

AutoTrac RowSense- maaidorser en katoen

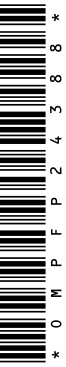


JOHN DEERE



GEBRUIKSHANDLEIDING AutoTrac RowSense-maaidorser en katoen OMPFP24388 PUNT K3 (DUTCH)

John Deere Ag Management Solutions
PRINTED IN U.S.A.



Introductie

Voorwoord

HARTELIJK DANK voor het kopen van een John Deere product.

LEES DEZE HANDLEIDING ZORGVULDIG DOOR om vertrouwd te raken met de bediening en het onderhoud van het product. Zo voorkomt u persoonlijk letsel of schade aan de machine. Deze gebruikshandleiding en de veiligheidsstickers op het product zijn mogelijk ook in andere talen verkrijgbaar. (Ga naar <https://techpubs.deere.com/> om te bestellen.)

DEZE HANDLEIDING MOET WORDEN BESCHOUWD als een vast onderdeel van uw product en moet bij het product blijven wanneer het wordt verkocht.

MATEN in deze handleiding worden als metrische maten en als Amerikaanse maten vermeld. Gebruik uitsluitend correcte reserveonderdelen en bevestigingsmateriaal. Voor metrische bouten en voor inch-bouten zijn verschillende sleutels nodig.

DE AANDUIDINGEN "RECHTS" EN "LINKS" hebben betrekking op de voorwaartse beweging van de machine.

NOTEER DE PRODUCT-IDENTIFICATIENUMMERS (P.I.N.) in dit hoofdstuk. Noteer alle cijfers nauwkeurig. In geval van diefstal kunnen deze nummers een belangrijk hulpmiddel zijn bij het opsporen van het product. Bovendien heeft uw dealer deze nummers nodig

wanneer u onderdelen bestelt. Sla een back-up op voor de identificatienummers op een veilige plaats buiten de machine of weg van de machine.

Als onderdeel van John Deere's ondersteuningsprogramma wordt GARANTIE verleend aan klanten die hun materieel bedienen en onderhouden zoals in deze handleiding wordt beschreven. Garantievoorwaarden staan op het garantiecertificaat dat of op de verklaring die door uw dealer is overhandigd.

Deze garantie verzekert u van productondersteuning wanneer producten van John Deere vóór afloop van de garantietermijn defect raken. Onder sommige omstandigheden levert John Deere ook verbeteringen in het veld, vaak zonder kosten in rekening te brengen aan de klant, zelfs als het product niet meer onder de garantie valt. Wanneer de apparatuur wordt misbruikt of aangepast om de prestaties ervan te wijzigen buiten de oorspronkelijke fabrieksspecificaties, wordt de garantie ongeldig en kunnen verbeteringen in het veld worden afgewezen.

Als u niet de eerste eigenaar van dit product bent, is het van belang om de John Deere-dealer het serienummer van de eenheid mee te delen. Hierdoor kan John Deere u op de hoogte brengen van nieuws of productverbeteringen.

Serienummer:

zb48j1t,1692254533140 -18-17AUG23-1/1

Handelsmerken

Handelsmerken	
AMS™	Handelsmerk van Deere and Company
Android™	Handelsmerk van Google Inc.
Apple®	Handelsmerk van Apple, Inc.
AutoTrac™	Handelsmerk van Deere and Company
Bluetooth®	Handelsmerk van Bluetooth SIG
CommandCenter™	Handelsmerk van Deere and Company
GreenStar™	Handelsmerk van Deere and Company
iGrade™	Handelsmerk van Deere and Company
iTEC™	Handelsmerk van Deere and Company
JDLink™	Handelsmerk van Deere and Company
John Deere Remote Display Access™	Handelsmerk van Deere and Company
Microsoft®	Handelsmerk van Microsoft Corporation in de Verenigde Staten en andere landen
RowSense™	Handelsmerk van Deere and Company
Service ADVISOR™	Handelsmerk van Deere and Company
StarFire™	Handelsmerk van Deere and Company
StellarSupport™	Handelsmerk van Deere and Company
Surface Water Pro	Handelsmerk van Deere and Company
Windows®	Handelsmerk van Microsoft Corporation in de Verenigde Staten en andere landen

bvvmsit,1690521760389 -18-22AUG23-1/1

Inhoud

Pagina	Pagina
Veiligheid	
Veiligheidsinformatie herkennen.....	5-1
Signaalwoorden begrijpen.....	5-1
Veiligheidsinstructies opvolgen.....	5-2
Onderhoud veilig uitvoeren.....	5-2
Veilige omgang met elektronische componenten en beugels.....	5-3
Geleidingssystemen veilig bedienen	5-3
Veiligheidsgordel correct gebruiken.....	5-4
Blijf uit de buurt van maai- en plukvoorzetsstukken	5-4
Informatie over regelgeving en naleving	
EG-conformiteitsverklaring	10-1
Resumeschakelaar	
Setup Toets Hervatten.....	15-1
AutoTrac RowSense	
Overzicht	20-1
Systeem modeljaar 2012 en later instellen en kalibreren	
Stel AutoTrac RowSense in met behulp van het GreenStar-display	25-1
Instellen AutoTrac RowSense met gebruik van Generation 4-display	25-4
Instellen offset rijengeleiding	25-6
Rij-invoer instellen	25-6
Kalibratieprocedure rijensensor met GreenStar-display	25-8
Kalibratieprocedure rijensensor met Generation 4 display	25-9
Systeem modeljaar 2011 en later instellen en kalibreren	
AutoTrac RowSense instellen	30-1
Instellen offset rijengeleiding	30-2
Kalibratieprocedure voor rijensensor.....	30-3
Het systeem inschakelen	
Displays en indicators.....	35-1
Rijensensoren inschakelen.....	35-2
GreenStar 3 display - Stuurlijn	
Rechte stuurlijn.....	40-1
Adaptieve krommen.....	40-5
AB-krommen.....	40-8
Cirkelspoor	40-10
Row Finder	40-11
Stuurlijn wisselen.....	40-12
Greppelspoor.....	40-12
Dijkspoer.....	40-12
GreenStar 3 CommandCenter - Stuurlijn	
Rechte stuurlijn.....	45-1
Adaptieve krommen.....	45-3
AB-krommen.....	45-7
Cirkelspoor	45-9
Row Finder	45-11
Generation 4-display—Stuurlijn	
Rechte stuurlijn.....	50-1
Gebogen spoor.....	50-2
Cirkelspoor	50-4
Grensspoor.....	50-5
Diagnose	
Diagnoseschermen voor GreenStar 3	55-1
Diagnosescherm voor Gen4.....	55-2
Rijensensors reinigen	
Rijensensors reinigen.....	60-1

Originele instructies. Alle informatie, afbeeldingen en specificaties in deze handleiding zijn gebaseerd op de nieuwste informatie. Wijzigingen voorbehouden.

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

Veiligheid

Veiligheidsinformatie herkennen

Dit is een waarschuwingssymbool. Als u dit symbool op uw machine of in deze handleiding ziet, is er mogelijk gevaar op persoonlijk letsel.

Volg alle aanbevolen voorzorgsmaatregelen en veilige werkmethoden op.



DX,ALERT -18-03OCT22-1/1

T81388 —UN—28JUN13

Signaalwoorden begrijpen

GEVAAR; het signaalwoord GEVAAR duidt op een gevaarlijke situatie die als deze niet wordt vermeden de dood of ernstig letsel tot gevolg heeft.

WAARSCHUWING; het signaalwoord WAARSCHUWING duidt op een gevaarlijke situatie die als deze niet wordt vermeden meer of minder ernstig letsel tot gevolg kan hebben.

ATTENTIE; het signaalwoord ATTENTIE duidt op een gevaarlijke situatie die als deze niet wordt vermeden meer of minder ernstig letsel tot gevolg kan hebben. ATTENTIE kan ook worden gebruikt om te wijzen op onveilige werkwijzen en incidenten die lichamelijk letsel kunnen veroorzaken.

De signaalwoorden — GEVAAR, WAARSCHUWING of ATTENTIE — vergezellen de waarschuwingstekens. GEVAAR geeft de grootste gevaren aan. Veiligheidsstickers met GEVAAR of WAARSCHUWING



worden op specifiek gevaarlijke plaatsen aangebracht. Veiligheidsstickers met ATTENTIE bevatten algemene voorzorgsmaatregelen. Stickers met ATTENTIE attenderen in deze handleiding ook op veiligheidsaanwijzingen.

DX,SIGNAL -18-05OCT16-1/1

TS187 —18—30SEP88

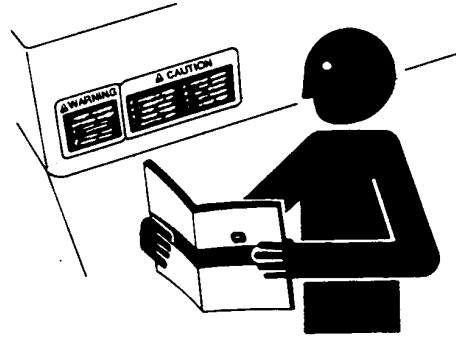
Veiligheidsinstructies opvolgen

Lees alle in deze handleiding opgenomen veiligheidsmededelingen en alle op de machine aangebrachte veiligheidsstickers zorgvuldig. Houd de veiligheidsstickers in goede staat. Vervang ontbrekende of beschadigde veiligheidsstickers. Zorg dat nieuwe apparatuuronderdelen en vervangende onderdelen van de meest recente veiligheidsstickers voorzien zijn. Vervangende veiligheidsstickers zijn verkrijgbaar bij uw John Deere-dealer.

Er kan zich aanvullende veiligheidsinformatie op bij leveranciers gekochte onderdelen en componenten bevinden die niet in deze gebruikshandleiding is opgenomen.

