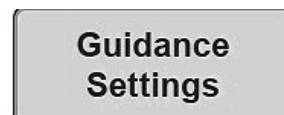


Guidage

zb48j1t,1690443942471 -28-17SEP23-3/13

4. Sélectionner Paramètres Guidage.

PC582161 —UN—01AUG23



Paramètres de guidage

zb48j1t,1690443942471 -28-17SEP23-4/13

5. Sélectionner Modification paramètres RowSense.

PC582162 —UN—01AUG23



Modification des paramètres RowSense

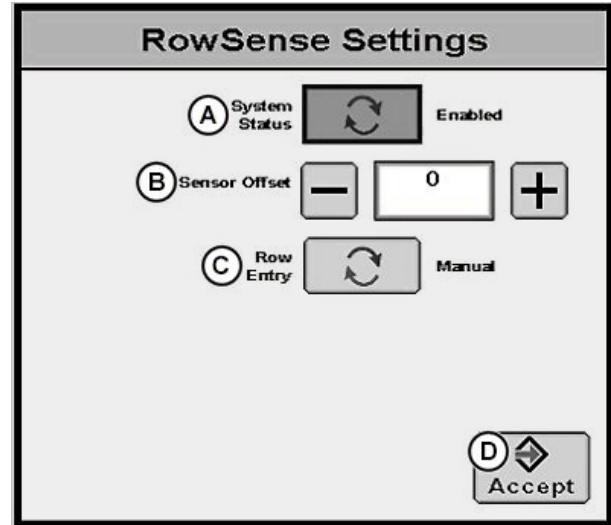
Suite, voir page suivante

zb48j1t,1690443942471 -28-17SEP23-5/13

6. Sélectionner État du système (A) pour activer les capteurs de guidage sur les rangs.
7. S'assurer que la valeur Décalage capteur (B) est correcte (0 est la valeur par défaut).
8. Sélectionner Entrée de rang (C) pour le mode requis.
9. Sélectionner Accepter (D) pour quitter Paramètres RowSense.

A—État du système
B—Décalage du capteur

C—Entrée de rang
D—Confirmer



Page des réglages RowSense

zb48j1t,1690443942471 -28-17SEP23-6/13

PC582140 —UN—28JUL23

10. L'icône AutoTrac RowSense sera visible sur la page d'exécution de l'interface utilisateur du guidage AutoTrac.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -28-17SEP23-7/13

Console CommandCenter GreenStar 3

PC582158 —UN—01AUG23

NOTE: Avant d'utiliser ce produit, il convient, outre de configurer AutoTrac, de prendre les mesures suivantes:

1. Sélectionner Menu.



Menu

zb48j1t,1690443942471 -28-17SEP23-8/13

2. Sélectionner GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1690443942471 -28-17SEP23-9/13

3. Sélectionner Paramètres.

PC582163 —UN—01AUG23



zb48j1t,1690443942471 -28-17SEP23-10/13

4. Sélectionner Paramètres RowSense.

PC582164 —UN—01AUG23

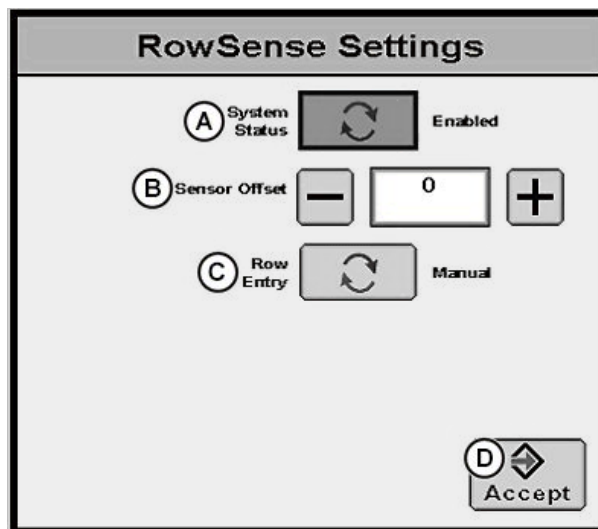


zb48j1t,1690443942471 -28-17SEP23-11/13

5. Sélectionner État du système (A) pour activer les capteurs de guidage sur les rangs.
6. S'assurer que la valeur Décalage capteur (B) est correcte (0 est la valeur par défaut).
7. Sélectionner Entrée de rang (C) pour le mode requis.
8. Sélectionner Accepter (D) pour quitter Paramètres RowSense.

A—État du système
B—Décalage du capteur

C—Entrée de rang
D—Confirmer



Page des réglages RowSense

zb48j1t,1690443942471 -28-17SEP23-12/13

9. L'icône AutoTrac RowSense sera visible sur la page d'exécution de l'interface utilisateur du guidage AutoTrac.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -28-17SEP23-13/13

Configuration d'AutoTrac RowSense à l'aide de la console de génération 4

PC28961 —UN—24APR23

NOTE: Avant d'utiliser ce produit, il convient, outre de configurer AutoTrac, de prendre les mesures suivantes:

1. Sélectionner Menu.



Menu

bvmsit,1690446889571 -28-17SEP23-1/7

2. Sélectionner Applications.

PC582132 —UN—27JUL23



Applications

bvmsit,1690446889571 -28-17SEP23-2/7

3. Sélectionner Guidage AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Guidage AutoTrac

bvmsit,1690446889571 -28-17SEP23-3/7

4. Sélectionner Information.

PC582133 —UN—27JUL23

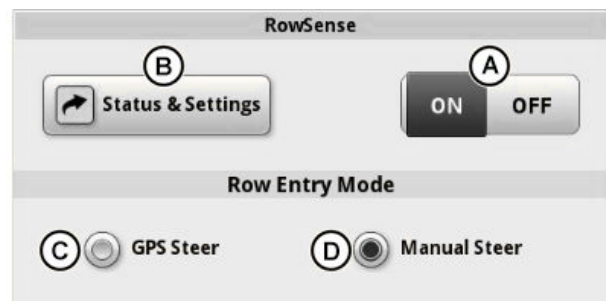


Informations

bvmsit,1690446889571 -28-17SEP23-4/7

5. Sélectionner MARCHÉ/ARRÊT (A) pour activer les capteurs de guidage sur les rangs.
6. Sélectionner le mode d'entrée de rang requis soit Direction GPS (C) ou Direction manuelle (D).
7. Sélectionner État et réglages (B) pour accéder au réglage du décalage du capteur.

A—ON/OFF (MARCHÉ/ARRÊT) C—GPS
B—État et réglages D—Manuel



Page d'informations RowSense

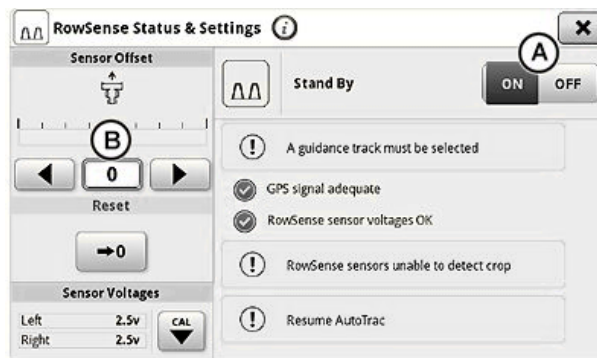
Suite, voir page suivante

bvmsit,1690446889571 -28-17SEP23-5/7

PC582136 —UN—27JUL23

8. S'assurer que la valeur Décalage capteur (B) est correcte (0 est la valeur par défaut).
9. Sélectionner MARCHE/ARRÊT (A) pour activer les capteurs de guidage sur les rangs.
10. Sélectionner X dans le coin supérieur droit pour quitter État et réglages RowSense.

A—ON/OFF (MARCHE/ARRÊT) B—Décalage du capteur



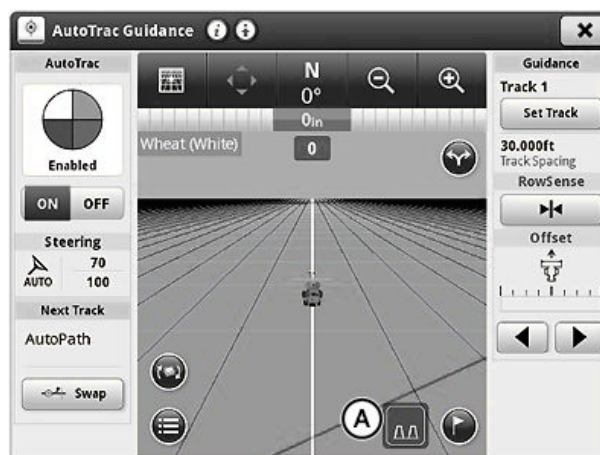
Page État et réglages de RowSense

bvmsit,1690446889571 -28-17SEP23-6/7

PC582135 —UN—27JUL23

11. L'icône AutoTrac RowSense (A) sera visible sur la page de l'application Guidage AutoTrac.

A—AutoTrac RowSense



Page de guidage AutoTrac avec RowSense activé

bvmsit,1690446889571 -28-17SEP23-7/7

PC582137 —UN—28JUL23

Configuration du décalage du guidage sur les rangs

Il est possible d'ajouter un décalage au guidage de rang pour changer l'alignement des tiges pénétrant dans le cueilleur à maïs.

Exemples où un changement d'alignement est nécessaire:

- Le rang au jugé planté se trouve au milieu du cueilleur à maïs et les rangs ont été poussés par le cueilleur. On peut appliquer un décalage pour "couper la poire en deux" de façon à ce que tous les rangs penchent mais pas aussi sérieusement que sans le décalage.
- Les diviseurs de récolte auxquels sont fixés les capteurs de rang ne sont pas alignés sur le rang. En attendant que l'on effectue des réparations permettant d'aligner les capteurs, il est possible d'appliquer un décalage pour contribuer à compenser le mauvais alignement.

Lors de la saisie des valeurs de décalage inférieures à 0, il est possible que la machine avance légèrement vers la gauche et la saisie de valeurs de décalage supérieures à 0, qu'elle avance légèrement vers la droite. La valeur par défaut est 0, la plage allant de -50 à 50.

1. Pour accéder aux réglages RowSense:

Pour la console GreenStar 3: Sélectionner Menu, GreenStar (GS3), Guidage, Réglages de guidage, puis sélectionner Modification des réglages RowSense.

Pour plus d'informations, voir Configuration d'AutoTrac RowSense à l'aide de la console GreenStar dans cette section.

2. **Pour la console CommandCenter GreenStar 3:** Sélectionner Menu, GreenStar (GS3), Réglages, puis sélectionner Réglages RowSense. Pour plus d'informations, voir Configuration d'AutoTrac RowSense à l'aide de la console GreenStar dans cette section.

Pour une console de génération 4: Sélectionner Menu, Applications, Guidage AutoTrac, Informations, puis sélectionner État et réglages sous RowSense. Pour plus d'informations, voir Configuration d'AutoTrac RowSense à l'aide de la console de génération 4 dans cette section.

3. Saisir la valeur de décalage du capteur entre -50 et 50. La valeur par défaut est 0.
4. **Pour console GreenStar 3:** Sélectionner Accepter pour quitter Paramètres RowSense.

Pour console CommandCenter GreenStar 3: Sélectionner Accepter pour quitter Paramètres RowSense.

Pour une console de génération 4: Sélectionner X pour quitter État et réglages RowSense.

bvwmst,1690530224859 -28-14SEP23-1/1

Configuration de l'entrée de rang

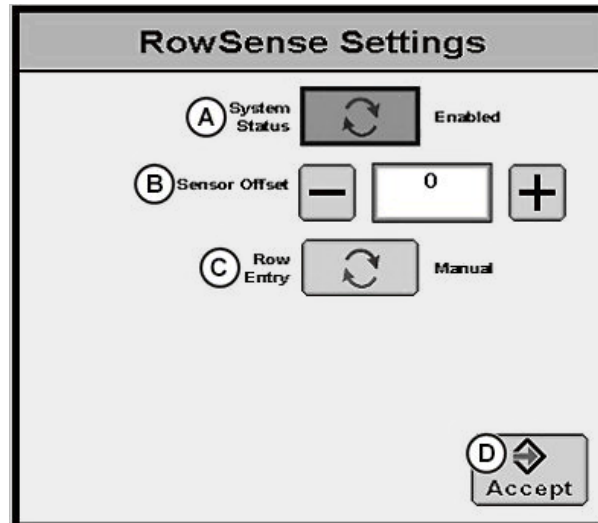
Utilisation de la console GreenStar

1. Pour accéder aux réglages RowSense.

Pour la console GreenStar 3: Sélectionner Menu, GreenStar (GS3), Guidage, Réglages de guidage, puis sélectionner Modification des réglages RowSense. Pour plus d'informations, voir Configuration d'AutoTrac RowSense à l'aide de la console GreenStar dans cette section.

Pour la console CommandCenter GreenStar 3: Sélectionner Menu, GreenStar (GS3), Réglages, puis sélectionner Réglages RowSense. Pour plus d'informations, voir Configuration d'AutoTrac RowSense à l'aide de la console GreenStar dans cette section.

2. Sélectionner Entrée de rang (C) pour le mode requis.
3. Sélectionner Accepter (D) pour quitter Paramètres RowSense.



Page des réglages RowSense

A—État du système
B—Décalage du capteur

C—Entrée de rang
D—Confirmer

Suite, voir page suivante

bvwmst,1690534615778 -28-17SEP23-1/2

PC582140 — UN — 28/JUL23

À l'aide de la console de génération 4

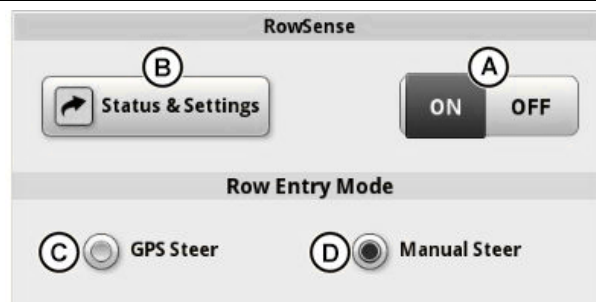
1. Pour accéder aux réglages RowSense.
Sélectionner Menu, Applications, Guidage AutoTrac, puis sélectionner Informations.
2. Sélectionner MARCHE/ARRÊT (A) pour activer les capteurs de guidage sur les rangs.
3. Sélectionner le mode d'entrée de rang requis soit Direction GPS (C) ou Direction manuelle (D).
4. Sélectionner X pour quitter Paramètres et réglages RowSense.

Manuel:

1. Conduire la machine dans le rang.
2. Appuyer une première fois sur retour pour abaisser l'unité de récolte.
3. Appuyer une deuxième fois sur retour pour engager le guidage et les capteurs de rang.