Leer hoe de machine moet worden bediend en hoe de regeleenheden werken. Sta niet toe dat iemand die hiervoor niet is opgeleid, de machine gebruikt.

Houd uw machine in goede staat. Ongeoorloofde aanpassingen aan de machine kunnen de werking



TS201 —UN—15APR13

en/of veiligheid en levensduur van de machine nadelig beïnvloeden.

Neem contact op met uw John Deere dealer als u iets in deze handleiding niet begrijpt of hulp nodig hebt.

DX,READ -18-01AUG22-1/1

Onderhoud veilig uitvoeren

Zorg dat u de onderhoudsprocedure begrijpt voordat u met het werk begint. Houd de werkomgeving schoon en droog.

De machine niet smeren, onderhouden of instellen als deze in beweging is. Houd handen, voeten en kleding uit de buurt van aangedreven onderdelen. Schakel alle aandrijvingen uit. Laat druk ontsnappen. De uitrusting op de grond laten zakken. Zet de motor af. Verwijder de sleutel. Wacht totdat de machine is afgekoeld.

Ondersteun machinedelen die voor onderhoud moeten worden opgetild.

Houd alle onderdelen in goede toestand en juist gemonteerd. Schade onmiddellijk verhelpen. Vervang versleten of beschadigde onderdelen. Opgehoopt smeervet, olie en vuil verwijderen.

Op zelfrijdende machines: bij afstelling van de elektrische systemen of laswerkzaamheden aan de machine eerst de massakabel (-) van de accu loskoppelen.

Op gesleepte werktuigen: kabelbomen van de tractor loskoppelen alvorens onderhoud aan componenten van het elektrische systeem uit te voeren of aan de machine te lassen.

Vallen tijdens werken op hoogte kan ernstig letsel tot gevolg hebben. Gebruik een ladder of platform om elke locatie eenvoudig te bereiken. Gebruik stevige en veilige treden en handgrepen.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -18-28FEB17-1/1

Veilige omgang met elektronische componenten en beugels

Vallen tijdens monteren of demonteren van elektronische componenten die op de uitrusting zijn bevestigd kan leiden tot ernstig letsel. Gebruik een ladder of platform voor toegang tot elke bevestigingspositie. Gebruik stevige en veilige opstaptredes en handgrepen. Monteer of demonteer componenten niet bij slecht weer of ijs.

Laat een gekwalificeerde klimarbeider montage- of onderhoudswerkzaamheden uitvoeren aan een RTK-basisstation op een toren of op andere hoge bouwwerken.

Gebruik de juiste heftechniek en draag geschikte beschermende uitrusting tijdens montage van of onderhoud aan een GPS-ontvangstantenne op een werktuig. De antenne is zwaar en moeilijk te hanteren.



Twee personen zijn nodig als de bevestigingsposities niet vanaf de grond of vanaf een onderhoudsplatform toegankelijk zijn.

DX,WW,RECEIVER -18-24AUG10-1/1

TS249 —JUN—23AUG88

Geleidingssystemen veilig bedienen

Gebruik begeleidingssystemen niet op de openbare weg. Zet geleidingssystemen steeds uit (deactiveer ze) alvorens de openbare weg op te rijden. Zet het geleidingssysteem niet aan (activeer het niet) tijdens het rijden op een openbare weg.

Geleidingssystemen zijn bedoeld om de bestuurder te helpen de machine efficiënter te gebruiken bij het bewerken van een perceel. De bestuurder is te allen tijde verantwoordelijk voor de baan van de machine. Begeleidingssystemen detecteren of voorkomen niet automatisch botsingen met obstakels of andere machines.

Geleidingssystemen omvatten alle toepassingen die de besturing van de machine automatiseren. Dit omvat, maar is niet beperkt tot, AutoTrac, iTEC, AutoTrac automatisch keren, AutoTrac-werktuiggeleiding (passief), AutoTrac Universal, AutoTrac Controller, AutoTrac en Machinesynchronisatie.

Om letsel van de bestuurder en omstanders te voorkomen:

- Stap tijdens het rijden nooit op of van de machine.
- Controleer of de machine, het werktuig en het geleidingssysteem correct zijn ingesteld.
 - Controleer bij gebruik van iTEC, AutoTrac-omkeerautomatisatie of AutoTrac-werktuiggeleiding (passief) of de grenzen nauwkeurig zijn gedefinieerd.
 - Controleer bij het gebruik van machinesynchronisatie of het beginpunt van de volger gekalibreerd is met voldoende ruimte tussen de machines.
- Blijf alert en let op de omgeving.
- Neem het stuur over wanneer het noodzakelijk is om obstructies, omstanders, machines of andere obstakels te vermijden.
- Zet de bediening stop als het vanwege slecht zicht onmogelijk wordt om de machine te bedienen of mensen of obstakels in de baan van de machine te herkennen.
- Houd rekening met de perceelcondities, zichtbaarheid en machineconfiguratie bij het selecteren van de machinesnelheid.

bvmsit,1690521594604 -18-28JUL23-1/1

Veiligheidsgordel correct gebruiken

Vermijd letsel door klemmen of dood door omkantelen.

Deze machine is uitgerust met een rolbeugel (ROPS).
GEBRUIK een veiligheidsgordel als u werkt met een rolbeugel.

- Houd de vergrendeling vast en trek de veiligheidsgordel over het lichaam.
- Steek de vergrendeling in de gesp. Er moet een klik hoorbaar zijn.
- Trek aan de vergrendeling van de veiligheidsgordel om te controleren of deze goed vast zit.
- Leg de veiligheidsgordel over de heupen.

Vervang de veiligheidsgordel helemaal als bevestigingen, gesp, gordel of gordelspanner zijn beschadigd.

Controleer veiligheidsgordel en bevestigingen minstens een keer per jaar. Let daarbij op losse delen of beschadiging van de gordel, bijvoorbeeld insnijdingen,

rafels, extreme of ongebruikelijke slijtage, verkleuringen of schuurplekken. Vervang alleen door onderdelen die zijn toegestaan voor de machine. Raadpleeg uw John Deere dealer.



TS 1729 —UN—24MAY13

DX,ROPS1 -18-22AUG13-1/1

Blijf uit de buurt van maai- en plukvoorzetstukken

Messenbalken, invoervijzels, haspels en plukrollen kunnen vanwege hun functie niet volledig worden beveiligd door constructieve voorzieningen. Blijf tijdens gebruik daarom op afstand van deze bewegende onderdelen. Schakel altijd de hoofdkoppeling en de motor uit en neem de sleutel uit het contact voordat onderhoudswerkzaamheden worden uitgevoerd of verstoppingen worden verwijderd.



ES 118 704

ES118704 —UN—21MAR95

FX,CUT -18-21DEC90-1/1

Informatie over regelgeving en naleving

EG-conformiteitsverklaring

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

Onderstaande persoon verklaart dat

Product: AutoTrac™ RowSense™

voldoet aan alle desbetreffende bepalingen en essentiële vereisten van de volgende richtlijnen:

Richtlijn	Nummer	Certificatiemethode
Richtlijn elektromagnetische compatibiliteit	2004/108/EG	Zelfcertificering, volgens bijlage II van de richtlijn

Naam en adres van de persoon in de Europese Gemeenschap die het technischeconstructiebestand vastlegt:

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

Plaats verklaring: Kaiserslautern, Duitsland

Naam: Aaron Senneff

Datum van verklaring: 29 juli 2011

Functie: Engineering Manager, John Deere Intelligent Solutions Group

Productie-eenheid: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



zb48j1t,1695303948124 -18-21SEP23-1/1

Resumeschakelaar

Setup Toets Hervatten

Wanneer een met AutoTrac uitgeruste machine verbonden is met een maisvoorzetstuk met RowSense, worden de activeringstoetsen 2 en 3 op de multifunctionele bedieningshendel automatisch ingeschakeld als de systeemtoetsen voor het neerlaten van het maaibord en het hervatten van AutoTrac. De auto-toets kan in modellen uit 2012 en later worden gebruikt om de AutoTrac in te schakelen. Tevens worden de rijensensors ingeschakeld wanneer de voelarmen in contact komen met het gewas. Zie voor meer informatie rij-invoer instellen in het hoofdstuk Systeem inschakelen.



Toets Hervatten op machine (ouder)



Toets Hervatten op machine (nieuwer)

bvwmst,1690524195381 -18-05OCT23-1/1

PC582138 —UN—28JUL23

PC582139 —UN—28JUL23

AutoTrac RowSense

Overzicht

AutoTrac RowSense bestaat uit de volgende componenten

- Geïntegreerde AutoTrac geïnstalleerd en geactiveerd op machine met opgewaardeerde AutoTrac RowSense-software in het stuursysteem (SSU) en AutoTrac SF1 of SF2 activering.
 - De software-update van de Bridge Controller/Gateway moet worden geïnstalleerd op maaidorsers van de 50 en 60 series.
 - Op maaidorsers van de S-, W- en T-series uit modeljaar 2008 en van de C-series uit 2009 moet een Lynx-bus zijn geïnstalleerd die compatibel is met AutoTrac RowSense.
- Geïntegreerde AutoTrac geïnstalleerd en geactiveerd op machine met opgewaardeerde AutoTrac RowSense-software in het stuursysteem (SSU) en AutoTrac SF1 of SF2 activering.
- Machines van modeljaar 2012 en nieuwer vereisen een GreenStar 3 2630-display of een GreenStar 3 CommandCenter of nieuwer-display.
- Machines van modeljaar 2011 en ouder vereisen een GreenStar 2 2630-display of een GreenStar 3 2630-display.
- AutoTrac RowSense activatie
- GS2 AutoTrac RowSense SF1 met een verouderde GS2 AutoTrac SF1-activering.
- GS2 AutoTrac RowSense SF2 met een verouderde GS2 AutoTrac SF2-activering of een GS2 AutoTrac-activering.
- AutoTrac RowSense activering voor Gen 4-display.
- StarFire-ontvanger met SF1-, SF2-, SF3- of RTK-sigitaal
- Eén paar rijensensors gemonteerd op goedgekeurd maisvoorzetsuk.

AutoTrac RowSense werkt met alle bestaande spoorvolgpatronen. AutoTrac werkt in de volgende modi: Adaptieve krommen, AB-krommen, cirkelspoor en recht spoor. AutoTrac RowSense is een verbetering van het geïntegreerde AutoTrac op een compatibel Precision ag-display bij het oogsten van mais. Rijensensors gemonteerd op een goedgekeurd voorzetstuk detecteren maisstengels om te weten waar de rij zich bevindt. De toepassing AutoTrac-geleiding gebruikt het rijensensorsignaal in combinatie met bestaande AutoTrac-signalen om de machine op het geleidingspad te houden. Als er geen signaal van de rijensensors komt (bijv. bij rijden door een greppel), geldt de normale GPS geleiding. De meeste andere eigenschappen van AutoTrac blijven ongewijzigd. De rijensensors zijn eenvoudig een andere positie-invoer voor het sturen van de machine. Alle spoorvolgingsmodi zijn op dezelfde manier opgezet als het op GPS gebaseerde AutoTrac.

zb48j1t,1688365471549 -18-28SEP23-1/1

Stel AutoTrac RowSense in met behulp van het GreenStar-display

PC582158 —UN—01AUG23

GreenStar 3-display gebruiken

OPMERKING: Naast het instellen van AutoTrac, moeten ook de volgende stappen worden voltooid alvorens dit product te gebruiken:



Menu

1. Selecteer Menu.

zb48j1t,1690443942471 -18-17SEP23-1/13

2. Selecteer GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

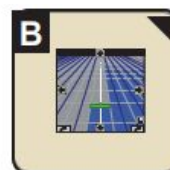


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1690443942471 -18-17SEP23-2/13

3. Selecteer Geleiding.

PC582160 —UN—01AUG23



Geleiding

zb48j1t,1690443942471 -18-17SEP23-3/13

4. Selecteer Geleidingsinstellingen.

PC582161 —UN—01AUG23



Geleidingsinstellingen

zb48j1t,1690443942471 -18-17SEP23-4/13

5. Selecteer RowSense-instellingen wijzigen.

PC582162 —UN—01AUG23



RowSense-instellingen wijzigen.

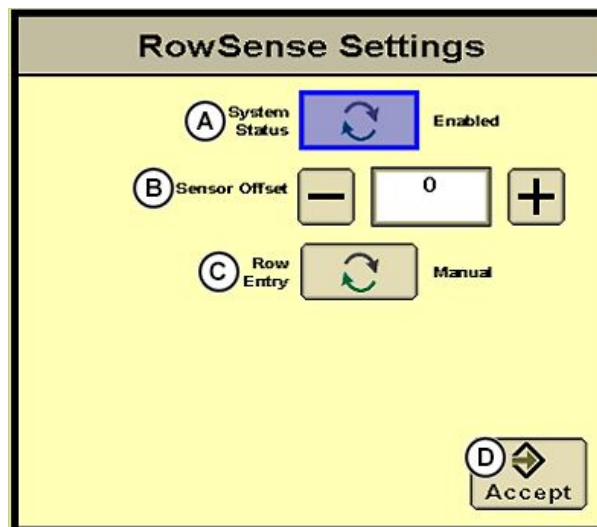
Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1690443942471 -18-17SEP23-5/13

6. Selecteer Systeemstatus (A) om rijgeleidingssensoren in te schakelen.
7. Controleer of de offsetwaarde van de sensors (B) juist is (de standaardwaarde is 0).
8. Selecteer Rij-invoer (C) voor de vereiste modus.
9. Selecteer Accepteren (D) om de instellingen van RowSense af te sluiten.

A—Systeemstatus
B—SensorOffset

C—Rij-invoer
D—Accepteren



Pagina Instellingen RowSense

zb48j1t,1690443942471 -18-17SEP23-6/13

PC582140 —UN—28JUL23

10. Het AutoTrac RowSense-pictogram is zichtbaar op de uitvoeringspagina van de gebruikersinterface van AutoTrac-geleiding.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -18-17SEP23-7/13

GreenStar 3 CommandCenter-display gebruiken

PC582158 —UN—01AUG23

OPMERKING: Naast het instellen van AutoTrac, moeten ook de volgende stappen worden voltooid alvorens dit product te gebruiken:

1. Selecteer Menu.



Menu

zb48j1t,1690443942471 -18-17SEP23-8/13

2. Selecteer GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1690443942471 -18-17SEP23-9/13

3. Select instellingen.

PC582163 —UN—01AUG23



zb48j1t,1690443942471 -18-17SEP23-10/13

4. Selecteer RowSense-instellingen.

PC582164 —UN—01AUG23

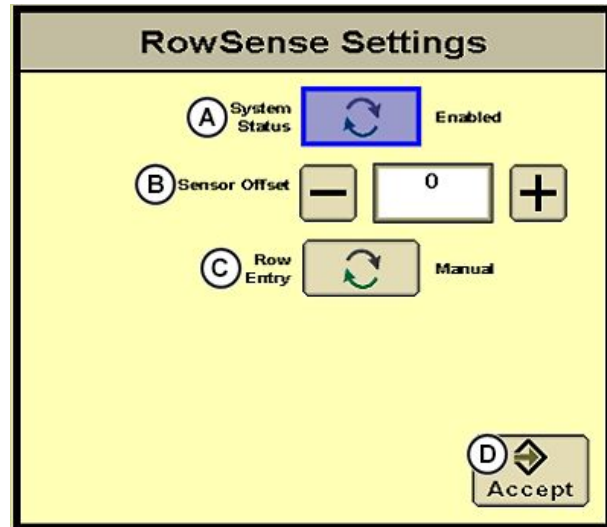


zb48j1t,1690443942471 -18-17SEP23-11/13

5. Selecteer Systeemstatus (A) om rijgeleidingssensoren in te schakelen.
6. Controleer of de offsetwaarde van de sensors (B) juist is (de standaardwaarde is 0).
7. Selecteer Rij-invoer (C) voor de vereiste modus.
8. Selecteer Accepteren (D) om de instellingen van RowSense af te sluiten.

A—Systeemstatus
B—SensorOffset

C—Rij-invoer
D—Accepteren



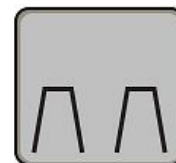
Pagina Instellingen RowSense

zb48j1t,1690443942471 -18-17SEP23-12/13

PC582140 —UN—28JUL23

9. Het AutoTrac RowSense-pictogram is zichtbaar op de uitvoeringspagina van de gebruikersinterface van AutoTrac-geleiding.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -18-17SEP23-13/13

Instellen AutoTrac RowSense met gebruik van Generation 4-display

PC28961 —UN—24APR23

OPMERKING: Naast het instellen van AutoTrac, moeten ook de volgende stappen worden voltooid alvorens dit product te gebruiken:

1. Selecteer Menu.



Menu

bvwmst,1690446889571 -18-17SEP23-1/7

2. Selecteer "Toepassingen".

PC582132 —UN—27JUL23



Toepassingen

bvwmst,1690446889571 -18-17SEP23-2/7

3. AutoTrac-geleiding selecteren.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac-geleiding

bvwmst,1690446889571 -18-17SEP23-3/7

4. Selecteer Informatie.

PC582133 —UN—27JUL23



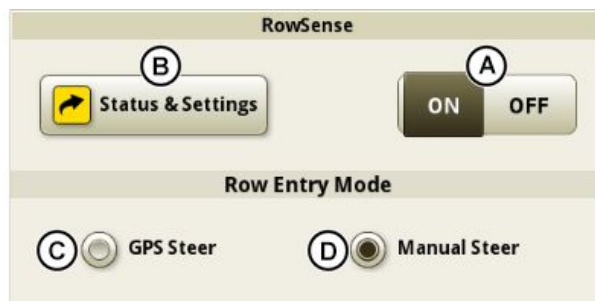
Informatie

bvwmst,1690446889571 -18-17SEP23-4/7

5. Selecteer AAN/UIT (A) om rijgeleidingssensoren in te schakelen.
6. Selecteer de vereiste Rij-invoermodus GPS-besturing (C) of Handmatige besturing (D).
7. Selecteer Status en instellingen (B) om de instelling van de sensoroffset te openen.

A—AAN/UIT
B—Status en instellingen

C—GPS-sturen:
D—Handmatig sturen:



RowSense-informatiepagina

Vervolg op volgende pagina

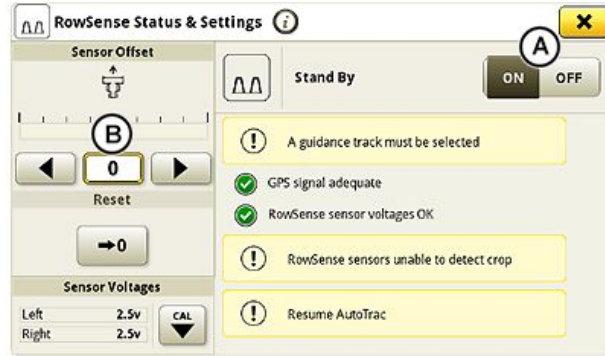
bvwmst,1690446889571 -18-17SEP23-5/7

PC582136 —UN—27JUL23

8. Controleer of de offsetwaarde van de sensors (B) juist is (de standaardwaarde is 0).
9. Selecteer AAN/UIT (A) om rijgeleidingssensoren in te schakelen.
10. Selecteer X in de rechterbovenhoek om de RowSense-status en instellingen af te sluiten.