GPS:

1. Conduire la machine dans le rang.
2. Appuyer sur retour pour abaisser l'unité de récolte et engager le guidage.



Page d'informations RowSense

A—ON/OFF (MARCHE/ARRÊT) C—GPS
B—État et réglages D—Manuel

3. Appuyer une deuxième fois sur retour pour activer les capteurs de rang.

NOTE: AutoTrac s'enclenche lorsque la touche retour est enfoncée. Les capteurs de rang s'engagent quand la culture touche les palpeurs.

PC582136 —UN—27JUL23

bvvmsit,1690534615778 -28-17SEP23-2/2

Procédure de calibrage de capteur de rang effectuée à l'aide de la console GreenStar

Cette procédure est effectuée lors de l'installation du système ou après une réparation. Les capteurs de rangs doivent être installés et positionnés contre les butées de position au repos.

Vérifier que les capteurs de rang sont installés avec les ressorts les maintenant à la position au repos. Relever l'outil frontal pour faire en sorte que les capteurs de rang ne touchent pas le sol. La machine ne doit pas se déplacer.

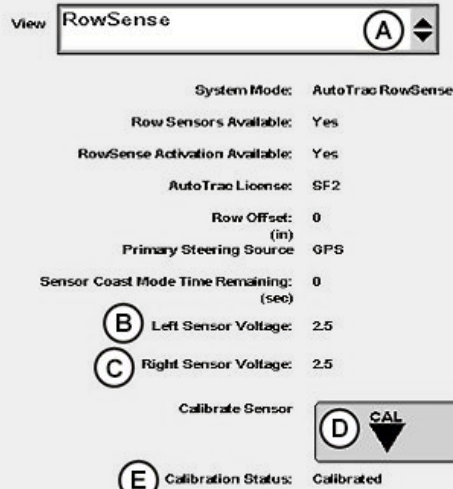
1. Pour accéder à la page Relevés de diagnostic GreenStar. Sélectionner Menu, GreenStar (GS3), puis sélectionner Diagnostics.
2. Sélectionner RowSense dans le menu déroulant de la vue (A).
3. Activer le capteur RowSense avant le début du calibrage. Pour plus d'informations, voir Configuration d'AutoTrac RowSense à l'aide de la console GreenStar dans cette section.
4. S'assurer que les capteurs RowSense sont calibrés aux tensions de repos.

NOTE: La tension au repos du capteur droit doit être supérieure à 2,5 volts. La tension au repos du capteur gauche doit être inférieure à 2,5 volts.

5. Sélectionner CAL (D) pour enregistrer les tensions au repos du capteur dans la mémoire de l'unité du système de direction (SSU).

GreenStar - Diagnostic Readings

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



Calibrage du capteur de rangs

A—Affichage
B—Tension capteur gauche
C—Tension capteur droit
D—CAL
E—État du calibrage

6. Après le calibrage réussi, quitter les relevés de diagnostic GreenStar.

bvmsit,1690544832169 -28-17SEP23-1/1

PC562141 —UN—28JUL23

Procédure de calibrage du capteur de rang à l'aide de la console de génération 4

Cette procédure est effectuée lors de l'installation du système ou après une réparation. Les capteurs de rangs doivent être installés et positionnés contre les butées de position au repos.

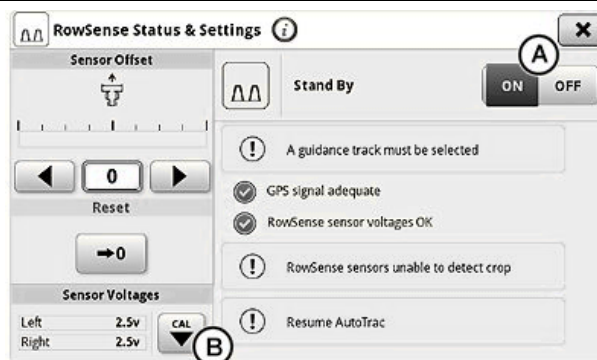
Vérifier que les capteurs de rang sont installés avec les ressorts les maintenant à la position au repos. Relever l'outil frontal pour faire en sorte que les capteurs de rang ne touchent pas le sol. La machine ne doit pas se déplacer.

1. Pour accéder aux réglages RowSense.

Sélectionner Menu, Applications, Guidage AutoTrac, Informations, puis sélectionner État et réglages sous RowSense.

2. Activer le capteur RowSense avant le début du calibrage. Voir Configuration d'AutoTrac RowSense à l'aide de la console de génération 4 dans cette section.
3. S'assurer que les capteurs RowSense sont calibrés aux tensions de repos.

NOTE: La tension au repos du capteur droit doit être supérieure à 2,5 volts. La tension au repos du capteur gauche doit être inférieure à 2,5 volts.



Page État et réglages de RowSense

A—ON/OFF (MARCHE/ARRÊT) B—CAL

4. Sélectionner CAL (B) pour enregistrer les tensions au repos du capteur dans la mémoire de l'unité du système de direction (SSU).

bvmsit,1690544848389 -28-19SEP23-1/2

5. Lire les détails du processus de calibrage et sélectionner Commencer le calibrage.
6. Lire attentivement les conditions préalables au calibrage et sélectionner Suivant.
7. Après un calibrage réussi, sélectionner OK et sélectionner X pour quitter l'état et les réglages RowSense.

PC582143 —UN—30JUL23



Commencer le calibrage

bvmsit,1690544848389 -28-19SEP23-2/2

Configuration d'AutoTrac RowSense

PC582144 —UN—31JUL23

NOTE: Avant d'utiliser ce produit, il convient, outre de configurer AutoTrac, de prendre les mesures suivantes:

1. Sélectionner Menu.



Menu

bvmsit,1690794031707 -28-17SEP23-1/5

2. Sélectionner le moniteur GreenStar d'origine.

PC582145 —UN—31JUL23



Console GreenStar d'origine

bvmsit,1690794031707 -28-17SEP23-2/5

3. Sélectionner CONFIGURATION.

PC582146 —UN—31JUL23



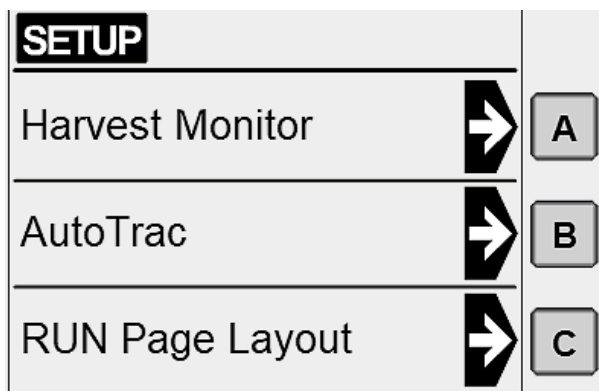
Configuration

bvmsit,1690794031707 -28-17SEP23-3/5

4. Sélectionner AutoTrac (B).

A—Harvest Monitor
B—AutoTrac

C—Disposition page RUN



Page de configuration

Suite, voir page suivante

bvmsit,1690794031707 -28-17SEP23-4/5

PC582147 —UN—31JUL23

5. Sélectionner OUI pour Option guidage s/rangs installée (C) et Option guidage s/rangs activée.
6. Si nécessaire, calibrer les capteurs de guidage sur les rangs:
7. S'assurer que la valeur Décalage capteur (E) est correcte (100 est la valeur par défaut).

A—Sensibilité de la direction (50—200)
 B—AutoTrac, étalonnage
 C—Option Guidage s/rangs installée
 D—Calibrage des capteurs de guidage sur les rangs
 E—Décalage guidage sur les rangs (50—150)
 F—Non utilisé
 G—Configuration

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				

Page de configuration AutoTrac

bvmsit,1690794031707 -28-17SEP23-5/5

Configuration du décalage du guidage sur les rangs

Il est possible d'ajouter un décalage au guidage de rang pour changer l'alignement des tiges pénétrant dans le cueilleur à maïs.

Exemples où un changement d'alignement est nécessaire:

- Le rang au jugé planté se trouve au milieu du cueilleur à maïs et les rangs ont été poussés par le cueilleur. L'utilisateur peut saisir un décalage pour diviser la différence, de telle sorte que tous les rangs se couchent, mais pas autant qu'en l'absence d'ajustement.
- Les diviseurs de récolte auxquels sont fixés les capteurs de rang ne sont pas alignés sur le rang. En attendant les remises en état permettant d'aligner les capteurs, il est possible d'appliquer un décalage pour contribuer à compenser le mauvais alignement.

Lors de la saisie des valeurs de décalage inférieures à 100, il est possible que la machine avance légèrement vers la gauche et la saisie de valeurs de décalage supérieures à 100, qu'elle avance légèrement vers la droite. La valeur par défaut est 100, la plage allant de 50 à 150.

1. Pour accéder à la configuration d'AutoTrac.
Sélectionner Menu, Moniteur GreenStar d'origine, CONFIGURATION, puis sélectionner AutoTrac.
2. Sélectionner Décalage guidage sur les rangs (50—150) (E).
3. Saisir la valeur de décalage du guidage sur les rangs, comprise entre 50 et 150. La valeur par défaut est 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				

Page de configuration AutoTrac

A—Sensibilité de la direction (50—200)
 B—AutoTrac, étalonnage
 C—Option Guidage s/rangs installée
 D—Calibrage des capteurs de guidage sur les rangs
 E—Décalage guidage sur les rangs (50—150)
 F—Non utilisé
 G—Configuration

bvmsit,1690794031816 -28-17SEP23-1/1

Procédure de calibrage des capteurs de rang

Cette procédure est effectuée lors de l'installation du système ou après une réparation. Les capteurs de rangs doivent être installés et positionnés contre les butées de position au repos.

1. Pour accéder à la configuration d'AutoTrac.

Sélectionner Menu, Moniteur GreenStar d'origine, CONFIGURATION, puis sélectionner AutoTrac.

2. Vérifier que les capteurs de rang sont installés avec les ressorts les maintenant à la position au repos. Relever l'outil frontal pour faire en sorte que les capteurs de rang ne touchent pas le sol. La machine ne doit pas se déplacer.
3. Sélectionner Calibrage des capteurs de guidage sur les rangs (D).

- | | |
|---|---|
| A—Sensibilité de la direction (50—200) | E—Décalage guidage sur les rangs (50—150) |
| B—AutoTrac, étalonnage | F—Non utilisé |
| C—Option Guidage s/rangs installée | G—Configuration |
| D—Calibrage des capteurs de guidage sur les rangs | |

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

Page de configuration AutoTrac

PC582148 —UN—31 JUL 23

bvwmst,1690794031747 -28-19SEP23-1/2

4. Calibrer les tensions au repos des capteurs.

5. Sélectionner Calibrer le capteur de guidage sur les rangs (E) pour enregistrer les tensions au repos du capteur dans la mémoire du contrôleur SSU.

NOTE: La tension au repos du capteur droit doit être supérieure à 2,5 volts. La tension au repos du capteur gauche doit être inférieure à 2,5 volts.

6. Après le calibrage réussi, quitter le mode de calibrage du capteur de rang.

- | | |
|-------------------------------|---|
| A—Non utilisé | E—Calibrage des capteurs de guidage sur les rangs |
| B—Non utilisé | F—Non utilisé |
| C—Étal. capt. gauche (V) 1.17 | G—AutoTrac |
| D—Étal. capt. droit (V) 3.83 | |

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									
RUN		AutoTrac				↻		G	

Calibrage du capteur de rangs

PC582149 —UN—31 JUL 23

bvwmst,1690794031747 -28-19SEP23-2/2

Activation du système

Affichages et témoins

Lors de l'utilisation d'AutoTrac RowSense, les icônes d'état RowSense suivantes peuvent être affichées sur la console.

Sur la console GreenStar 2: AutoTrac RowSense s'affiche sur la carte dans Vue du guidage, indiquant que les capteurs de rang sont disponibles (lorsque l'état des capteurs est activé).

Sur la console GreenStar 3 2630: AutoTrac RowSense s'affiche sur la carte dans Vue du guidage, indiquant que les capteurs de rang sont disponibles (lorsque l'état des capteurs est activé).

Sur la console CommandCenter GreenStar 3: AutoTrac RowSense apparaît sur la page d'exécution.

Sur la console de génération 4: AutoTrac RowSense apparaît sur la page Application de guidage AutoTrac.

Chaque icône indique l'état de RowSense. L'icône d'état RowSense passe du gris à la couleur en fonction de l'état RowSense.

Gray — Système RowSense installé.

Green — RowSense est actif, fonctionnant à la fois avec capteurs de rang et GPS.

Yellow — RowSense est actif mais fonctionne uniquement avec les entrées du capteur de rang.

Red — RowSense est actif mais fonctionne uniquement avec le GPS.

PC582150 —UN—01AUG23



Système installé

PC582151 —UN—01AUG23



Système actif, fonctionnant à la fois avec le capteur de rang et GPS

PC582152 —UN—01AUG23



Perte du signal GPS, fonctionnant uniquement avec les données du capteur de rang

PC582153 —UN—01AUG23



Perte du signal des capteurs de rang, fonctionnant seulement avec GPS

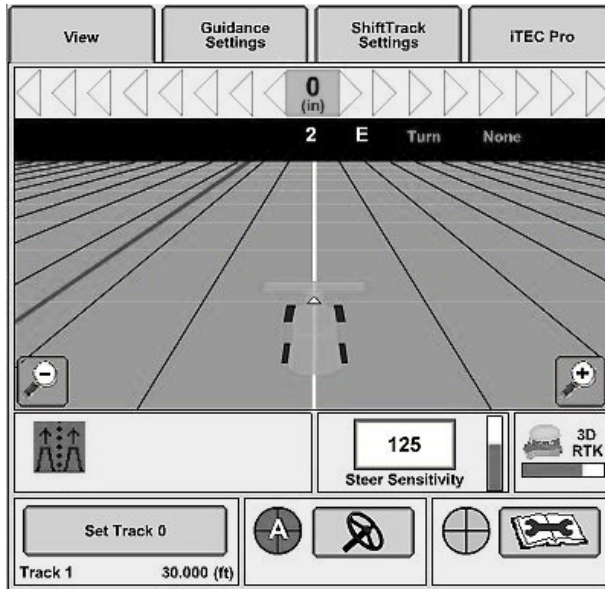
bvmsit,1690865482645 -28-17SEP23-1/1

Engagement des capteurs de rang

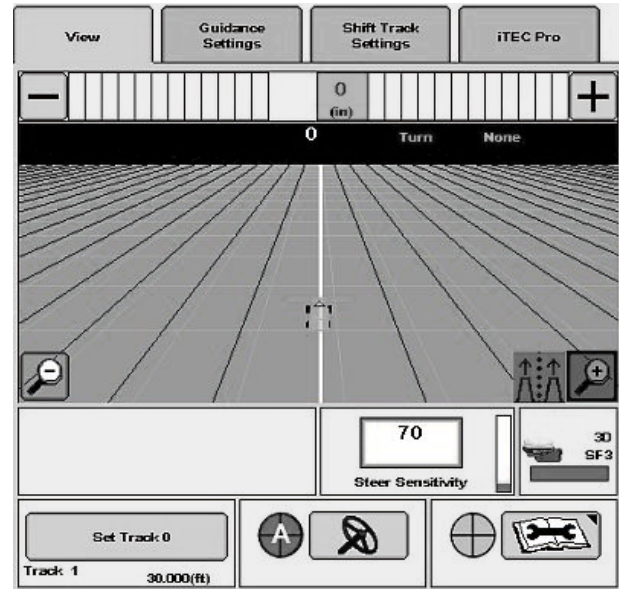
Le capteur de rang guide la machine quand il peut déterminer une position de rang. L'utilisateur saura que les capteurs de rang guident la machine lorsque AutoTrac RowSense devient vert et s'anime.