A—AAN/UIT

B—SensorOffset



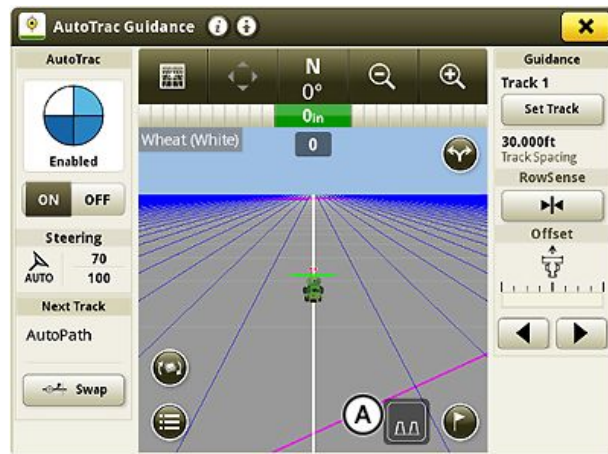
Pagina Status & Instellingen RowSense

bvmsit,1690446889571 -18-17SEP23-6/7

PC582135 —UN—27JUL23

11. Het AutoTrac RowSense-pictogram (A) is zichtbaar op de toepassingspagina van AutoTrac-geleiding.

A—AutoTrac RowSense



AutoTrac-geleidingspagina met RowSense ingeschakeld

bvmsit,1690446889571 -18-17SEP23-7/7

PC582137 —UN—28JUL23

Instellen offset rijengeleiding

Er kan een offset aan de rijengeleiding worden toegevoegd om de uitlijning te veranderen van stengels die het maisvoorzetstuk binnenkomen.

Voorbeelden van situaties waarin aanpassing van de uitlijning vereist is:

- Tussenruimte aangeplant in het midden van het maisvoorzetstuk en rijen zijn door het voorzetstuk omver geduwd. Een offset kan alleen worden toegepast op "het verschil splitsen" zodat alle rijen overhellen, maar niet zo ver als zonder offset.
- Gewasverdelers met bevestigde rijensensoren zijn niet uitgelijnd met rij. Een offset kan worden toegepast om verkeerde uitlijning te corrigeren totdat onderhoud kan worden uitgevoerd om de sensoren uit te lijnen.

Met offsetwaarden lager dan 0 rijdt de machine mogelijk iets naar links, en met offsetwaarden hoger dan 0 rijdt de machine mogelijk iets naar rechts. De standaardwaarde is 0, met een bereik van -50 - 50.

1. Naar RowSense-instellingen navigeren:

Voor GreenStar 3 display Selecteer Menu, GreenStar (GS3), Geleiding, Geleidingsinstellingen en selecteer vervolgens RowSense-instellingen wijzigen. Voor

meer informatie, zie AutoTrac RowSense instellen met behulp van het GreenStar-display in dit hoofdstuk.

2. **Voor GreenStar 3 CommandCenter-display** Selecteer Menu, GreenStar (GS3), Instellingen en selecteer vervolgens RowSense-instellingen. Voor meer informatie, zie AutoTrac RowSense instellen met behulp van het GreenStar-display in dit hoofdstuk.

Voor Gen 4-display Selecteer Menu, Toepassingen, AutoTrac-geleiding, Informatie en selecteer vervolgens Status en instellingen onder RowSense. Voor meer informatie, zie AutoTrac RowSense instellen met behulp van het Gen 4-display in dit hoofdstuk.

3. Voer de waarde van de sensoroffset in tussen -50—50. Standaardwaarde is 0.
4. **Voor GreenStar 3 display:** Selecteer accepteren om de instellingen van RowSense af te sluiten.

Voor GreenStar 3 CommandCenter-display: Selecteer accepteren om de instellingen van RowSense af te sluiten.

Voor Gen 4-display Selecteer X om de RowSense-status en instellingen te verlaten.

bvmsit,1690530224859 -18-14SEP23-1/1

Rij-invoer instellen

GreenStar-display gebruiken

1. Naar RowSense-instellingen navigeren:

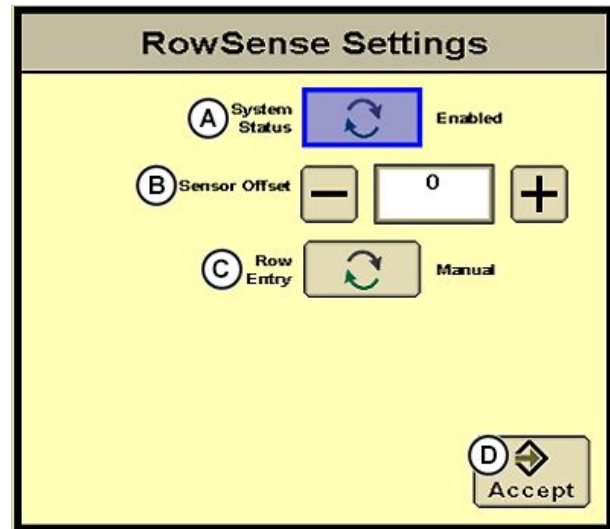
Voor GreenStar 3 display Selecteer Menu, GreenStar (GS3), Geleiding, Geleidingsinstellingen en selecteer vervolgens RowSense-instellingen wijzigen. Voor meer informatie, zie AutoTrac RowSense instellen met behulp van het GreenStar-display in dit hoofdstuk.

Voor GreenStar 3 CommandCenter-display Selecteer Menu, GreenStar (GS3), Instellingen en selecteer vervolgens RowSense-instellingen. Voor meer informatie, zie AutoTrac RowSense instellen met behulp van het GreenStar-display in dit hoofdstuk.

2. Selecteer Rij-invoer (C) voor de vereiste modus.
3. Selecteer Accepteren (D) om de instellingen van RowSense af te sluiten.

A—Systeemstatus
B—SensorOffset

C—Rij-invoer
D—Accepteren



Pagina Instellingen RowSense

Vervolg op volgende pagina

bvmsit,1690534615778 -18-17SEP23-1/2

Generation 4 display gebruiken

1. Naar RowSense-instellingen navigeren:
Selecteer Menu, Toepassingen, AutoTrac™-geleiding en selecteer vervolgens Informatie.
2. Selecteer AAN/UIT (A) om rijgeleidingssensoren in te schakelen.
3. Selecteer de vereiste Rij-invoermodus GPS-besturing (C) of Handmatige besturing (D).
4. Selecteer accepteren om de instellingen van RowSense af te sluiten.

Handmatig:

1. Rijd de machine een rij in.
2. Druk de eerste keer op Hervatten om de kop te laten zakken.
3. Druk nogmaals op Hervatten om begeleiding en rijensensors in te schakelen.

GPS:

1. Rijd de machine een rij in.
2. Druk de eerste keer op Hervatten om de kop te laten zakken en begeleiding in te schakelen.



RowSense-informatiepagina

A—AAN/UIT

B—Status en instellingen

C—GPS-sturen:

D—Handmatig sturen:

3. Druk nogmaals op Hervatten om rijensensors in te schakelen.

OPMERKING: AutoTrac wordt ingeschakeld wanneer Hervatten wordt ingedrukt. Rijensensors worden ingeschakeld wanneer het gewas contact maakt met de voelarmen.

PC582136 —UN—27JUL23

bvvmsit,1690534615778 -18-17SEP23-2/2

Kalibratieprocedure rijensensor met GreenStar-display

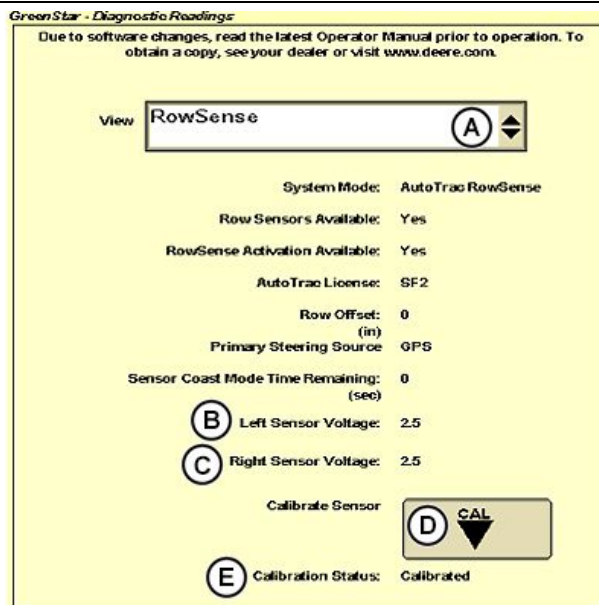
Deze procedure wordt uitgevoerd nadat het systeem is geïnstalleerd of gerepareerd. Rijensensoren moeten worden gemonteerd en tegen de ruststandaanslag worden geplaatst.

Controleer of de rijensensoren zijn geïnstalleerd met veren die de sensoren in de ruststand houden. Breng het voorzetstuk omhoog om te voorkomen dat de rijensensoren de grond raken. De machine moet stilstaan.

1. Ga naar de pagina Diagnosemetingen GreenStar. Selecteer Menu, GreenStar (GS3) en selecteer vervolgens Diagnose.
2. Selecteer RowSense uit het vervolgkeuzemenu Weergave (A).
3. Schakel de RowSense-sensor in voordat de kalibratie wordt gestart. Voor meer informatie, zie AutoTrac RowSense instellen met behulp van het GreenStar-display in dit hoofdstuk.
4. Zorg ervoor dat de RowSense-sensoren zijn gekalibreerd bij rustspanning.

OPMERKING: De spanningswaarde in ruststand van de rechtersensor moet hoger zijn dan 2,5 V. De spanningswaarde in ruststand van de linkersensor moet lager zijn dan 2,5 V.