Une fois que le passage initial a été configuré (une ligne AB ou un passage de contour enregistré initial), appuyer sur le bouton de retour lorsque la machine est à moins de la moitié de l'écartement des passages et à un angle acceptable par rapport aux rangs. Le capteur de rang guide la machine dès qu'une activité est détectée au niveau du capteur de rang.

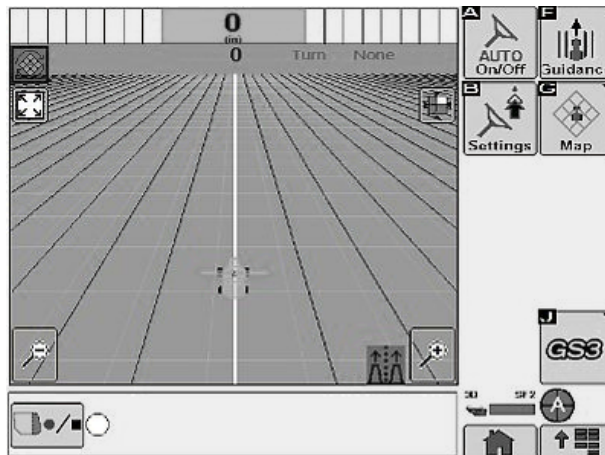
Virage en bout de parcelle: Les demi-tours en bout de champ sont effectués de la même façon qu'avec AutoTrac basé sur GPS. L'opérateur s'aligne sur le passage qu'il désire suivre. Lorsqu'on appuie sur le bouton de rappel, AutoTrac conduit jusqu'au passage de guidage. Les capteurs de rang détectent alors la position du rang et le suivent. Il est possible d'utiliser la fonction d'extension de ligne des modes Courbes adaptatives, Passage circulaire et Courbes AB pour étendre la projection de passage adjacent dans les bouts de champ.



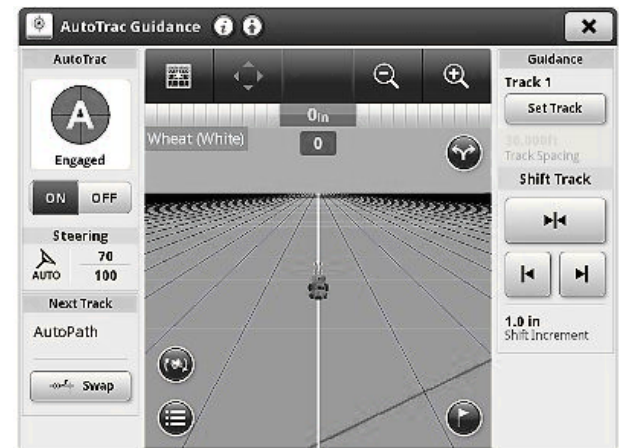
Console GreenStar 2



Console GreenStar 3 2630



Console CommandCenter GreenStar 3



Console de génération 4

bvwmst,1690867627910 -28-27SEP23-1/1

Console GreenStar 3—Passage

Passage rectiligne

Le mode Passage rectiligne doit être utilisé lorsque les rangs sont droits et ne varient pas plus d'1 m (3-1/4 ft) environ. Le passage rectiligne projette toutes les lignes à partir du premier passage.

Si la parcelle est relativement droite et que le cap ne change pas, il est recommandé d'utiliser le passage rectiligne car il permet l'entrée de rang sur les passages adjacents. Les performances avec l'entrée de rang sont meilleures lorsque la parcelle est plantée avec AutoTrac. Elles le sont également durant les périodes de perte de rang dans les voies d'eau.

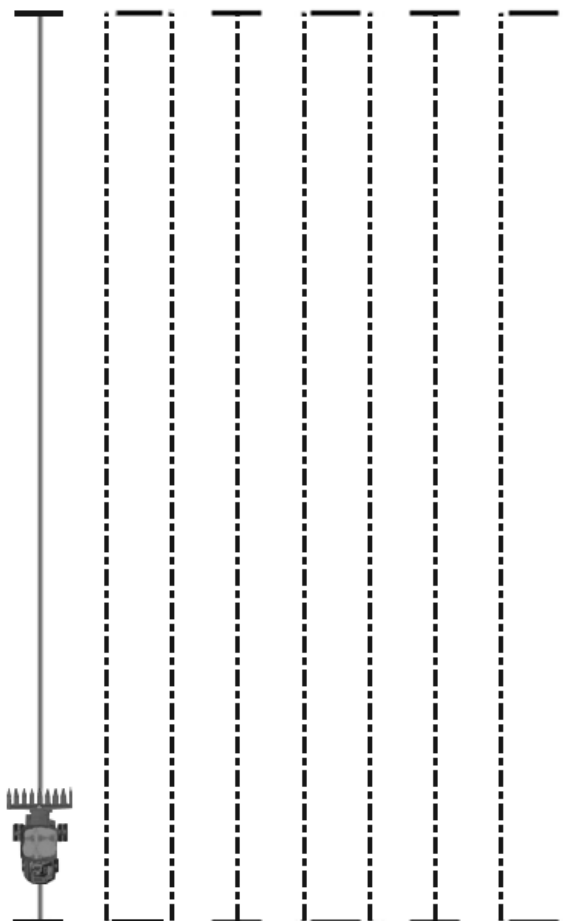
En Passage rectiligne, la ligne GPS sera recentrée automatiquement. Cela permet d'assurer que le passage GPS est correctement aligné par rapport aux rangs de maïs.

NOTE: Cette fonction n'est pas disponible en mode courbes adaptatives.

Plusieurs méthodes permettent de définir le Passage 0:

- A + B - Définir le passage 0 effectué en le parcourant avec la machine.
- A + B auto - Définir le passage 0 en le parcourant avec la machine.
- A + Cap - Définir le passage 0 effectué en conduisant avec la machine à partir du point A et en saisissant une valeur de cap prédéfinie.
- Lat/Long - Définir le Passage 0 en entrant des coordonnées de latitude et de longitude prédéfinies pour les points A et B.
- Lat/Long + cap - Définir le Passage 0 en entrant des valeurs de latitude et de longitude prédéfinies pour le point A et une valeur de cap prédéfinie.

Pour configurer le passage rectiligne



PC10390 —UN—07JAN08

Passage rectiligne

zb48j1t,1691052171610 -28-17SEP23-1/9

1. Sélectionner Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1691052171610 -28-17SEP23-2/9

2. Sélectionner GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



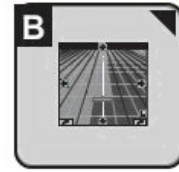
GreenStar (GS3)

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1691052171610 -28-17SEP23-3/9

3. Sélectionner Guidage.

PC582160 —UN—01AUG23



Guidage

zb48j1t,1691052171610 -28-17SEP23-4/9

4. Sélectionner Paramètres Guidage.

PC582161 —UN—01AUG23



Paramètres de guidage

zb48j1t,1691052171610 -28-17SEP23-5/9

5. Sélectionner Passage rectiligne du mode guidage.

PC589284 —UN—17AUG23

6. Sélectionner une vue.

NOTE: Pauser l'enregistrement lorsqu'on ne récolte pas.

NOTE: S'assurer de la présence d'un signal SF1, SF2, SF3 ou RTK en vérifiant le récepteur sur la page Afficher.



Passage rectiligne du mode de guidage

7. Vérifier que l'écartement de passage est correct.
Si l'espacement des passages n'est pas correct, le modifier sous Guidages.

zb48j1t,1691052171610 -28-17SEP23-6/9

8. Sélectionner Définir passage 0.

PC590562 —UN—17AUG23



Page Définir passage 0

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1691052171610 -28-17SEP23-7/9

9. Sélectionner un nom de passage dans Passage actuel 0 (A). Si aucun nom n'existe, en créer un nouveau en sélectionnant le bouton Nouveau (C).
10. Sélectionner une méthode de guidage dans Méthode (B).
11. Conduire jusqu'au début du passage et sélectionner Définir A (F).
12. Sélectionner le réglage B (G) et conduire la machine à au moins 10 m pour terminer l'enregistrement des passages.
Une ligne de guidage sera créée sur la parcelle.
13. Sélectionner Accepter pour exécuter AutoTrac RowSense.
14. Pour annuler la configuration à tout moment et retourner à la page Configuration du guidage, sélectionner Annuler (H).

A—Passage 0 actuel
B—Méthode
C—Nouveau
D—Dépose

E—Espacement des passages
F—Déf A
G—Déf B
H—Annuler

Définir passage 0

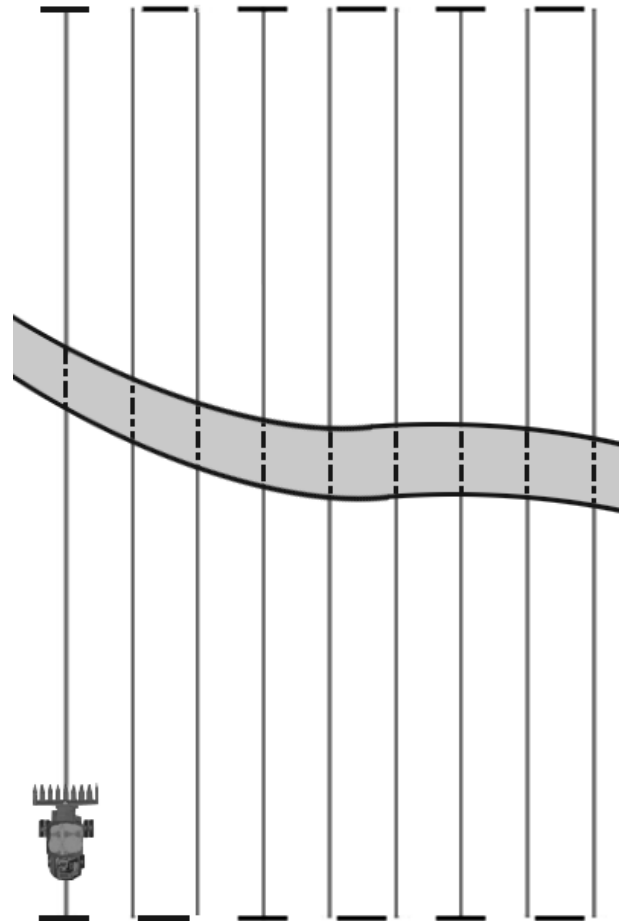
Suite, voir page suivante

zb48j1t,1691052171610 -28-17SEP23-8/9

PC590573 —UN—17AUG23

Abandon de rang—Il n'y aura pas de rang dans un cours d'eau. Le passage rectiligne et les courbes AB recentrant le passage, il aura une plus grande chance de trouver le rang correct de l'autre côté de la voie d'eau.

NOTE: En cas de perte des signaux de données du GPS et des capteurs de rangs, le système ne se met pas en marche avant la récupération du signal GPS.



Voie d'eau

zb48j1t,1691052171610 -28-17SEP23-9/9

PC10391 —UN—08JAN08

Courbes adaptatives



PC10399 —UN—04FEB08

Le passage change à mesure de la progression dans la parcelle

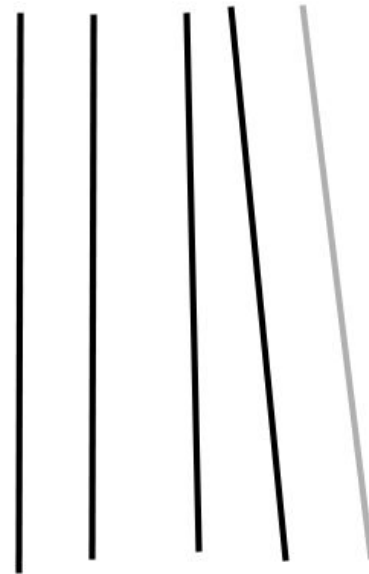
Les courbes adaptatives peuvent être utilisées dans tous les champs. Mais il est fortement recommandé de l'utiliser lorsque le passage change lors du passage dans la parcelle, des changements de cap ou lorsque la courbe est en forme de U. Les courbes adaptatives comportent une fonction supplémentaire permettant à RowFinder d'être sélectionné à l'aide d'un bouton à bascule. Les capteurs de rang peuvent servir à diriger la machine quand ils sont engagés sur un rang. L'enregistrement de passage en courbe doit être activé. Ceci établit le premier passage et permet les extensions en ligne droite.

Les courbes adaptatives ne sont projetées que sur le passage adjacent, mais ont l'avantage de gérer différentes formes de courbe et les erreurs de rang au jugé potentielles ne s'accumulent pas sur l'ensemble de la parcelle.

Si plusieurs machines sont dans la parcelle, le mode courbes adaptatives ne permet pas de sauter un passage. Les courbes adaptatives de ce scénario peuvent ne fonctionner que si l'espacement de passage des autres machines est ajouté au sien. Par exemple, si un cueilleur 12 rangs suit un cueilleur 8 rangs sur des rangs de 30 in alors qu'ils effectuent ensemble la récolte de la même parcelle, chacun d'eux a besoin d'un espacement de passage de 20 rangs (50 ft).

L'utilisation des courbes adaptatives est recommandée lorsque le passage change fréquemment dans la parcelle.

Suite, voir page suivante



PC10400 —UN—04FEB08

Le cap change dans la parcelle



PC11000 —UN—04FEB08

Courbes en U

Le mode courbes adaptatives ne projette que le passage suivant.

Pour configurer les courbes adaptatives

zb48j1t,1692099522625 -28-27SEP23-1/7

1. Sélectionner Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1692099522625 -28-27SEP23-2/7

2. Sélectionner GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

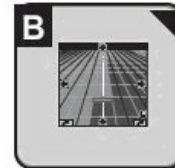


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099522625 -28-27SEP23-3/7

3. Sélectionner Guidage.

PC582160 —UN—01AUG23



Guidage

zb48j1t,1692099522625 -28-27SEP23-4/7

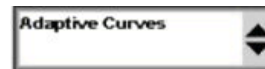
4. Sélectionner Courbes adaptatives dans mode guidage.

PC590561 —UN—17AUG23

5. Sélectionner une vue.

NOTE: Pauser l'enregistrement lorsqu'on ne récolte pas.

NOTE: S'assurer de la présence d'un signal SF1, SF2, SF3 ou RTK en vérifiant l'icône de récepteur sur la page Afficher.