5. Selecteer CAL (D) om de sensorspanning in ruststand op te slaan in het geheugen van de stuursysteemeenheid (SSU).



Rijensensor kalibreren

A—Weergave
B—Spanningswaarde
linkersensor
C—Spanningswaarde
rechtersensor

D—CAL
E—Kalibratiestatus

6. Sluit na een succesvolle kalibratie de diagnosemetingen van GreenStar af.

bvvmsit,1690544832169 -18-17SEP23-1/1

PC562141—UN—28JUL23

Kalibratieprocedure rijensensor met Generation 4 display

Deze procedure wordt uitgevoerd nadat het systeem is geïnstalleerd of gerepareerd. Rijensensoren moeten worden gemonteerd en tegen de ruststandaanslag worden geplaatst.

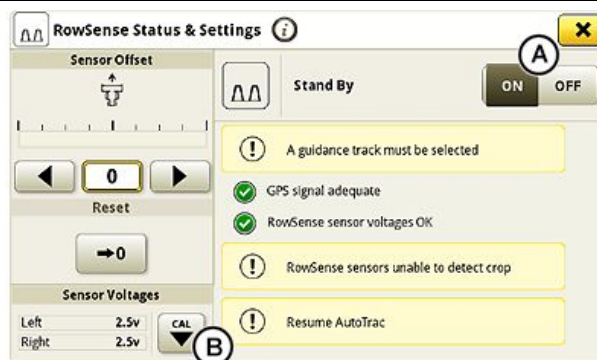
Controleer of de rijensensoren zijn geïnstalleerd met veren die de sensoren in de ruststand houden. Breng het voorzetstuk omhoog om te voorkomen dat de rijensensoren de grond raken. De machine moet stilstaan.

1. Naar RowSense-instellingen navigeren:

Selecteer Menu, Toepassingen, AutoTrac-geleiding, Informatie en selecteer vervolgens Status en instellingen onder RowSense.

2. Schakel de RowSense-sensor in voordat de kalibratie wordt gestart. Zie AutoTrac RowSense instellen met behulp van het Generation 4-display in dit hoofdstuk.
3. Zorg ervoor dat de RowSense-sensoren zijn gekalibreerd bij rustspanning.

OPMERKING: De spanningswaarde in ruststand van de rechtersensor moet hoger zijn dan 2,5 V. De



Pagina Status & Instellingen RowSense

A—AAN/UIT

B—CAL

spanningswaarde in ruststand van de linkersensor moet lager zijn dan 2,5 V.

4. Selecteer CAL (B) om de sensorspanning in ruststand op te slaan in het geheugen van de stuursysteemeenheid (SSU).

bvwmst,1690544848389 -18-19SEP23-1/2

5. Lees de details van het kalibratieproces en selecteer Kalibratie starten.
6. Lees de kalibratievereisten zorgvuldig door en selecteer Volgende.
7. Selecteer na een succesvolle kalibratie OK en selecteer X om de RowSense-status en -instellingen af te sluiten.

PC582143 —UN—30JUL23



Kalibratie beginnen

bvwmst,1690544848389 -18-19SEP23-2/2

AutoTrac RowSense instellen

PC582144 —UN—31JUL23

OPMERKING: Naast het instellen van AutoTrac, moeten ook de volgende stappen worden voltooid alvorens dit product te gebruiken:



Menu

1. Selecteer Menu.

bvmsit,1690794031707 -18-17SEP23-1/5

2. Selecteer Originele GreenStar-monitor.

PC582145 —UN—31JUL23



Origineel GreenStar™-monitor

bvmsit,1690794031707 -18-17SEP23-2/5

3. Selecteer Setup.

PC582146 —UN—31JUL23



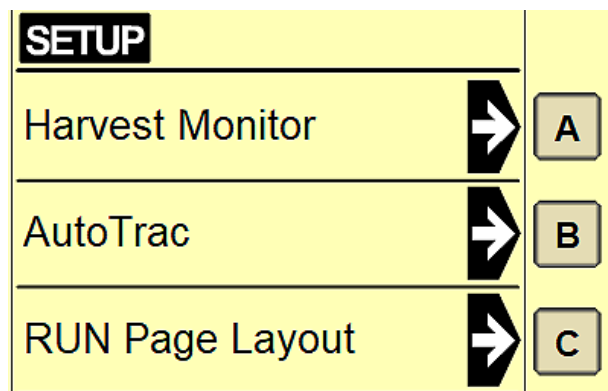
Instelling

bvmsit,1690794031707 -18-17SEP23-3/5

4. Selecteer AutoTrac (B).

A—Oogstmonitor
B—AutoTrac

C—Indeling run page



SETUP-pagina

Vervolg op volgende pagina

bvmsit,1690794031707 -18-17SEP23-4/5

PC582147 —UN—31JUL23

5. Selecteer 'Ja' voor optie Rijengeleiding geïnstalleerd (C) en optie Rijengeleiding ingeschakeld.
6. Indien nodig, kalibreer rijengeleidingssensoren.
7. Controleer of de offsetwaarde van de sensors (E juist is (de standaardwaarde is 100).

A—Stuurgevoeligheid (50-200) E—Offset rijengeleiding (50-150)
 B—AutoTrac-kalibratie
 C—Optie Rijengeleiding geïnstalleerd F—Niet bezet
 D—Kalibratie rijengeleidings-sensor G—Instelling

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
				F
		SETUP	Setup	G

Pagina AutoTrac instellen

bvmsit,1690794031707 -18-17SEP23-5/5

PC582148 —UN—31JUL23

Instellen offset rijengeleiding

Er kan een offset aan de rijengeleiding worden toegevoegd om de uitlijning te veranderen van stengels die het maisvoorzetsstuk binnenkomen.

Voorbeelden van situaties waarin aanpassing van de uitlijning vereist is:

- Tussenruimte aangeplant in het midden van het maisvoorzetsstuk en rijen zijn door het voorzetstuk omver geduwd. Een offset kan alleen worden toegepast op "het verschil splitsen" zodat alle rijen overhellen, maar niet zo ver als zonder offset.
- Gewasverdelers met bevestigde rijensensoren zijn niet uitgelijnd met rij. Een offset kan worden toegepast om verkeerde uitlijning handmatig te corrigeren totdat onderhoud kan worden uitgevoerd om de sensoren uit te lijnen.

Met offsetwaarden lager dan 100 rijdt de machine mogelijk iets naar links, en met offsetwaarden hoger dan 100 rijdt de machine mogelijk iets naar rechts. De standaardwaarde is 100, met een bereik van 50-150.

1. Naar AutoTrac-instellingen navigeren.

Selecteer Menu, originele GreenStar-monitor, SETUP en selecteer vervolgens AutoTrac.

2. Selecteer Offset rijenbesturingssysteem (50-150) (E)
3. Voer offsetwaarde rijenbesturingssysteem in, ligt tussen 50—150. Standaardwaarde is 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
				F
		SETUP	Setup	G

Pagina AutoTrac instellen

A—Stuurgevoeligheid (50-200) E—Offset rijengeleiding (50-150)
 B—AutoTrac-kalibratie
 C—Optie Rijengeleiding geïnstalleerd F—Niet bezet
 D—Kalibratie rijengeleidings-sensor G—Instelling

bvmsit,1690794031816 -18-17SEP23-1/1

PC582148 —UN—31JUL23

Kalibratieprocedure voor rijensensor

Deze procedure wordt uitgevoerd nadat het systeem is geïnstalleerd of gerepareerd. Rijensensoren moeten worden gemonteerd en tegen de ruststandaanslag worden geplaatst.

1. Naar AutoTrac-instellingen navigeren.

Selecteer Menu, originele GreenStar-monitor, SETUP en selecteer vervolgens AutoTrac.

2. Controleer of de rijensensoren zijn geïnstalleerd met veren die de sensoren in de ruststand houden. Breng het voorzetstuk omhoog om te voorkomen dat de rijensensoren de grond raken. De machine moet stilstaan.

3. Selecteer Sensor rijenbesturingssysteem kalibreren

- | | |
|--------------------------------------|----------------------------------|
| A—Stuurgevoeligheid (50-200) | E—Offset rijengeleiding (50-150) |
| B—AutoTrac-kalibratie | F—Niet bezet |
| C—Optie Rijengeleiding geïnstalleerd | G—Instelling |
| D—Kalibratie rijengeleidings-sensor | |

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

Pagina AutoTrac instellen

PC562148 —UN—31JUL23

bvwmst,1690794031747 -18-19SEP23-1/2

4. Kalibreer de spanningswaarden voor de rustposities.
5. Selecteer Sensor rijenbesturingssysteem kalibreren (E) om de sensorspanning in ruststand in het geheugen van de stuursysteemeenheid (SSU) op te slaan.

OPMERKING: De spanningswaarde in ruststand van de rechtersensor moet hoger zijn dan 2,5 V. De spanningswaarde in ruststand van de linksensor moet lager zijn dan 2,5 V.

6. Na de succesvolle kalibratie sluit u de kalibratiemodus van de rijensensor af.

- | | |
|-------------------------------------|--------------------------------------|
| A—Niet bezet | E—Rijengeleidingssensoren kalibreren |
| B—Niet bezet | F—Niet bezet |
| C—Kalibratie linksensor (V) 1,17 | G—AutoTrac |
| D—Kalibratie rechtersensor (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				G
RUN			AutoTrac	

Rijensensor kalibreren

PC562149 —UN—31JUL23

bvwmst,1690794031747 -18-19SEP23-2/2

Het systeem inschakelen

Displays en indicators

Bij gebruik van AutoTrac RowSense kunnen de volgende RowSense-statuspictogrammen op het display worden weergegeven.

Op het GreenStar 2-display: AutoTrac RowSense verschijnt op de kaart onder Begeleidingsweergave wat aangeeft dat rijnsensoren beschikbaar zijn (wanneer SENSORSTATUS is ingeschakeld).

Op het GreenStar 3 2630-display: AutoTrac RowSense verschijnt op de kaart onder Begeleidingsweergave wat aangeeft dat rijnsensoren beschikbaar zijn (wanneer SENSORSTATUS is ingeschakeld).

Op het GreenStar 3 CommandCenter-display AutoTrac RowSense verschijnt op de run page.

Op een Generation 4-display: AutoTrac RowSense wordt weergegeven op de toepassingspagina van AutoTrac-geleiding.

Elk pictogram geeft de RowSense-status aan. Het RowSense-statuspictogram verandert van grijs naar gekleurd, afhankelijk van de RowSense status.

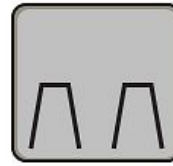
Gray — RowSense-systeem geïnstalleerd.

Green — RowSense-systeem is actief en werkt met beide rijnsensors en GPS.

Yellow — RowSense is actief, maar werkt alleen met rijnsensoringen.

Red — RowSense is actief, maar werkt alleen met GPS.

PC582150 —UN—01AUG23



Systeem geïnstalleerd

PC582151 —UN—01AUG23



Systeem actief, werkt zowel met rijnsensors als met GPS.

PC582152 —UN—01AUG23



GPS verloren, werkt alleen met gegevens van sensor

PC582153 —UN—01AUG23



Sensorsignaal verloren, werkt alleen met GPS

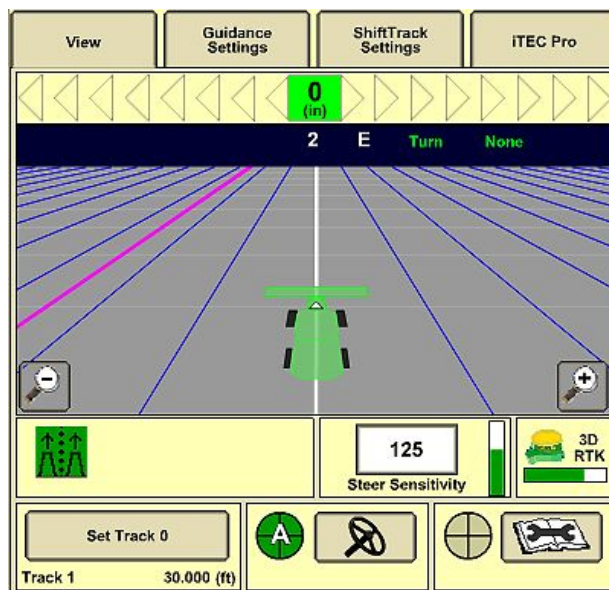
bvmsit,1690865482645 -18-17SEP23-1/1

Rijensensoren inschakelen

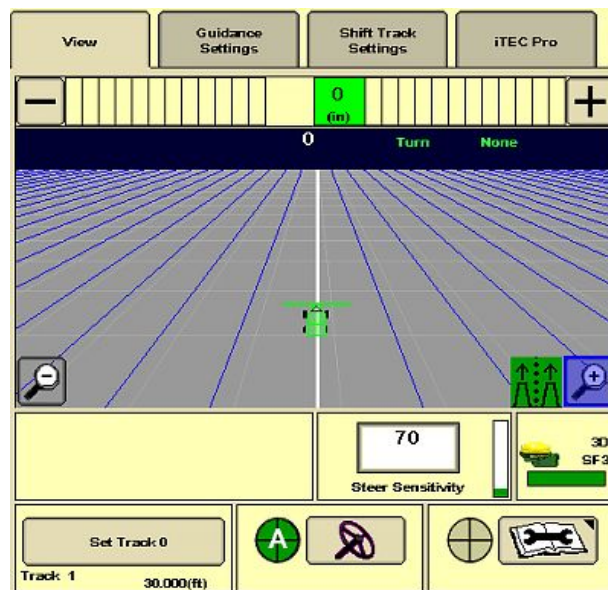
Rijensensoren leiden de machine wanneer de sensoren de positie van een rij kunnen bepalen. De bestuurder ziet dat de rijensensoren de machine sturen wanneer het pictogram voor AutoTrac RowSense verandert naar een groen, bewegend pictogram.

Nadat het oorspronkelijke pad is ingesteld (een AB-lijn of eerste geregistreerde gekromd spoor traject), kan Hervatten worden ingedrukt wanneer de machine zich binnen de helft van de spoorafstand en in een acceptabele hoek met de rijen bevindt. De rijensensoren geleiden de machine zodra er activiteit bij de rijensensoren is.

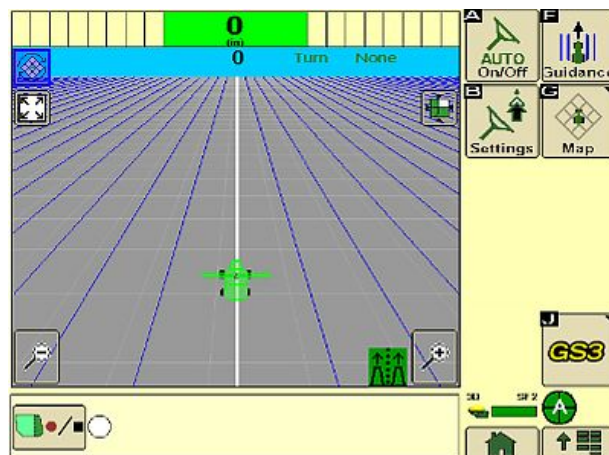
Op een wendakker keren: Omkeringen op een wendakker worden op dezelfde manier uitgevoerd als bij een op GPS gebaseerde AutoTrac. De bestuurder brengt de machine in lijn met het gewenste te volgen pad. Wanneer u op Hervatten drukt, rijdt AutoTrac naar het begeleidingspad. De rijensensor detecteert vervolgens de positie van de rij en volgt deze. De functie lijnverlenging van Adaptieve krommen, cirkelspoor en AB-krommen kan worden gebruikt om het naastliggende pad tot in de kopakker te projecteren.



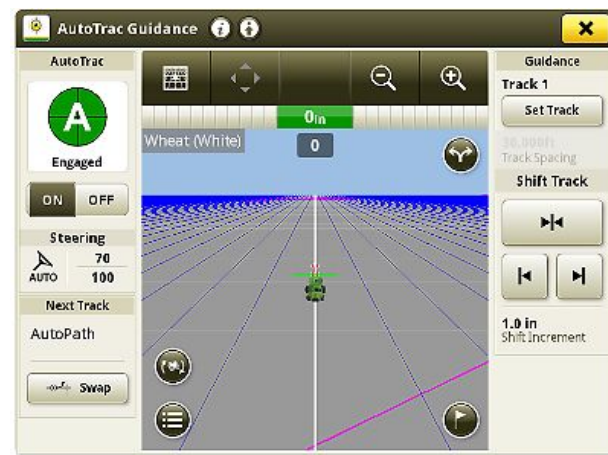
GreenStar 2 display



GreenStar 3 2630-display



GreenStar 3 CommandCenter-display



Generation 4-display

GreenStar 3 display - Stuurlijn

Rechte stuurlijn

Straight Track (recht spoor) moet worden gebruikt als de rijen recht zijn en niet meer afwijken dan ongeveer 1 m (3-1/4 ft). Straight Track projecteert alle lijnen vanaf het eerste pad.

Als het veld relatief recht is en de richting verandert niet, dan wordt het gebruik van Straight Track (recht spoor) aanbevolen omdat hiermee bij naastliggende paden in de rij wordt gegaan. De prestaties met rij-ingang worden verbeterd als het veld met AutoTrac is gezaaid. De prestaties nemen toe tijdens periodes met rijverdwijning in greppels.

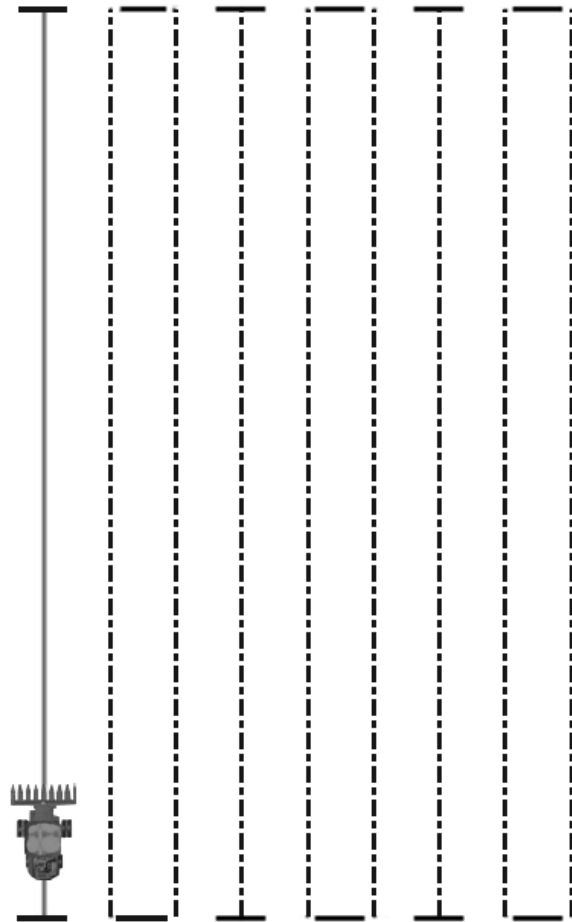
Wanneer in StraightTrack (recht spoor), komt de GPS-lijn automatisch weer naar voren. Dit zorgt ervoor dat het GPS-pad correct in lijn is met de rijen.

OPMERKING: Deze functie is niet beschikbaar in adaptieve krommen.

Er zijn verschillende methoden om Spoor 0 te definiëren:

- A + B – Definieer stuurlijn 0 door deze met de machine te rijden.
- Auto B – Definieer stuurlijn 0 door deze met de machine te rijden.
- A + Richting – Stuurlijn 0 definiëren door de machine naar punt A te rijden en een vooraf gedefinieerde richtingwaarde in te voeren.
- Bgr/Lgr - Spoor 0 definiëren door vooraf gedefinieerde coördinaten voor de breedte- en lengtegraad voor punten A en B in te voeren.
- Bgr/Lgr + Richting - Spoor 0 definiëren door vooraf gedefinieerde breedte- en lengtegraadwaarden voor punt A in te voeren plus een vooraf gedefinieerde richtingwaarde.