Sélectionner Courbes adaptatives pour le mode guidage

6. S'assurer que l'espacement des passages est correct. Si l'espacement des passages n'est pas correct, le modifier sous Guidages.

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1692099522625 -28-27SEP23-5/7

7. Appuyer sur le bouton d'enregistrement pour commencer à enregistrer le passage.
8. Tracer un passage en conduisant dans la parcelle. Une fois le premier passage tracé, une projection du passage suivant uniquement sera créée.
9. Sélectionner Reprendre pour exécuter AutoTrac RowSense.
10. Pour annuler la configuration à tout moment et retourner à la page Configuration du guidage, sélectionner Annuler.

En mode AutoTrac, l'enregistrement s'arrête lorsqu'on tourne le volant. En mode documentation, l'enregistrement s'arrête lorsqu'on relève l'outil frontal.

Mode AutoTrac— Si l'utilisateur veut améliorer l'entrée de rang pour le passage adjacent uniquement, lier l'enregistrement de courbes adaptatives à AutoTrac. Ceci n'est recommandé que si la parcelle est relativement droite, sans courbes extrêmes, et AutoTrac est rarement désactivé (à cause de la direction manuelle ou de la perte de signal GPS).

Mode documentation— Lier les courbes adaptatives à la documentation. Ceci permet à l'opérateur de saisir

PC590563 —UN—17AUG23



Enregistrer

le volant durant le fonctionnement et de continuer à enregistrer le passage sur lequel il se trouve. Des extensions de ligne sont disponibles sur le passage suivant, mais elles ne seront pas très utiles pour l'entrée de rang car il y a un délai de relevage du cueilleur sur les rangs d'extrémité. Les performances seront marginales durant les périodes de perte de rang.

Enregistrement manuel— L'utilisateur peut lier l'enregistrement de courbes adaptatives à l'enregistrement manuel. Ce mode ne permet pas les extensions de ligne sauf si l'opérateur appuie de façon continue sur le bouton d'arrêt sur le rang d'extrémité. Si l'opérateur oublie d'arrêter l'enregistrement, cela peut créer des problèmes tels qu'une projection de courbure incorrecte. Exemple: Si l'opérateur sort du rang pour décharger et n'appuie pas sur pause, le passage est enregistré. Lorsque l'utilisateur conduit sur le passage adjacent, la machine est décalée légèrement par rapport au rang car la ligne projetée est décalée.

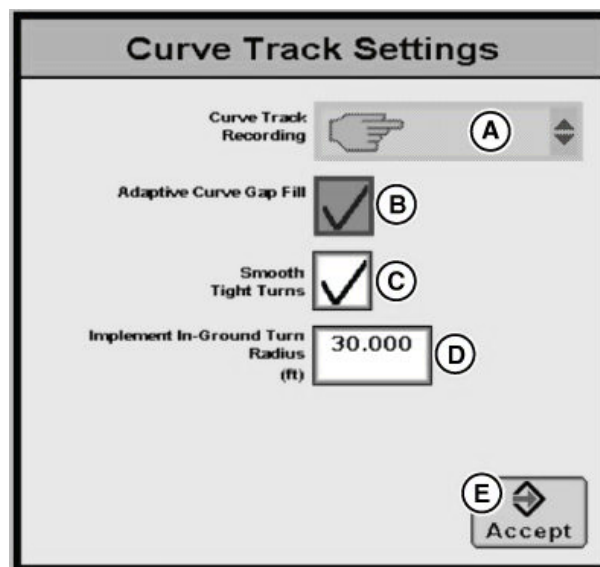
zb48j1t,1692099522625 -28-27SEP23-6/7

Sélectionner Menu, GreenStar (GS3), Guidage, Réglages de guidage, Réglages des contours, puis sélectionner Enregistrement des contours (A).

Les modes Courbe adaptative répertoriés peuvent être modifiés en sélectionnant le mode souhaité.

- AutoTrac
- Documentation
- Commande manuelle

- | | |
|---|---|
| A—Enregistrement des contours | D—Rayon de braquage équipement dans le sol (ft) |
| B—Comblement d'interruption des courbes adaptatives | E—Confirmer |
| C—Arrondir les virages serrés | |



Réglages des contours

zb48j1t,1692099522625 -28-27SEP23-7/7

PC590581 —UN—17AUG23

Courbes AB

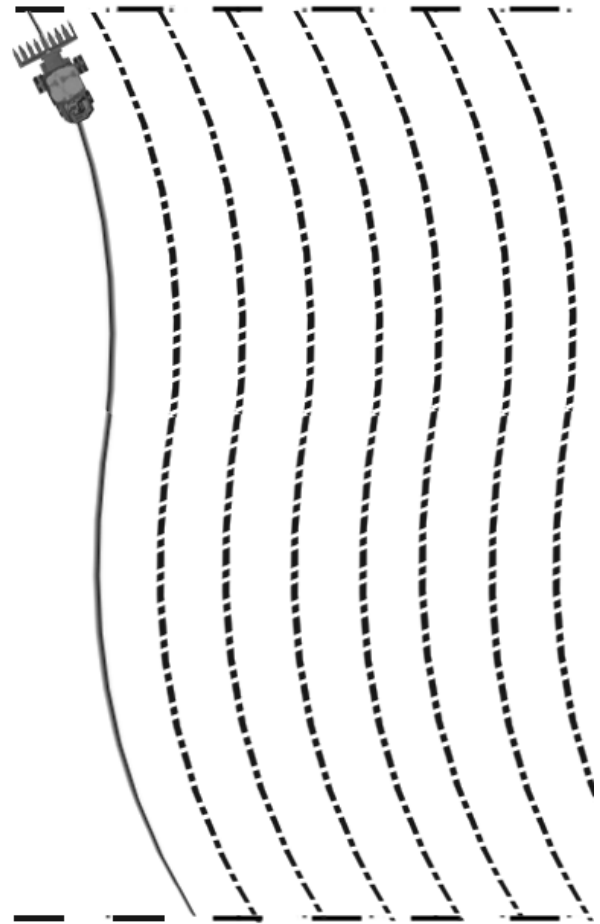
L'utilisation de courbes AB est recommandée lorsqu'il y a une courbe continue dans la parcelle. Cela permet l'entrée de rang sur les passages adjacents. Les performances seront meilleures si la parcelle est plantée avec AutoTrac. Les courbes AB auront également de meilleures performances durant les périodes de perte de rang.

Les courbes AB ont l'avantage de projeter un passage en courbe au travers d'une parcelle sous la forme de lignes parallèles, mais la forme de la courbe est la même sur chaque passage.

En Courbes AB, la courbe GPS est recentrée automatiquement. Cela permet d'assurer que le passage GPS est correctement aligné par rapport aux rangs.

NOTE: Cette fonction n'est pas disponible en courbes AB.

Pour configurer les courbes AB



Le mode courbes AB projette toutes les lignes à partir du premier passage

zb48j1t,1692099671127 -28-19SEP23-1/7

PC10393 —UN—08JAN08

1. Sélectionner Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1692099671127 -28-19SEP23-2/7

2. Sélectionner GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



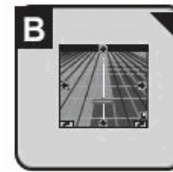
GreenStar (GS3)

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1692099671127 -28-19SEP23-3/7

3. Sélectionner Guidage.

PC582160 —UN—01AUG23



Guidage

zb48j1t,1692099671127 -28-19SEP23-4/7

4. Sélectionner Paramètres Guidage.

PC582161 —UN—01AUG23

NOTE: Pauser l'enregistrement lorsqu'on ne récolte pas.



Paramètres de guidage

zb48j1t,1692099671127 -28-19SEP23-5/7

5. Sélectionner Courbes AB dans mode guidage.

PC589285 —UN—17AUG23

6. Sélectionner une vue.



Courbes AB du mode de guidage

NOTE: S'assurer de la présence d'un signal SF1, SF2 ou RTK en vérifiant le récepteur sur la page Afficher.

7. S'assurer que l'espacement des passages est correct. Si l'espacement des passages n'est pas correct, le modifier sous Guidages.

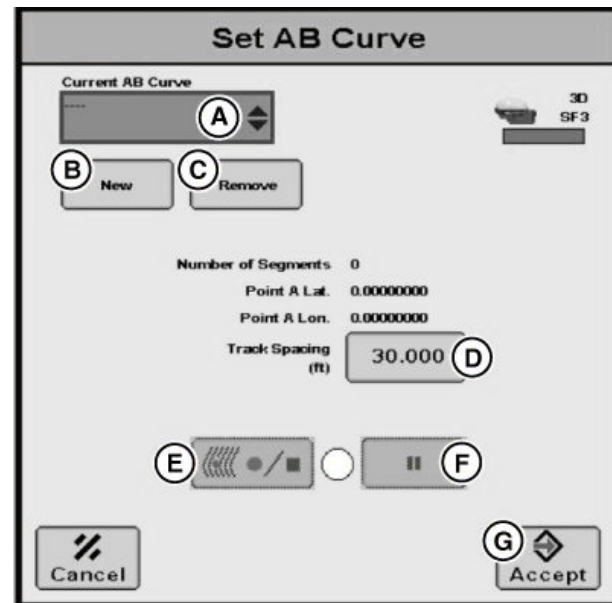
8. Sélectionner Définir courbe AB.

zb48j1t,1692099671127 -28-19SEP23-6/7

9. Sélectionner un nom de courbe AB dans Courbe AB actuelle (A). Si aucun nom n'existe, en créer un nouveau en sélectionnant Nouveau (B).
10. Sélectionner Enregistrer/Arrêter (E) pour commencer l'enregistrement.
11. Sélectionner Afficher et conduire la machine.
12. Sélectionner Enregistrer/Arrêter (E) pour arrêter l'enregistrement.
13. Les courbes seront projetées sur la parcelle.
14. Appuyer sur retour pour actionner AutoTrac RowSense.
15. Pour annuler la configuration à tout moment et retourner à la page Configuration du guidage, sélectionner Annuler.

A—Courbe AB actuelle
B—Nouveau
C—Dépose
D—Espacement des passages (ft)

E—Enregistrer/Arrêter
F—Pause
G—Confirmer



Page Réglage de la courbe AB

zb48j1t,1692099671127 -28-19SEP23-7/7

PC590582 —UN—17AUG23

Passage circulaire

L'utilisation du passage circulaire est recommandée lorsque la culture est plantée dans une parcelle à arroseur rotatif.

Si les rangs à récolter sont en cercles, il faut utiliser le mode Passage circulaire. Ceci permet l'application de l'entrée de courbure GPS aux capteurs de rang.

Pour configurer le passage circulaire



Passage circulaire

PC10853 —UN—31JAN08

zb48j1t,1692099693191 -28-17SEP23-1/7

1. Sélectionner Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1692099693191 -28-17SEP23-2/7

2. Sélectionner GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099693191 -28-17SEP23-3/7

3. Sélectionner Guidage.

PC582160 —UN—01AUG23

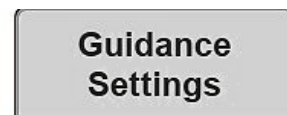


Guidage

zb48j1t,1692099693191 -28-17SEP23-4/7

4. Sélectionner Paramètres Guidage.

PC582161 —UN—01AUG23



Paramètres de guidage

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1692099693191 -28-17SEP23-5/7

5. Sélectionner le mode de guidage Passage Circul

PC590560 —UN—17AUG23

6. Sélectionner une vue.



Passage circulaire du mode de guidage

NOTE: S'assurer de la présence d'un signal SF1, SF2 ou RTK en vérifiant le récepteur sur la page Afficher.

zb48j1t,1692099693191 -28-17SEP23-6/7

7. Sélectionner Définir Cercle.

8. S'assurer que l'espacement des passages est correct. Si l'espacement des passages n'est pas correct, le modifier sous Guidages.

9. Sélectionner un nom de cercle dans Cercle Actuel (A). Si aucun nom n'existe, en créer un nouveau en sélectionnant Nouveau (C).

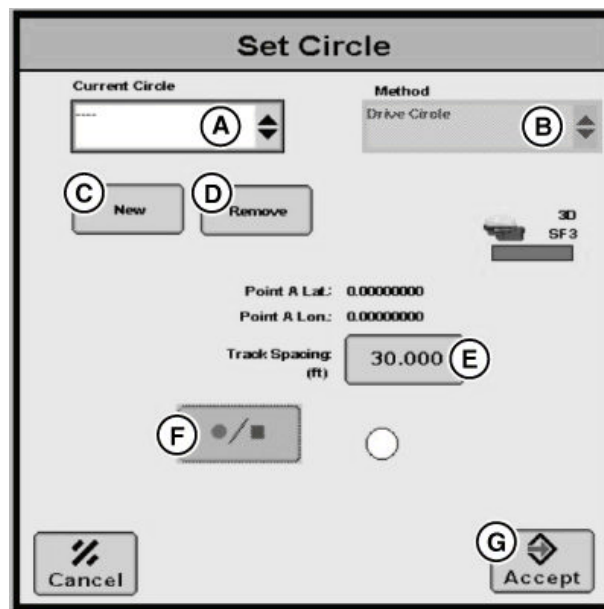
10. Sélectionner la méthode du cercle d'entraînement dans la méthode (B).

11. Sélectionner Enregistrement/Arrêt (F) pour commencer l'enregistrement.

12. Sélectionner Accepter (G). Un cercle sera projeté sur la parcelle.

13. Appuyer sur retour pour actionner AutoTrac RowSense.

14. Pour annuler la configuration à tout moment et retourner à la page Configuration du guidage, sélectionner Annuler.



Page Définir cercle

PC590583 —UN—17AUG23

A—Cercle actuel
B—Méthode
C—Nouveau
D—Dépose

E—Espace des passages (ft)
F—Enregistrer/Arrêter
G—Confirmer

zb48j1t,1692099693191 -28-17SEP23-7/7

Recherche passage

PC582158 —UN—01AUG23

Le mode Détection de rang (Parallel Tracking uniquement) est conçu pour être utilisés dans les applications de récolte de rangs où les rangs ne sont pas toujours espacés de la même distance. La détection de rang aidera l'utilisateur à trouver au niveau de quelle série de rangs il devra rentrer sur la parcelle après avoir défini un point de référence en sortant de la série de rangs précédente.

1. Sélectionner Menu.



Menu

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1692279379982 -28-21SEP23-1/5

2. Sélectionner GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

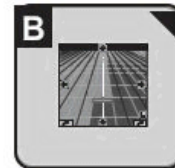


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692279379982 -28-21SEP23-2/5

3. Sélectionner Guidage.

PC582160 —UN—01AUG23



Guidage

zb48j1t,1692279379982 -28-21SEP23-3/5

4. Sélectionner Paramètres Guidage.

PC582161 —UN—01AUG23



Paramètres de guidage

zb48j1t,1692279379982 -28-21SEP23-4/5

5. Sélectionner détecteur de rang dans le mode de guidage.

PC590595 —UN—17AUG23



Détecteur de rang du mode de guidage

zb48j1t,1692279379982 -28-21SEP23-5/5

Permutation de passage

Voir la section Guidage dans le livret d'entretien de la console GreenStar 3 2630.

zb48j1t,1692279221665 -28-22AUG23-1/1

Passage de fossé

Surface Water Pro et AutoTrac sont utilisés conjointement pour créer un passage de digue.

Se reporter à la section Attelage dans le livret d'entretien SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279337562 -28-22AUG23-1/1

Passage de digue

Surface Water Pro et AutoTrac sont utilisés conjointement pour créer un passage de digue.

Se reporter à la section Digue du livret d'entretien SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279350350 -28-22AUG23-1/1

CommandCenter GreenStar 3—Passage

Passage rectiligne

Principe de fonctionnement

Le mode Passage rectiligne permet de tracer des passages droits parallèles. Commencer par configurer un passage 0 (passage de référence) à l'aide des méthodes de définition du passage 0. Une fois que le Passage 0 est défini, tous les passages de cette parcelle sont générés. Les passages générés peuvent être utilisés avec le guidage manuel ou AutoTrac. Chaque passage est généré à partir du passage d'origine pour s'assurer que les erreurs de direction ne sont pas propagées sur la totalité de la parcelle.

Les passages sont des copies conformes du passage d'origine.

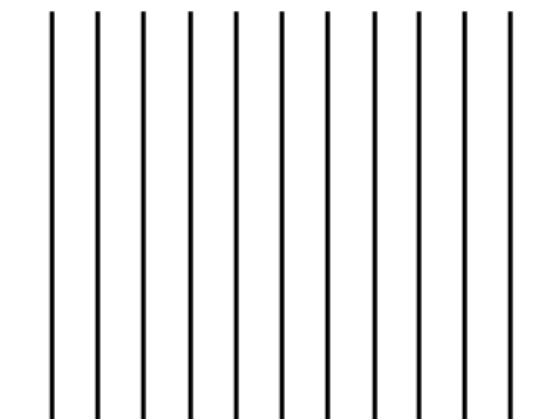
NOTE: Les termes "Passage de guidage" et "Ligne AB" sont interchangeables. Le passage 0 est le passage défini par l'opérateur et le point de référence sur lequel tous les passages parallèles de la parcelle sont basés.

L'espacement entre les passages parallèles est l'Écartement de passage entré dans l'assistant de configuration.

Création d'un nouveau passage rectiligne

Plusieurs méthodes permettent de définir le Passage 0:

- A + B - Définir le passage 0 effectué en le parcourant avec la machine.
- A + B auto - Définir le passage 0 en le parcourant avec la machine.
- A + Cap - Définir le passage 0 effectué en conduisant avec la machine à partir du point A et en saisissant une valeur de cap prédéfinie.



Passage rectiligne

- Lat/Long - Définir le Passage 0 en entrant des coordonnées de latitude et de longitude prédéfinies pour les points A et B.
- Lat/Long + cap - Définir le Passage 0 en entrant des valeurs de latitude et de longitude prédéfinies pour le point A et une valeur de cap prédéfinie.

NOTE: Il est possible de définir le Passage 0 pendant une opération (p. ex. l'emblavement) mais certaines fonctions ne sont pas disponibles pendant sa création.

NOTE: Il est recommandé de faire des passages de 3 m (10 ft) de long pour les passages manuels et de 15 m (45 ft) de long pour les passages automatiques.

zb48j1t,1692099757967 -28-17SEP23-1/9

Passage rectiligne

PC582158 —UN—01AUG23

1. Sélectionner Menu.



Menu

zb48j1t,1692099757967 -28-17SEP23-2/9

2. Sélectionner GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1692099757967 -28-17SEP23-3/9

3. Sélectionner Guidage.

PC590571 —UN—17AUG23

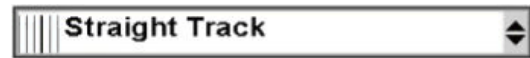


Guidage

zb48j1t,1692099757967 -28-17SEP23-4/9

4. Sélectionner Passage rectiligne du mode guidage.

PC590564 —UN—17AUG23



Passage rectiligne du mode de guidage

5. Sélectionner le nom du passage rectiligne dans Nom du passage. Si aucun nom n'existe, en créer un nouveau en sélectionnant le nouveau passage de guidage.

zb48j1t,1692099757967 -28-17SEP23-5/9

6. Sélectionner Configuration A.

PC590568 —UN—17AUG23



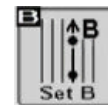
Déf A

zb48j1t,1692099757967 -28-17SEP23-6/9

7. Définir Configuration B à l'aide de l'une des trois options suivantes:

PC590569 —UN—17AUG23

- a. Pour créer le point B manuellement, conduire jusqu'à l'emplacement désiré dans la parcelle pour créer le point B et sélectionner Déf B. La distance minimum est de 3 m (10 ft). Il est recommandé de définir le point B tout en bout de parcelle pour définir le cap voulu.



Déf B

zb48j1t,1692099757967 -28-17SEP23-7/9

- b. Pour définir le point B automatiquement, sélectionner B défini automatiquement à tout moment. Le point B est défini automatiquement quand le véhicule s'éloigne de 15 m (45 ft) du point A. Cette méthode calcule le point B sur la base des cinq derniers points de données relevés sur les 15 m (45 ft) parcourus et fait passer une ligne de meilleur ajustement par les points afin de déterminer un cap.

PC590570 —UN—17AUG23



B défini automatiquement

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1692099757967 -28-17SEP23-8/9

- c. Pour définir le point B en entrant un cap, sélectionner la touche programmable Définir cap. Entrer le cap de ligne désiré à l'aide du pavé numérique et sauvegarder la valeur en sélectionnant Accepter.
0,000 indique le nord, 90,000 l'est, 180,000 le sud et 270,000 l'ouest.

PC590572 —UN—17AUG23



En-tête

8. Pour annuler la configuration à tout moment et retourner à la page Configuration du guidage, sélectionner Annuler.

Le Passage 0 est maintenant défini et des passages parallèles sont créés automatiquement.

zb48j1t,1692099757967 -28-17SEP23-9/9

Courbes adaptatives

PC9028 —UN—16APR06

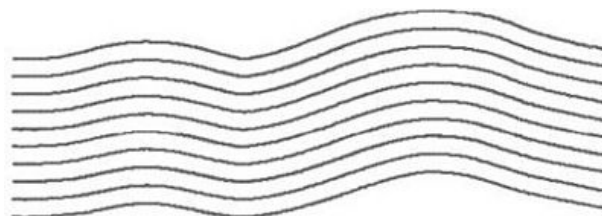
Principe de fonctionnement

Une courbe adaptative permet à l'utilisateur d'enregistrer un passage courbé manuel. Lorsque le premier passage courbe a été enregistré et que la machine a fait demi-tour, l'utilisateur peut utiliser la fonction Parallel Tracking ou activer le système AutoTrac une fois que le passage propagé est affiché. La machine sera guidée sur les passages suivants, en se basant sur le passage précédemment enregistré. Chaque passage est généré en relation avec le passage d'origine pour faire en sorte que les erreurs de direction ne soient pas propagées sur la totalité de la parcelle. Les passages ne sont pas des copies conformes du passage d'origine. La courbure du passage change pour maintenir l'erreur d'un passage à l'autre. Lorsque cela s'avère nécessaire, l'opérateur peut modifier le passage courbe à n'importe quel endroit de la parcelle, en faisant simplement dévier la machine du passage propagé.

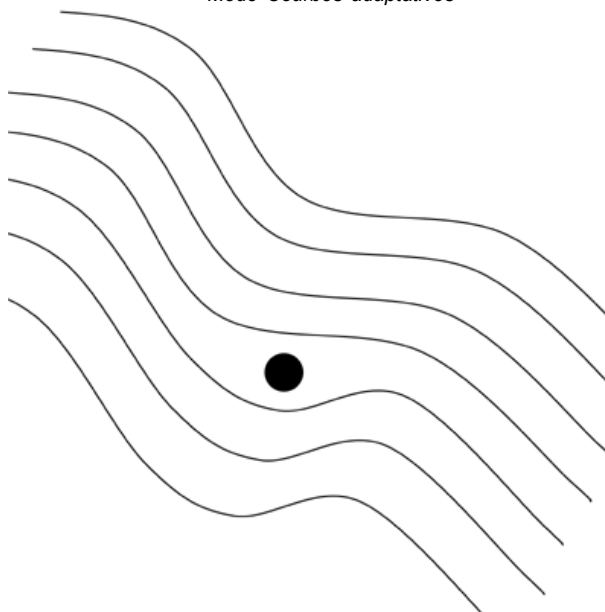
NOTE: Le saut de passage n'est pas disponible en mode Courbes adaptatives.

Changement de la courbure du passage à mesure que les passages suivants deviennent plus convexes ou concaves.

Le mode guidage Courbes adaptatives permet de guider l'utilisateur sur divers parcours de parcelle.



Mode Courbes adaptatives



Mode Courbes adaptatives

PC9029 —UN—17APR06

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1692100048683 -28-19SEP23-1/8

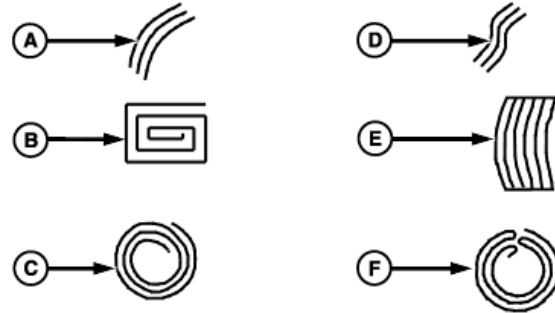
Configurations de guidage

Voici la variété des modèles de parcelle:

- Courbe simple
- Courbe en S
- Encadré
- Boucle
- Spirale
- Cercle

Utilisation du Décalage

Il n'est pas recommandé d'utiliser la fonction Décalage avec Courbes. La fonction Décalage ne compense pas la dérive du système GPS en mode Courbes.



Passages

A—Courbe simple
B—Encadré
C—Spirale

D—Courbe en S
E—Boucle
F—Cercle

zb48j1t,1692100048683 -28-19SEP23-2/8

Création d'un nouveau contour adaptatif

PC582158 —UN—01AUG23

NOTE: Il n'est pas nécessaire de configurer le Client, la Ferme et la Parcelle pour utiliser les contours adaptatifs mais un seul contour adaptatif global peut être enregistré.



Menu

1. Sélectionner Menu.

zb48j1t,1692100048683 -28-19SEP23-3/8

2. Sélectionner GreenStar (GS3)

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100048683 -28-19SEP23-4/8

3. Sélectionner Guidage.

PC590571 —UN—17AUG23



Guidage

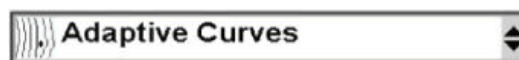
Suite, voir page suivante

zb48j1t,1692100048683 -28-19SEP23-5/8

4. Sélectionner Courbes adaptatives dans mode guidage.
5. Sélectionner le nom des courbes adaptatives dans Nom du passage. Si aucun nom n'existe, en créer un nouveau en sélectionnant le nouveau passage de guidage.
6. Conduire jusqu'à l'emplacement désiré dans la parcelle pour le début du passage.
7. Démarrer l'enregistrement. Sélectionner Enregistrer.

NOTE: L'enregistrement de courbe adaptative est désactivée lorsque le mode répétition est activé. Lors de l'enregistrement de nouveaux passages (p.ex., pour l'ensemencement), la case Mode répétition doit être décochée (désactivé). Lors

PC590566 —UN—17AUG23



Sélectionner Courbes adaptatives pour le mode guidage

du guidage sur des passages existants (p.ex., pour la pulvérisation, la récolte), la case Mode répétition doit être cochée (activé).

Le mode répétition est DÉSACTIVÉ par défaut.

8. L'enregistrement est remplacé par le suivant après avoir été sélectionné:

a. Pause

zb48j1t,1692100048683 -28-19SEP23-6/8

b. Arrêt

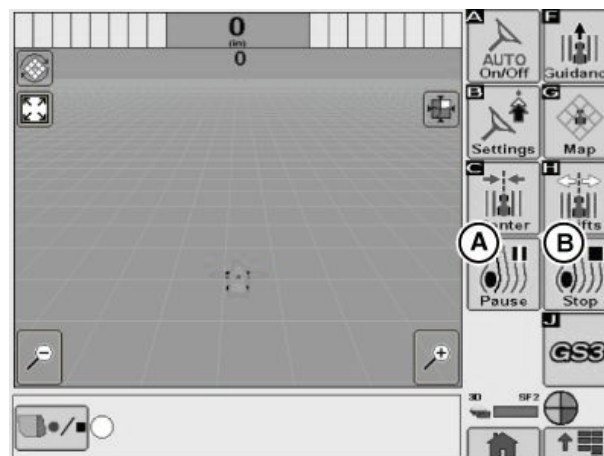
NOTE: Il n'est nécessaire de désactiver l'enregistrement que si la machine est utilisée en dehors du parcours normal dans la parcelle (p. ex., pour remplir le pulvérisateur, le semoir) ou si l'utilisateur ne veut pas enregistrer les demi-tours en bout de parcelle.

9. Tracer le passage initial. Un passage de guidage bleu apparaît sur la carte.

NOTE: Lors de la conduite tout droit, le passage enregistré peut ne pas être affiché derrière l'icône de machine sur la console. Le passage apparaîtra une fois que la machine a tourné.

Aucune ligne de navigation n'apparaît avant d'atteindre la fin du passage et que la machine fasse demi-tour. Une fois que la machine a fait demi-tour, le système détermine le passage sur lequel guider la machine. Le système repère un segment de ligne qui est parallèle et entre un demi-écartement de passage et un écartement de passage et demi. Le passage prévu apparaît, à partir duquel l'opérateur peut naviguer. Conduire le véhicule sur le passage voulu.

10. Faire tourner la machine à la fin du premier passage; une ligne de navigation blanche est générée pour le passage suivant. Quelques secondes peuvent être nécessaires pour que la ligne de navigation apparaisse.
11. Une fois que la ligne de navigation blanche du passage prévu apparaît, appuyer sur l'interrupteur de rappel (AutoTrac seulement) de la machine et celle-ci suivra automatiquement ce passage. Pour le guidage manuel, guider sur la ligne de navigation blanche en surbrillance.
12. Sélectionner Fin (B) d'enregistrement quand la parcelle est terminée.



Page Réglage des courbes adaptatives

A—Pause

B—Arrêt

IMPORTANT: Arrêter l'enregistrement avant d'entrer dans la parcelle suivante. Sinon, on risque de supprimer les données de courbes adaptatives de la dernière parcelle avant d'enregistrer les données de courbes adaptatives dans la parcelle suivante.