Rechte stuurlijn instellen



PC10390 —UN—07JAN08

Rechte stuurlijn

zb48j1t,1691052171610 -18-17SEP23-1/9

1. Selecteer Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1691052171610 -18-17SEP23-2/9

2. Selecteer GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



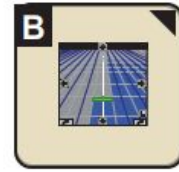
GreenStar (GS3)

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1691052171610 -18-17SEP23-3/9

3. Selecteer Geleiding.

PC582160 —UN—01AUG23



Geleiding

zb48j1t,1691052171610 -18-17SEP23-4/9

4. Selecteer Geleidingsinstellingen.

PC582161 —UN—01AUG23



Geleidingsinstellingen

zb48j1t,1691052171610 -18-17SEP23-5/9

5. Selecteer Rechte stuurlijn bij Spoorvolgmodus.

PC589284 —UN—17AUG23

6. Selecteer Weergave

OPMERKING: Pauzeer registratie wanneer niet wordt geoogst.

OPMERKING: Controleer of een SF1-, SF2, SF3 of RTK-signaal aanwezig is door het pictogram voor de ontvanger te bekijken op de run page.



Rechte stuurlijn bij Spoorvolgmodus.

7. Controleer of de spoorafstand juist is. Als de spoorafstand niet juist is, wijzigt u de spoorafstand onder het tabblad Geleiding.

zb48j1t,1691052171610 -18-17SEP23-6/9

8. Selecteer Stuurlijn 0 instellen.

PC590562 —UN—17AUG23



Pagina Stuurlijn 0 instellen

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1691052171610 -18-17SEP23-7/9

9. Selecteer de spoornaam uit het vervolgkeuzemenu Volgende stuurlijn 0 (A). Als er geen naam bestaat, maakt u een nieuwe naam voor de stuurlijn aan door de toets Nieuw (C) te selecteren.
10. Selecteer een stuurlijnmethode uit methode (B).
11. Selecteer Instellen A (F) en rijd met de machine naar het begin van de stuurlijn.
12. Selecteer Set B (G) en rijd de machine minimaal 10 m om de stuurlijnregistratie te beëindigen.
Er worden geleidingslijnen over het veld gemaakt.
13. Selecteer Accepteren om AutoTrac RowSense uit te voeren.
14. Om de instelling om het even wanneer te annuleren en naar de Setup begeleiding terug te keren, selecteer Annuleren (H).

A—Huidig spoor 0
B—Methode
C—Nieuw
D—Verwijderen

E—Spoorafstand
F—A instellen
G—B instellen
H—Annuleren

Stuurlijn 0 instellen

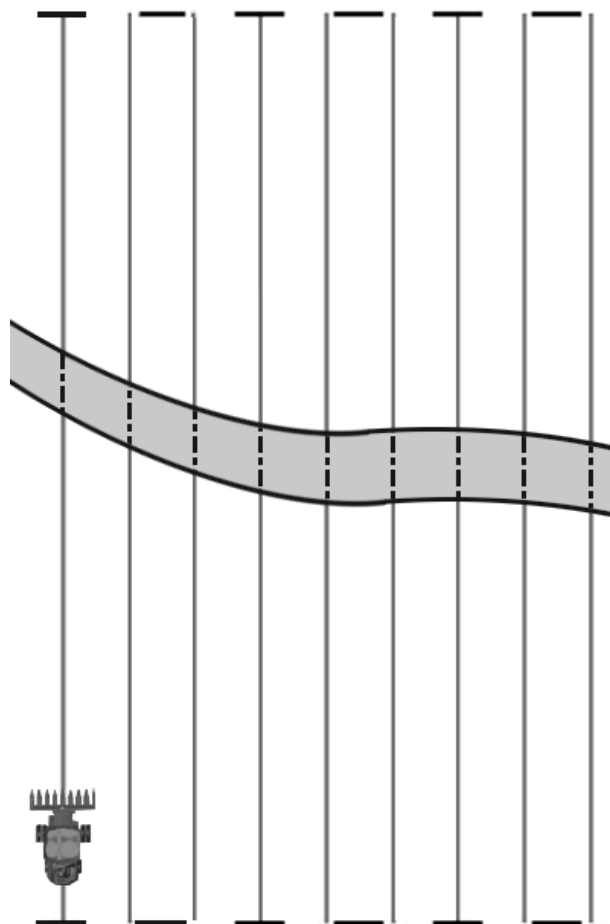
PC590573 —UN—17AUG23

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1691052171610 -18-17SEP23-8/9

Rijverdwijning – Er wordt geen rij gelegd in de waterloop.
Aangezien Recht spoor en AB-krommen het spoor opnieuw centreren, bestaat er een grotere kans dat de juiste rij wordt gevonden aan de andere kant van de waterloop.

OPMERKING: Als zowel de gegevenssignalen van de GPS en rijensensoren verloren gaan, worden systemen niet ingeschakeld totdat het GPS-signaal is hersteld.



Waterloop

zb48j1t,1691052171610 -18-17SEP23-9/9

PC10391 —UN—08JAN08

Adaptieve krommen



Verandering van het pad terwijl over het perceel wordt gereden

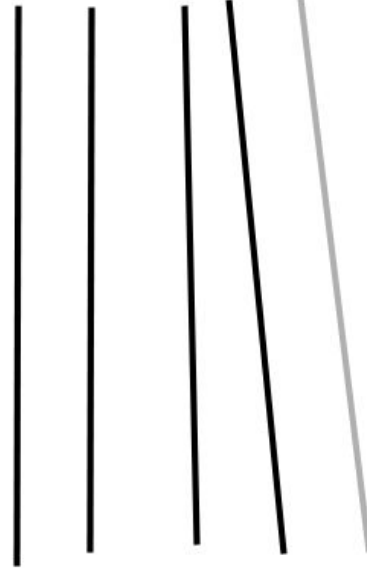
Adaptieve krommen kunnen in alle velden worden gebruikt. Maar wordt ten eerste aanbevolen om het te gebruiken als het pad verandert tijdens het passeren van het veld, bij richtingswijzigingen of als de bocht U-vormig is. Adaptieve krommen beschikken over een toegevoegde functie waarmee Rijzoeken met de wisselknop kan worden geselecteerd. Rijensensoren kunnen worden gebruikt om de machines te sturen wanneer deze in een rij zijn ingeschakeld. Registratie van gebogen stuurlijn moet AAN zijn. Dit bepaalt het eerste traject en staat een rechte-lijnverlenging toe.

Adaptieve krommen worden alleen toegepast op de volgende traject, maar hebben het voordeel dat verschillende krommevormen worden toegestaan, en dat mogelijk ongewenste rijenfouten niet door het gehele veld worden aangehouden.

Wanneer zich meerdere machines op een perceel bevinden, staat Adaptieve kromming het overslaan van trajecten niet toe. Adaptieve kromming werkt in deze situatie mogelijk alleen wanneer stuurlijnafstand van andere machine(s) aan de eigen spoorafstand wordt toegevoegd. Als een kop van 8 rijen wordt gevolgd door een kop van 12 rijen met rijen van 30 inch terwijl beide op hetzelfde perceel oogsten, moeten beide een spoorafstand van 20 rijen (50 ft) hanteren.

Het gebruik van Adaptieve krommen wordt aanbevolen wanneer het pad vaak in het veld verandert. Adaptieve

PC10399 —UN—04FEB08



Richting verandert terwijl over het perceel wordt gereden

PC10400 —UN—04FEB08



Krommen zijn U-vormig

krommen worden alleen bij het volgende pad overgenomen.

Adaptieve krommen instellen

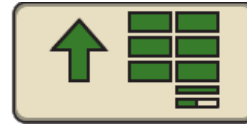
PC11000 —UN—04FEB08

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1692099522625 -18-27SEP23-1/7

1. Selecteer Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1692099522625 -18-27SEP23-2/7

2. Selecteer GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

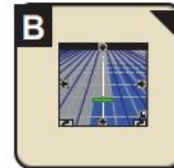


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099522625 -18-27SEP23-3/7

3. Selecteer Geleiding.

PC582160 —UN—01AUG23



Geleiding

zb48j1t,1692099522625 -18-27SEP23-4/7

4. Selecteer Adaptieve krommen in de Spoorvolgmodus.

PC590561 —UN—17AUG23

5. Selecteer Weergave

OPMERKING: Pauzeer registratie wanneer niet wordt geoogst.

OPMERKING: Controleer of een SF1-, SF2, SF3 of RTK-signaal aanwezig is door het pictogram voor de ontvanger te bekijken op de run page.



Adaptieve krommen in de Spoorvolgmodus.

6. Zorg ervoor dat de spoorafstand correct is. Als de spoorafstand niet juist is, wijzigt u de spoorafstand onder het tabblad Geleiding.

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1692099522625 -18-27SEP23-5/7

7. Selecteer Registratie om registratie van het pad te beginnen.
8. Rijd het pad af over het perceel. Nadat het eerste pad is gevolgd, wordt een projectie gemaakt met alleen het volgende pad.
9. Selecteer Hervatten om AutoTrac RowSense uit te voeren.
10. Om de instelling om het even wanneer te annuleren en naar de Setup begeleiding terug te keren, selecteer Annuleren.

In AutoTrac-modus wordt registratie uitgeschakeld wanneer aan het stuurwiel wordt gedraaid. In documentatiemodus wordt registratie uitgeschakeld wanneer het maaibord omhoog is.

AutoTrac-modus – Als de bestuurder alleen verbeterde rij-ingang voor het volgende traject nodig heeft, verbindt u adaptieve registratie met AutoTrac. Dit wordt alleen aanbevolen als het veld relatief vlak is zonder extreme krommingen en AutoTrac zelden wordt uitgeschakeld (door handmatig sturen of verlies van GPS).