NOTE: Les données de contours adaptatifs enregistrées sont attribuées aux Client, Ferme, nom de parcelle sélectionnés. Elles seront stockées dans la mémoire interne de la console jusqu'à ce que l'utilisateur les efface et peuvent être transférées d'une console à l'autre.

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1692100048683 -28-19SEP23-7/8

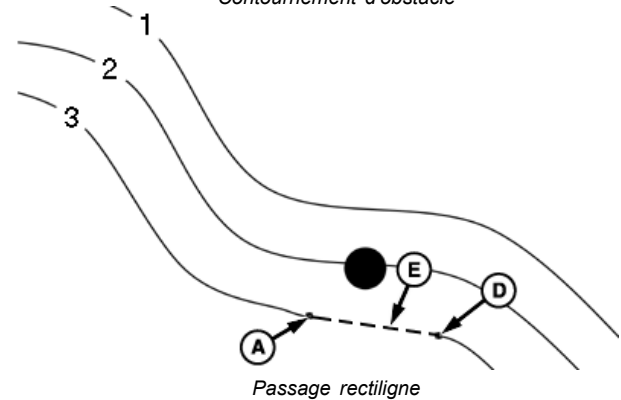
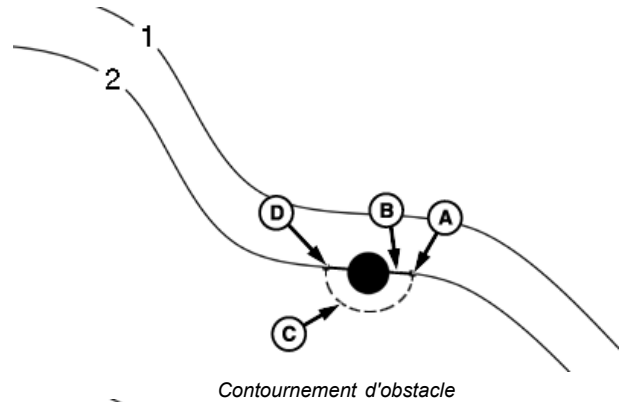
Enregistrement d'un passage rectiligne ou contournement des obstacles

1. Démarrer l'enregistrement.
2. Sélectionner Pause de l'enregistrement pour arrêter temporairement l'enregistrement du trajet d'un véhicule.
3. Sélectionner l'enregistrement pour reprendre l'enregistrement de la courbe adaptative.

L'endroit où l'enregistrement a été INTERROMPU et celui où il a REPRIS seront reliés par une ligne droite. Cela peut être utile sur une longue section droite de passage ou pour contourner des obstacles.

NOTE: Le segment de liaison (segment de ligne créé entre le début et la fin de la PAUSE) le plus long qu'il est possible de créer est une distance de 0,8 km (0.5 miles) (2640 ft). Si la distance est supérieure, le segment de ligne ne fera pas la jonction et un blanc sera laissé sur le passage.

- | | |
|--|---|
| A—PAUSE de l'enregistrement | D—FIN DE LA PAUSE de l'enregistrement |
| B—Segment de liaison généré pour relier deux points | E—Passage enregistré comme ligne rectiligne entre les points A et D |
| C—Trajet du tracteur non enregistré pendant la pause | |



zb48j1t,1692100048683 -28-19SEP23-8/8

PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

Courbes AB

Principe de fonctionnement

Le mode Courbes AB permet à un utilisateur de conduire sur des passages courbes parallèles dont les points d'extrémité se situent en bout de parcelle. Les passages de guidage seront parallèles au passage dans les deux sens et seront générés à partir du passage d'origine pour faire en sorte que les erreurs de direction ne soient pas propagées sur la totalité de la parcelle,

Le passage 0 est le passage de référence sur lequel sont basés tous les passages courbes suivants de la parcelle. Une fois la première courbe AB (passage 0) créée, 4 passages sont générés. Le système continuera de générer des passages supplémentaires à chaque fois que la machine dépassera le dernier passage affiché à l'écran.

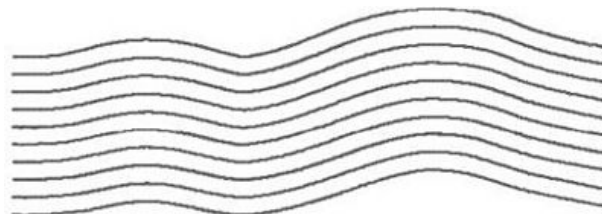
NOTE: Le saut de passage est disponible en mode Courbes AB.

Informations de génération d'un passage courbe AB -

Lorsque le système génère les passages initiaux après avoir enregistré le passage 0 ou lors de la génération de passages supplémentaires, la mention "Génération de la courbe AB en cours" est affichée sur la vue perspective. Pendant ce temps, il est impossible de se décaler des passages.

Limites de génération de la courbe AB - Pour que la courbe AB enregistrée initialement soit une courbe AB valide pour le guidage, elle doit être d'une longueur minimale de 10 ft. Le véhicule doit être à moins de 400 m (0,25 miles) de l'endroit où le passage 0 a été enregistré pour que le système commence à générer des passages courbes. Si le véhicule se trouve à cette limite extérieure, cela peut prendre plusieurs minutes pour qu'un passage soit généré et apparaisse à l'écran. Pendant ce temps,

PC9028 —UN—16APR06



Mode Courbes AB

le message "Génération de la courbe AB" est affiché à l'écran.

Plusieurs courbes AB dans une parcelle - Une parcelle peut contenir plusieurs passages courbes AB. Chaque courbe AB d'une parcelle doit être enregistrée et avoir un nom unique.

Numérotation des passages - Les passages sont numérotés afin de permettre le saut de passage et de trouver plus facilement les passages. L'indication de direction (N,S,E ou O) est définie par le cap déterminé entre le premier et le dernier point de la courbe.

Changement de la courbure du passage à mesure que les passages suivants deviennent plus convexes ou concaves.

Création d'un nouveau contour AB

Utiliser la procédure suivante pour configurer la première courbe AB (passage 0), sur laquelle tous les passages courbes de la parcelle sont basés.

NOTE: Il est possible d'enregistrer plusieurs courbes AB par parcelle. Elles doivent être nommées et enregistrées séparément.

zb48j1t,1692100403680 -28-17SEP23-1/7

1. Sélectionner Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1692100403680 -28-17SEP23-2/7

2. Sélectionner GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1692100403680 -28-17SEP23-3/7

3. Sélectionner Guidage.

PC590571 —UN—17AUG23



zb48j1t,1692100403680 -28-17SEP23-4/7

4. Sélectionner Courbes AB dans mode guidage.

PC590565 —UN—17AUG23



Courbes AB du mode de guidage

5. Sélectionner courbes AB dans Nom du passage.
Si aucun nom n'existe, en créer un nouveau en sélectionnant le nouveau passage de guidage.

6. Conduire jusqu'à l'emplacement désiré dans la parcelle pour le début du passage.

a. Pause

7. Démarrer l'enregistrement. Sélectionner Enregistrer.

8. L'enregistrement est remplacé par le suivant après avoir été sélectionné:

zb48j1t,1692100403680 -28-17SEP23-5/7

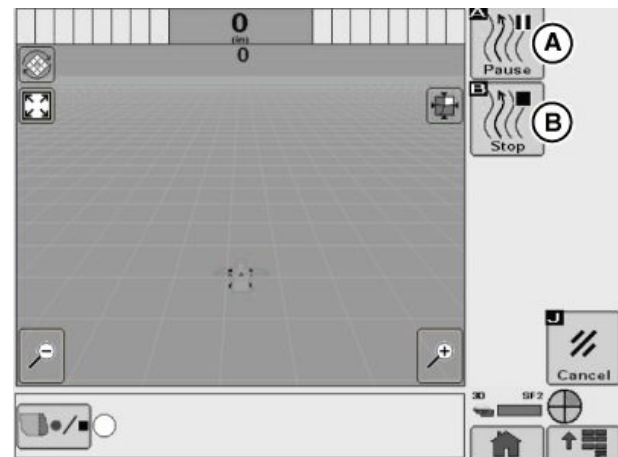
b. Arrêt

9. Tracer le passage initial. Un passage de guidage bleu apparaît sur la carte.

NOTE: Lors de la conduite tout droit, le passage enregistré peut ne pas être affiché derrière l'icône de machine sur la console. Le passage apparaîtra une fois que la machine a tourné.

10. Appuyer sur Fin (B) d'enregistrement en fin de passage; le passage sera enregistré en mémoire.

NOTE: En cas de perte du signal GPS pendant l'enregistrement, l'enregistrement s'arrête et la courbe AB enregistrée à ce point est sauvegardée. Si la courbe AB n'est pas telle que voulue par l'utilisateur, celui-ci peut la supprimer à l'aide du bouton Suppr passage de la page Configurer passage de guidage.



Page Réglage de la courbe AB

A—Pause

B—Arrêt

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1692100403680 -28-17SEP23-6/7

PC590590 —UN—17AUG23

Enregistrement d'un passage rectiligne ou contournement des obstacles

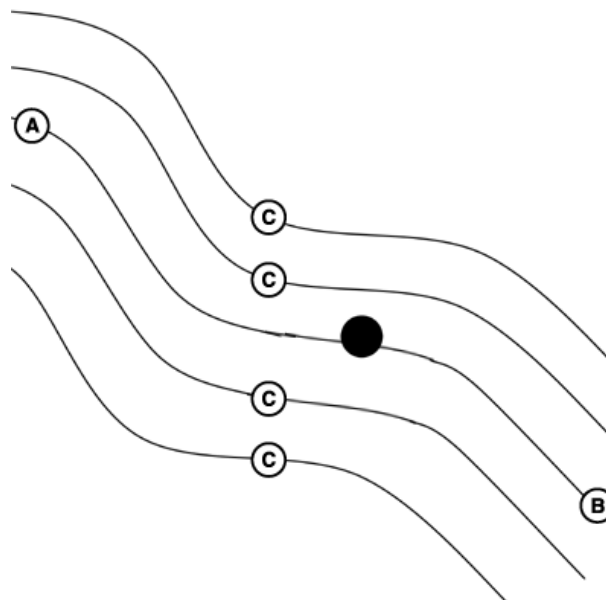
1. Lancer l'enregistrement des courbes AB.
2. Sélectionner Pause de l'enregistrement pour arrêter temporairement l'enregistrement du trajet d'un véhicule.
3. Sélectionner l'enregistrement des courbes AB pour reprendre l'enregistrement de la courbe AB.

L'endroit où l'enregistrement a été interrompu et celui où il a repris seront reliés par une ligne droite. Cela peut être utile sur une longue section droite de passage ou pour contourner des obstacles.

NOTE: Le segment de liaison (segment de ligne créé entre le début et la fin de la PAUSE) le plus long qu'il est possible de créer est une distance de 0,8 km (0,5 miles) (2 640 ft). Si la distance est supérieure, le segment de ligne ne fera pas la jonction et un blanc sera laissé sur le passage.

A—Pause avant obstacle
B—Reprise après obstacle

C—Passages générés à partir du passage 0



Contournement des obstacles

PC9030C —UN—27OCT06

zb48j1t,1692100403680 -28-17SEP23-7/7

Passage circulaire

PC582158 —UN—01AUG23

Principe de fonctionnement

Le passage circulaire aide les opérateurs à conduire en cercles concentriques dans une parcelle pourvue d'une irrigation à pivot central. Les opérateurs peuvent créer un cercle initial en utilisant diverses méthodes. Une fois le cercle initial défini, tous les cercles suivants dans la parcelle sont créés.

Le mode Passage circulaire est disponible pour le guidage manuel; par contre, pour utiliser AutoTrac en mode Passage circulaire, il faut une activation AutoTrac et une activation Pivot Pro. L'activation Pivot Pro n'est disponible qu'en Amérique du Nord.

Les coordonnées de latitude et de longitude du centre du cercle sont enregistrées et associées à un nom de parcelle. Si aucune parcelle n'est sélectionnée lorsque le centre du cercle est défini, des centres de cercle globaux seront enregistrés. Les centres de cercle peuvent être rappelés pour être utilisés ultérieurement.

Création d'un nouveau passage circulaire

1. Sélectionner Menu.



Menu

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1692100524545 -28-17SEP23-1/6

2. Sélectionner GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100524545 -28-17SEP23-2/6

3. Sélectionner Guidage.

PC590571 —UN—17AUG23



Guidage

zb48j1t,1692100524545 -28-17SEP23-3/6

4. Sélectionner le mode de guidage Passage Circul

PC590567 —UN—17AUG23



Passage circulaire du mode de guidage

5. Sélectionner le nom du passage circulaire dans Nom du passage. Si aucun nom n'existe, en créer un nouveau en sélectionnant le nouveau passage de guidage.

6. Conduire jusqu'à l'emplacement désiré dans la parcelle pour le début du passage.

Méthode par conduite en cercle

Décrire cercle - Crée un passage circulaire en conduisant sur au moins 10 % du cercle désiré. Il est recommandé

de conduire sur l'intégralité du cercle pour optimiser le calcul du centre du cercle et garantir un passage d'une plus grande précision.

1. Se rendre à l'endroit de la parcelle où l'on souhaite effectuer un passage circulaire.

zb48j1t,1692100524545 -28-17SEP23-4/6

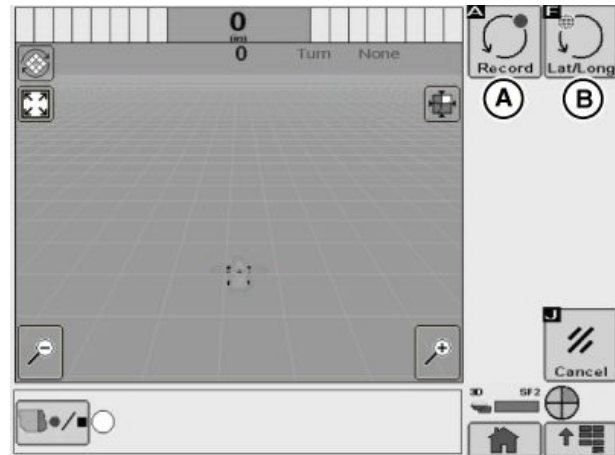
2. Sélectionner l'enregistrement (A) pour entraîner le passage circulaire.

3. Sélectionner Arrêter enregistrement cercle. Les passages circulaires sont créés automatiquement avec l'écartement de passage défini dans la configuration.

NOTE: Arrêter enregistrement cercle apparaît une fois avoir conduit sur une portion suffisante du cercle pour calculer son centre.

A—Enregistrer

B—Lat/Long



Page Réglage du passage circulaire

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1692100524545 -28-17SEP23-5/6

PC590591 —UN—17AUG23

Méthode lat/long

1. Sélectionner le passage Lat/Long (B).
2. Entrer les valeurs de latitude et de longitude désirées en degrés décimaux. Les valeurs précédentes de latitude et longitude associées à la parcelle sont affichées lorsque l'écran de saisie est affiché pour la première fois.
3. Sauvegarder les valeurs en sélectionnant Accepter (C). Les passages circulaires sont créés automatiquement avec l'écartement de passage défini dans Configuration.

NOTE: Il peut être nécessaire d'aligner le véhicule sur le passage de la tour à pivot central ou d'utiliser le bouton Centrer du décalage pour aligner les passages sur le véhicule.

A—Latitude
B—Longitude

C—Confirmer

Point central

zb48j1t,1692100524545 -28-17SEP23-6/6

PC590584 —UN—17AUG23

Recherche passage

1. Sélectionner Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1692279954088 -28-17SEP23-1/3

2. Sélectionner GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692279954088 -28-17SEP23-2/3

3. Sélectionner Guidage.
4. Sélectionner détecteur de rang dans le mode de guidage.
5. Aller à Vue.
6. Sélectionner Définir rang.

PC590571 —UN—17AUG23



Guidage

zb48j1t,1692279954088 -28-17SEP23-3/3

Console de génération 4—Passage de guidage

Passage rectiligne

PC28961 —UN—24APR23

1. Sélectionner Menu.



Menu

zb48j1t,1692106465016 -28-17SEP23-1/9

2. Sélectionner Guidage AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Guidage AutoTrac

zb48j1t,1692106465016 -28-17SEP23-2/9

3. Sélectionner Définir passage.

PC590575 —UN—17AUG23



Définir le passage

zb48j1t,1692106465016 -28-17SEP23-3/9

4. Sélectionner Nouveau passage, si aucun passage existant n'est disponible.

PC590576 —UN—17AUG23



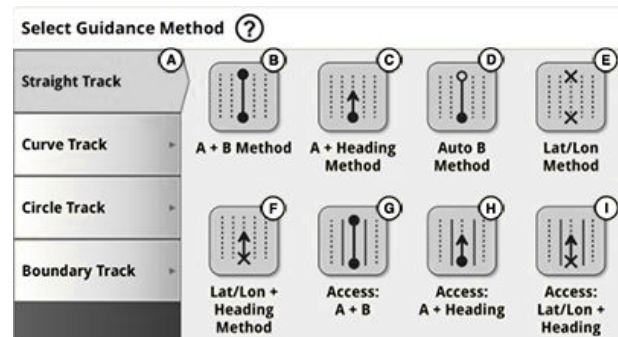
Chenille neuve

zb48j1t,1692106465016 -28-17SEP23-4/9

5. Sélectionner Passage rectiligne (A). Sélectionner n'importe quelle méthode parmi les options disponibles.

A—Passage rectiligne
B—Méthode A + B
C—Méthode A + cap
D—Méthode B Auto
E—Méthode Lat/Lon

F—Méthode Lat/Lon + cap
G—Accès: A + B
H—Accès: A + cap
I— Accès: Lat/Lon + cap



Options de passage rectiligne

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1692106465016 -28-17SEP23-5/9

PC28845 —UN—22AUG23

6. Sélectionner le nom du passage.

PC590577 —UN—17AUG23

Track Name

Track 1



Nom du passage

zb48j1t,1692106465016 -28-17SEP23-6/9

7. Sélectionner la parcelle.

PC590578 —UN—17AUG23

Field

South 40



Parcelle

zb48j1t,1692106465016 -28-17SEP23-7/9

9. Sélectionner Configuration A.

PC590579 —UN—17AUG23

Set A

Déf A

zb48j1t,1692106465016 -28-17SEP23-8/9

10. Sélectionner Configuration B.

PC590580 —UN—17AUG23

Set B

Déf B

zb48j1t,1692106465016 -28-17SEP23-9/9

Contour

PC28961 —UN—24APR23

1. Sélectionner Menu.



Menu

zb48j1t,1692108125002 -28-17SEP23-1/6

2. Sélectionner Guidage AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Guidage AutoTrac

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1692108125002 -28-17SEP23-2/6

3. Sélectionner Définir passage.

PC590575 —UN—17AUG23



Définir le passage

zb48j1t,1692108125002 -28-17SEP23-3/6

4. Sélectionner Nouveau passage, si aucun passage existant n'est disponible.

PC590576 —UN—17AUG23



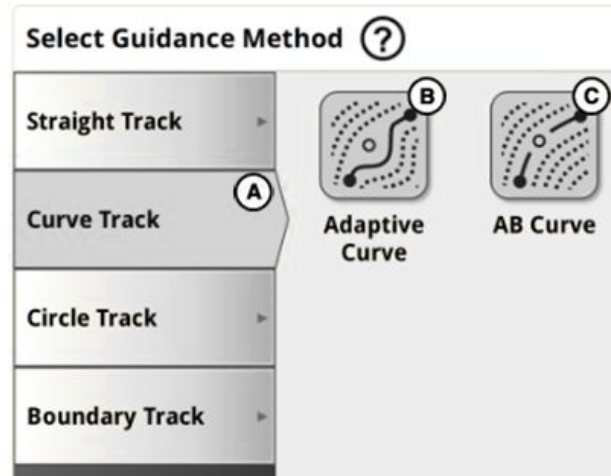
Chenille neuve

zb48j1t,1692108125002 -28-17SEP23-4/6

5. Sélectionner Contour (A). Sélectionner n'importe quelle méthode parmi les options disponibles.
6. Se rendre à l'endroit souhaité de la parcelle.

A—Contour
B—Courbe adaptative

C—Courbe AB



Options de contours

zb48j1t,1692108125002 -28-17SEP23-5/6

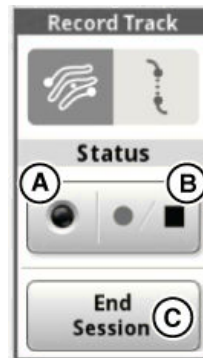
PC28846 —UN—22AUG23

7. Sélectionner Enregistrement (A) pour commencer l'enregistrement.
8. Sélectionner Terminer la session (C) pour terminer l'enregistrement.
9. Sélectionner OK pour sauvegarder la session ou Annuler pour revenir à la session d'enregistrement des courbes.

NOTE: Une fois terminée, d'autres segments de courbe peuvent être ajoutés à la session en modifiant le passage.

A—Enregistrer
B—Pause/Arrêt

C—Fin de session



Enregistrer la trajectoire

zb48j1t,1692108125002 -28-17SEP23-6/6

PC590588 —UN—17AUG23

Passage circulaire

PC28961 —UN—24APR23

1. Sélectionner Menu.



Menu

zb48j1t,1692108138989 -28-17SEP23-1/7

2. Sélectionner Guidage AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Guidage AutoTrac

zb48j1t,1692108138989 -28-17SEP23-2/7

3. Sélectionner Définir passage.

PC590575 —UN—17AUG23



Définir le passage

zb48j1t,1692108138989 -28-17SEP23-3/7

4. Sélectionner Nouveau passage, si aucun passage existant n'est disponible.

PC590576 —UN—17AUG23



Chenille neuve

zb48j1t,1692108138989 -28-17SEP23-4/7

5. Sélectionner Passage circulaire (A). Sélectionner n'importe quelle méthode parmi les options disponibles.

A—Passage circulaire
B—Parcourir passage

C—Cercle lat/lon



Options de passage circulaire

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1692108138989 -28-17SEP23-5/7

PC28847 —UN—22AUG23

Parcourir passage

1. Se rendre à l'endroit de la parcelle où l'on souhaite effectuer un passage circulaire.
2. Sélectionner Démarrer (A) pour enregistrer le nouveau passage.
3. Conduire sur le passage circulaire souhaitée.
4. Sélectionner Terminé (B) pour arrêter l'enregistrement.

NOTE: Arrêter apparaît une fois avoir conduit sur une portion suffisante du cercle pour calculer son centre.

A—Démarrage
B—Terminé

C—Annuler



Effectuer un passage circulaire

PC590587 —UN—17AUG23

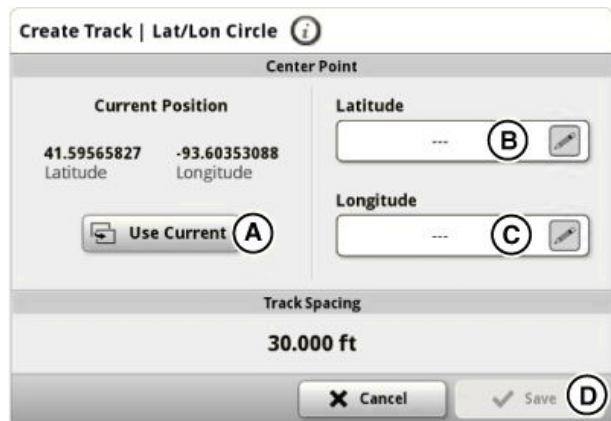
zb48j1t,1692108138989 -28-17SEP23-6/7

Cercle lat/lon

1. Se rendre à l'endroit de la parcelle où l'on souhaite effectuer un passage circulaire.
2. Sélectionner Utiliser le courant (A) si la latitude et la longitude actuelles sont correctes.
3. Sélectionner Latitude (B) et longitude (C) du point central.
4. Sélectionner Enregistrer (D).

A—Utiliser valeur actuelle
B—Latitude

C—Longitude
D—Sauvegarder



Passage circulaire lat/long

PC590592 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692108138989 -28-17SEP23-7/7

Passage de contour

PC28961 —UN—24APR23

1. Sélectionner Menu.



Menu

zb48j1t,1692108148895 -28-17SEP23-1/5

2. Sélectionner Guidage AutoTrac.

PC28717 —UN—25AUG22



Guidage AutoTrac

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1692108148895 -28-17SEP23-2/5

3. Sélectionner Définir passage.

PC590575 —UN—17AUG23

Set Track

Définir le passage

zb48j1t,1692108148895 -28-17SEP23-3/5

4. Sélectionner Nouveau passage, si aucun passage existant n'est disponible.

PC590576 —UN—17AUG23



New Track

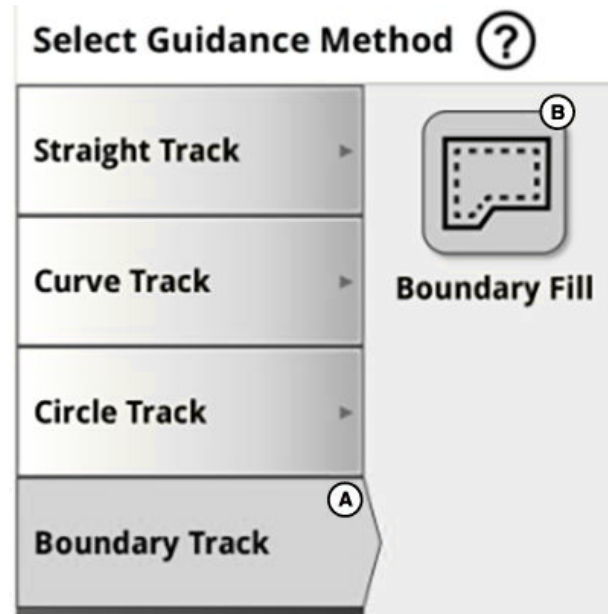
Chenille neuve

zb48j1t,1692108148895 -28-17SEP23-4/5

5. Sélectionner Passage de contour (A). Sélectionner Remplissage de contour (B).
6. Sélectionner une parcelle et une bordure pour générer un passage de remplissage de contour.
7. Sélectionner Suivant pour configurer le remplissage de contour.

A—Passage de contour

B—Remplissage de contour



Options de passage de contour

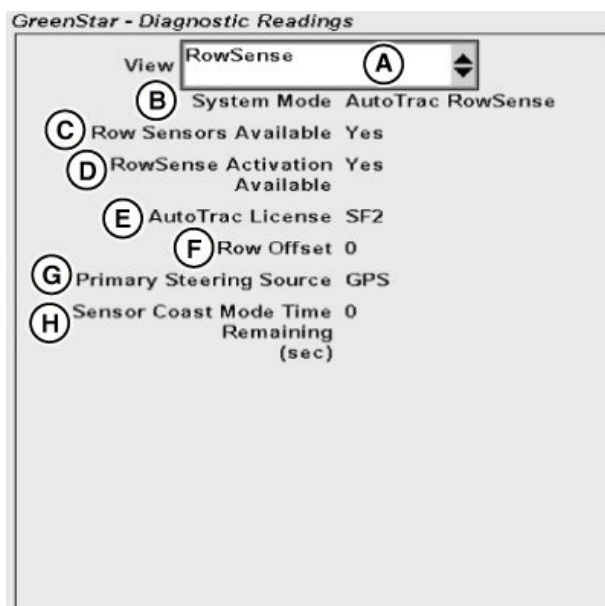
PC28848 —UN—22AUG23

zb48j1t,1692108148895 -28-17SEP23-5/5

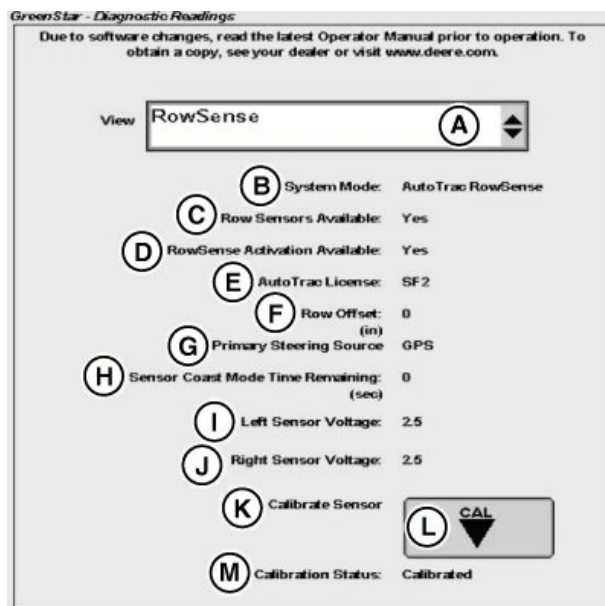
Diagnostics

Écrans de diagnostic pour GreenStar 3

NOTE: Réponses de diagnostic possibles avec une brève explication.



Relevés de diagnostic pour GreenStar 3 CommandCenter



Relevés de diagnostic de la console GreenStar 3

- A—Affichage
B—Mode de système
C—Capteurs de rang disponibles
D—Activation RowSense disponible
E—Licence AutoTrac
F—Décalage de rang
G—Source de direction principale
H—Temps de repos de capteurs restant

- I— Tension capteur gauche
J— Tension capteur droit
K—Calibrage du capteur
L—CAL

- M—État du calibrage

Capteurs de rang disponibles:

- A — Oui
- B — Non

Activation du guidage sur les rangs disponible:

- A — Oui (si l'activation AutoTrac RowSense GS3 est disponible)
- C — Non (si aucune activation AutoTrac RowSense GS3 n'est disponible)

Licence AutoTrac:

- A — Oui (SF1)
- B — Oui (SF2)
- C — Non

Décalage de rang:

- Valeur de décalage de rang actuelle; distance mesurée en (in.) ou en (mm).

Source de direction principale:

- A — Aucune

- B — GPS
- C — Capteurs de rang

Temps de repos de capteurs restant:

- Comptage régressif lors d'une perte de signal GPS, affiché en secondes.

Tension capteur gauche

- La tension au repos du capteur doit être inférieure à 2,5 volts.

Tension capteur droit

- La tension au repos du capteur doit être supérieure à 2,5 volts.

Calibrage du capteur

État du calibrage

- Calibré
- Non calibré

zb48j1t,1692098536255 -28-12SEP23-1/1

Écran de diagnostic pour la génération 4

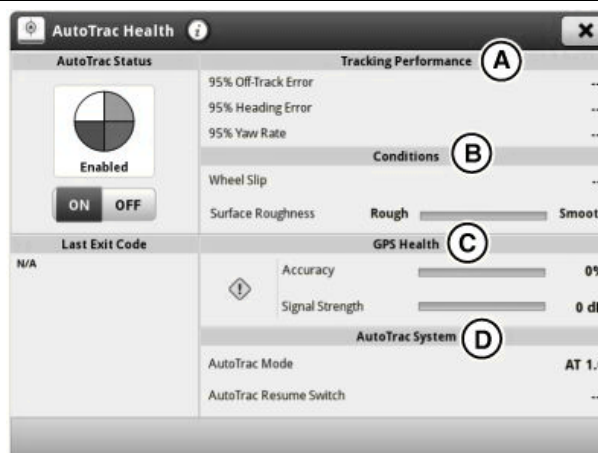
État d'AutoTrac: L'état AutoTrac affiche le diagramme d'état AutoTrac et le bouton à bascule d'activation/désactivation AutoTrac.

NOTE: Les valeurs de performances et de conditions de guidage sont calculées en continu lorsque AutoTrac est actif (diagramme d'état 4/4) et suit la ligne. Les valeurs ne sont pas mises à jour lorsqu'AutoTrac™ tombe à 3/4 ou 2/4 du diagramme d'état et les valeurs changent à "---" dans 1/4 du diagramme d'état.

Performances de guidage (A)

NOTE: Chacune des valeurs suivantes est affichée en tant que 95e centile, ce qui signifie que dans 95% des cas, les performances seront égales ou supérieures à la valeur affichée.

Erreur de passage 95% — Distance entre le passage le plus proche et la machine. L'erreur augmente jusqu'à ce que la machine arrive à mi-chemin entre deux passages de guidage, puis l'erreur décompte à mesure que la machine s'approche du passage suivant. Dans de bonnes



Écran de diagnostic pour la génération 4

A—Performances de guidage
B—Conditions

C—Santé GPS
D—Système AutoTrac

conditions, ces valeurs doivent être égales ou inférieures à:

	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)
Erreur de passage (tous types de passages)	4 cm (1.6 in)	8 cm (3,2 in)	12 cm (4.7 in)

Erreur de cap 95% - Rapport entre la direction de la machine et le passage actuel. Dans de bonnes conditions, ces valeurs doivent être égales ou inférieures à:

	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)
Passage rectiligne	0,8°	1°	1,2°
Courbe / passage circulaire (cette valeur dépend de la netteté de la courbe. Les courbes plus nettes ont des valeurs plus élevées.)	1,6°	3,0°	3,6°

Amplitude de lacet 95% - Amplitude de virage de la machine, affectant les performances de guidage. Dans

de bonnes conditions, ces valeurs doivent être égales ou inférieures à:

	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)
Passage rectiligne	1°	1,5°	1,8°
Courbe / passage circulaire (cette valeur dépend de la netteté de la courbe. Les courbes plus nettes ont des valeurs plus élevées.)	2°	4,5°	5,4°

Conditions (B)

NOTE: Les valeurs hors de la plage optimale affichent un indicateur d'état LED jaune. Les valeurs dans la plage optimale affichent un indicateur d'état LED vert.

Rugosité de surface — Mesure de la surface où la machine fonctionne. Elle est calculée en utilisant les entrées d'attaque, de roulis et de vitesse du récepteur StarFire. La barre indicatrice de rugosité de surface est

jaune lorsqu'elle est en dehors de la plage optimale et verte lorsqu'elle se trouve dans la plage optimale.

Patinage des roues - Le pourcentage de patinage des roues est mesuré en comparant le relevé de la vitesse des roues de la machine à la vitesse GPS. Une valeur supérieure à 6% indique que le patinage des roues peut avoir un impact négatif sur les performances d'AutoTrac.

Santé GPS (C)

Précision — La précision de la position du récepteur affichée sous forme de pourcentage. Pour obtenir la précision et la répétabilité préconisées, une précision de 100% est requise.

Intensité du signal - Qualité du signal de correction StarFire reçu par le récepteur.

Système AutoTrac (D)

Mode AutoTrac - Indique le type de contrôleur AutoTrac installé sur la machine.

Contrôleur	Mode AutoTrac
AT2 (7R N.S. 110101—, 8R N.S. 160001—, 8RT N.S. 923001—, 8RX N.S. 801001—)	AT 2.0
AT1 (contrôleur AutoTrac intégré ou installé en usine)	AT 1.0
AutoTrac Controller 300	ATC 300
Contrôleur AutoTrac Raven	ATC Raven
Contrôleur AutoTrac Reichardt	ATC Reichardt
Contrôleur AutoTrac Deere	ATC Deere
AutoTrac Universal 300	ATC 300
AutoTrac Universal 200	ATC 200
AutoTrac Universal 100	ATC 100

Touche de retour automatique AutoTrac - Indique Activé lorsque la touche de retour automatique AutoTrac

est enfoncée et Désactivé lorsque la touche de retour automatique est relâchée.

zb48j1t, 1692676792441 -28-23AUG23-2/2

Nettoyage des capteurs de rang

Nettoyage des capteurs de rang

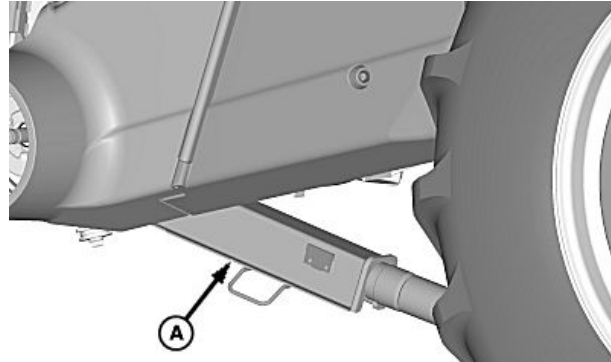
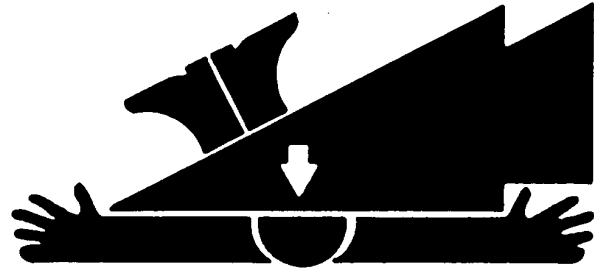
⚠ ATTENTION: ARRÊTER le moteur, serrer le frein de stationnement et retirer la clé de contact.

Relever l'outil frontal et abaisser la butée de sécurité (A) sur la tige du vérin hydraulique.

Il convient de vérifier quotidiennement les capteurs de rang pour voir s'il est nécessaire de les nettoyer. Si des matières se sont accumulées sur les capteurs, cela peut entraver le mouvement et nuire aux performances. Pour nettoyer les capteurs de rang, éliminer les débris qui se trouvent sur les capteurs et dans la zone environnante. Vérifier que les capteurs bougent librement, sans obstacle.

Une fois par an, vérifier qu'il n'y a pas d'usure excessive sur les bagues et arbres de capteur. Les remplacer selon le besoin.

A—Butée de sécurité



TS696 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

KR43067,00000B3 -28-11NOV08-1/1

Index

	Page		Page
A		E	
Activation.....	20-1	Enregistrement manuel	
Activation du système.....	15-1	Courbes adaptatives.....	40-7
Alignement		État des capteurs activé/désactivé.....	15-1
Guidage automatique sur les rangs.....	25-6, 30-2	G	
Alignement des tiges		Généralités	
Capteurs de rang.....	25-6, 30-2	Références générales	
B		Marques commerciales.....	-3
Bouton 2		GPS	
Bouton de rappel.....	15-1	Capteur de rang.....	35-1
Bouton 3		Guidage automatique sur les rangs	
Bouton de rappel.....	15-1	Alignement.....	25-6, 30-2
Bouton de rappel		Configuration du décalage.....	25-6, 30-2
Bouton 2.....	15-1	Diagnostics.....	55-1
Bouton 3.....	15-1	I	
Configuration.....	15-1	Icône	
Mode de guidage sur rangs.....	15-1	Capteur de rang.....	35-1
Mode d'entrée de rang.....	15-1	Installé	
C		Capteur de rang.....	35-1
Calibrage		L	
Capteurs de rang.....	25-8, 30-3	Levier multifonction.....	15-1
Diagnostics.....	55-1	Ligne de jointure.....	25-6, 30-2
Capteur de rang		M	
Bouton d'état.....	15-1	Maintenance	
Fonctionnant avec GPS.....	35-1	Nettoyage des capteurs de rang.....	60-1
Icône.....	35-1	Mode AutoTrac	
Installé.....	35-1	Courbes adaptatives.....	40-7
Perte de signal.....	35-1	Mode de guidage sur rangs	
Capteurs de rang		Bouton de rappel.....	15-1
Alignement des tiges.....	25-6, 30-2	Mode d'entrée de rang	
Calibrage.....	25-8, 30-3	Bouton de rappel.....	15-1
Durée de blocage.....	15-1	Mode documentation	
Nettoyage.....	60-1	Courbes adaptatives.....	40-7
Tensions.....	25-8, 30-3	N	
Compatibilité.....	20-1	Nettoyage	
Conditions requises.....	20-1	Capteurs de rang.....	60-1
Configuration		P	
Bouton de rappel.....	15-1	Pannes et remèdes	
Courbes adaptatives		Écran de diagnostic.....	55-1
Enregistrement manuel.....	40-7	Perte de signal	
Mode AutoTrac.....	40-7	Capteur de rang.....	35-1
Mode documentation.....	40-7		
D			
Décalages			
Guidage automatique sur les rangs.....	25-6, 30-2		
Diagnostics.....	55-1		
Diviseurs.....	25-6, 30-2		
Durée de blocage.....	15-1		

Suite, voir page suivante

Page

S

Sécurité	
Entretien en toute sécurité.....	5-2
SSU	15-1

T

Tensions	
Capteurs de rang	25-8, 30-3
Termes de mise en garde, compréhension	5-1

V

Valeur de décalage.....	20-1
Virage en bout de champ	35-2

Publications d'entretien John Deere disponibles

Informations techniques

Il est possible de se procurer de la documentation technique auprès de John Deere. Les publications sont disponibles en format imprimé ou CD-ROM.

Les commandes peuvent être effectuées de la manière suivante:

- En consultant la librairie d'informations techniques John Deere: **www.JohnDeere.com/TechInfoStore**
- En appelant le 1-800-522-7448.
- En s'adressant au concessionnaire John Deere.

La documentation disponible comprend:

CATALOGUES PIÈCES. Ils fournissent la liste des pièces détachées disponibles pour la machine, avec des vues éclatées permettant d'identifier facilement les pièces



TS189 —UN—17JAN89

correctes. Ils sont également utiles pour les opérations d'assemblage et de désassemblage.

DX,SERVLIT -28-07DEC16-1/4

LIVRETS D'ENTRETIEN. Ils contiennent les informations concernant la sécurité, le fonctionnement et l'entretien de la machine.



TS191 —UN—02DEC88

DX,SERVLIT -28-07DEC16-2/4

MANUELS TECHNIQUES. Ils fournissent les informations concernant l'entretien de la machine. Celles-ci comprennent les spécifications, les illustrations se rapportant aux procédures d'assemblage et de désassemblage, ainsi que les schémas hydrauliques et de câblage. Pour certains produits, les manuels techniques décrivant la réparation et le diagnostic sont disponibles séparément. Il en est de même pour les manuels techniques composant dans lesquels sont traités des composants tels que les moteurs.



TS224 —UN—17JAN89

Suite, voir page suivante

DX,SERVLIT -28-07DEC16-3/4

PROGRAMMES DE FORMATION. Il s'agit d'une série de cinq manuels contenant des informations de base qui ne sont pas spécifiques au fabricant:

- Les séries "Agriculture de Base" couvrent les technologies utilisées dans l'agriculture et l'élevage.
- Les séries "Gestion d'Entreprises Agricoles" passent en revue les problèmes "concrets" et proposent des solutions pratiques dans des domaines aussi variés que le marketing, le financement, le choix et la compatibilité des équipements.
- Les manuels "Notions techniques de base" décrivent les méthodes de remise en état et d'entretien du matériel agricole.
- Les manuels "Notions d'utilisation des machines" indiquent les possibilités offertes par la machine et les réglages à effectuer, ainsi que les méthodes permettant d'améliorer les performances et d'éliminer les tâches inutiles dans les champs.



- Les manuels "Notions techniques de base pour équipement compact" fournissent des instructions d'entretien pour les équipements entraînés par une prise de force de puissance inférieure ou égale à 40 ch.

TS1663—UN—10OCT97

011624
PN=64
DA, SEREN 28-07DEC18-4/4

John Deere vous aide à faire votre travail

John Deere est toujours là où il le faut

LA SATISFACTION DE NOTRE CLIENTÈLE est une de nos préoccupations principales.

Nos concessionnaires s'efforcent d'offrir un service après-vente rapide et efficace et de fournir les pièces dans les meilleurs délais:

—Nous disposons d'un stock de pièces de rechange important pour que les machines soient toujours en état de fonctionner.

—Nos mécaniciens suivent régulièrement des stages et nous disposons des outils de réparation et de diagnostic pour l'entretien des machines.



TS201—UN—15APR13

QUE FAIRE EN CAS DE PROBLÈME

Personne n'est plus qualifié que le concessionnaire pour résoudre dans les plus brefs délais toutes les difficultés qui pourraient se présenter sur la machine.

1. Réunir les informations suivantes:

—Modèle de la machine et numéro de série

—Date d'achat

—Nature du problème

2. Exposer le problème au service après-vente du concessionnaire.

3. Si cela ne donne rien, prendre contact avec le directeur de la concession pour demander son assistance.

4. En cas de problèmes répétés que le concessionnaire ne peut résoudre, lui demander de s'adresser à John Deere pour l'aider à résoudre le problème. Ou contacter le centre d'assistance clients Ag au 1-866-99DEERE (866-993-3373) ou envoyer un courrier électronique à www.deere.com/en_US/ag/contactus/.

DX,IBC,2 -28-01MAR06-1/1