Documentatiemodus – Adaptieve kromming verbinden met documentatie. Hierdoor kan de bestuurder tijdens

PC590563 —UN—17AUG23



Registreren

bedrijf het stuurwiel gebruiken en het pad dat wordt gevolgd blijven registreren. Verlengingen van de lijn zijn beschikbaar bij de volgende trajecten, maar zijn niet erg handig bij een rij-invoer aangezien er een vertraging bestaat bij het kiezen van de eerste en laatste rijen. De prestaties zijn marginaal tijdens periodes met rijverdwijning.

Handmatige registratie – De bestuurder kan Adaptieve registratie verbinden met Handmatige registratie. In deze modus zijn lijnverlengingen niet toegestaan, tenzij de bestuurder op de laatste rij de toets Stop blijft indrukken. Als de bestuurder vergeet de registratie uit te schakelen, kan dit leiden tot problemen zoals onjuiste projectie van krommingen. Voorbeeld: Als de bestuurder de rij verlaat om te lossen en niet op pauzeren drukt, wordt het pad geregistreerd. Wanneer de bestuurder een aangrenzend pad volgt, wijkt de machine enigszins af van de rij aangezien de geprojecteerde lijn afwijkt.

zb48j1t,1692099522625 -18-27SEP23-6/7

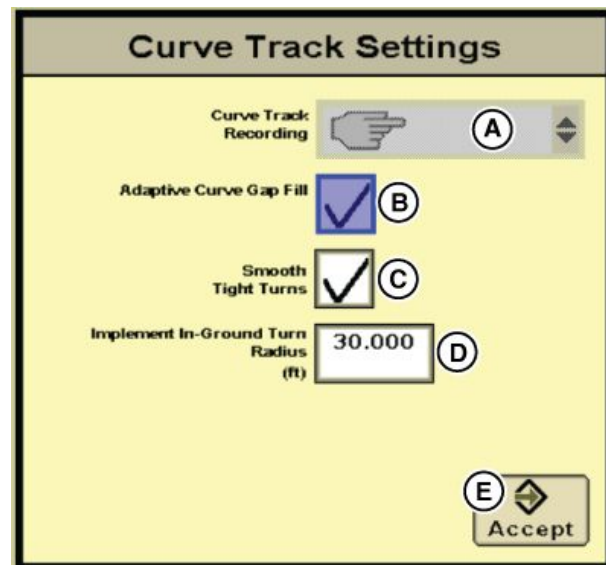
Selecteer Menu, GreenStar (GS3), Geleiding, Geleidingsinstellingen, Instellingen gebogen spoor en selecteer vervolgens Opname gebogen spoor (A).

De vermelde modi voor adaptieve krommen kunnen worden gewijzigd door de gewenste modus te selecteren.

- AutoTrac
- Documentatie
- Handleiding

A—Registratie gebogen
stuurlijn
B—Hiaat adaptieve krommen
opvullen
C—Nauwe bochten verwijderen

D—Draairadius werktuig in
grond (ft)
E—Accepteren



Instellingen gebogen spoor

zb48j1t,1692099522625 -18-27SEP23-7/7

PC590581 —UN—17AUG23

AB-krommen

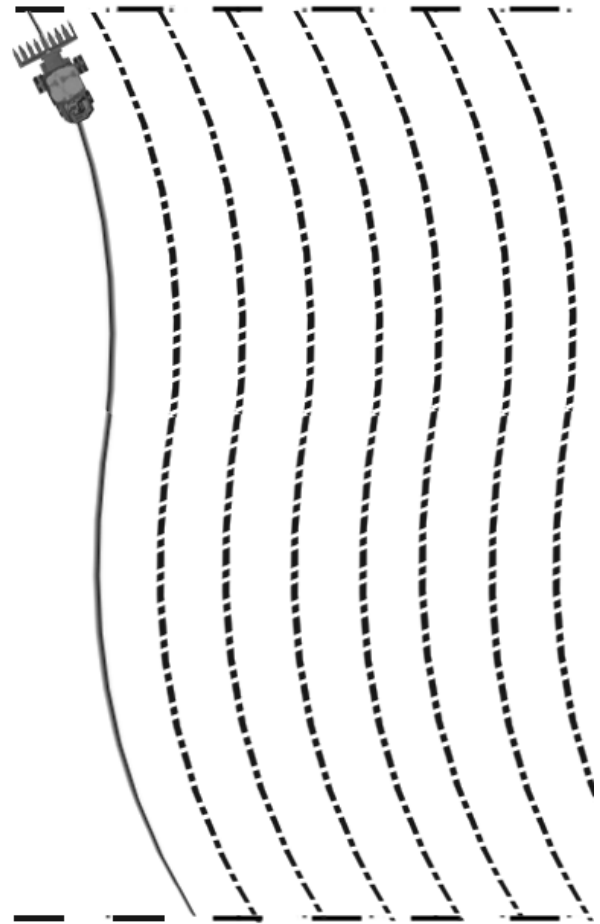
Het gebruik van AB-krommen wordt aanbevolen wanneer het veld uit een doorlopende kromme bestaat. Dit maakt een rijen-ingang in het naastliggende paden mogelijk. De prestaties worden verbeterd als het veld met AutoTrac is gezaaid. AB-krommen verbeteren ook de prestaties tijdens periodes met rijverdwijning in greppels.

AB-krommen hebben het voordeel dat deze een gebogen spoor op het veld projecteren als parallelle lijnen waarbij de vorm van de kromme voor elk traject gelijk is.

In de AB-krommen wordt de GPS-krommen automatisch opnieuw gecentreerd. Dit zorgt ervoor dat het GPS-pad correct in lijn is met de rijen.

OPMERKING: Deze functie is niet beschikbaar in AB-krommen.

AB-krommen instellen



AB-krommen projecteert alle lijnen vanaf het eerste traject

PC10393 —UN—08JAN08
zb48j1t,1692099671127 -18-19SEP23-1/7

1. Selecteer Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1692099671127 -18-19SEP23-2/7

2. Selecteer GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



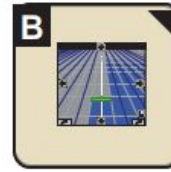
GreenStar (GS3)

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1692099671127 -18-19SEP23-3/7

3. Selecteer Geleiding.

PC582160 —UN—01AUG23



Geleiding

zb48j1t,1692099671127 -18-19SEP23-4/7

4. Selecteer Geleidingsinstellingen.

PC582161 —UN—01AUG23

OPMERKING: Pauzeer registratie wanneer niet wordt geoogst.



Geleidingsinstellingen

zb48j1t,1692099671127 -18-19SEP23-5/7

5. Selecteer AB-krommen in de Spoorvolgmodus.

PC589285 —UN—17AUG23

6. Selecteer Weergave

OPMERKING: Controleer of een SF1-, SF2 of RTK-sigitaal aanwezig is door de ontvanger te bekijken op de pagina Weergave.



AB-krommen in de Spoorvolgmodus.

7. Zorg ervoor dat de spoorafstand correct is. Als de spoorafstand niet juist is, wijzigt u de spoorafstand onder het tabblad Geleiding.

8. Selecteer AB-curve instellen.

zb48j1t,1692099671127 -18-19SEP23-6/7

9. Selecteer de naam van een AB-kromme van de huidige AB-kromme (A). Als er geen naam bestaat, maakt u een nieuwe naam aan de toets Nieuw (B) te selecteren.

10. Selecteer Registratie/stop (E) om de registratie te starten.

11. Selecteer Weergave en besturing van de machine.

12. Selecteer Registratie/stop (E) om de registratie te stoppen.

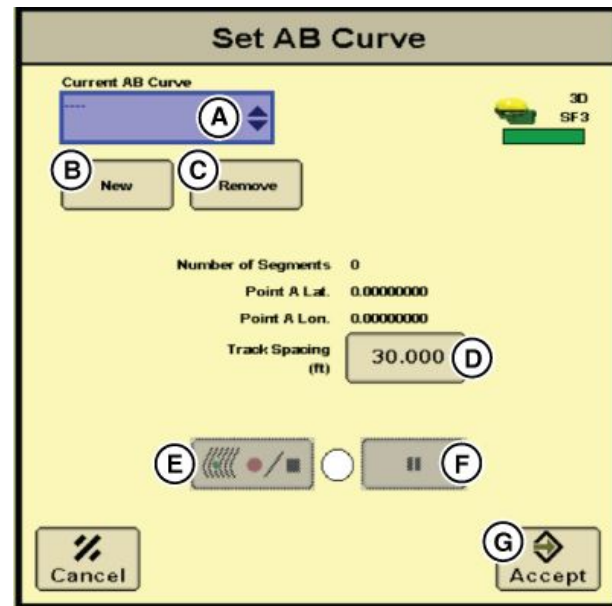
13. Krommen worden op het perceel geprojecteerd.

14. Druk op Hervatten om AutoTrac RowSense uit te voeren.

15. Om de instelling om het even wanneer te annuleren en naar de Setup begeleiding terug te keren, selecteer Annuleren.

A—Huidige AB-kromme
B—Nieuw
C—Verwijderen
D—Spoorafstand (ft)

E—Opnemen/stoppen
F—Pauzeren
G—Accepteren



Pagina AB-kromme instellen

zb48j1t,1692099671127 -18-19SEP23-7/7

PC590582 —UN—17AUG23

Cirkelspoor

Het gebruik van een cirkelspoor wordt aanbevolen wanneer het gewas is geplant in een perceel met centraal zwenkpunt.

Als de rijen in cirkels moeten worden geoogst, moet cirkelspoor worden gebruikt. Deze staat toe dat de GPS-kromme op de rijensensoren wordt toegepast.

Cirkelspoor instellen



Cirkelspoor

PC10853 —UN—31JAN08

zb48j1t,1692099693191 -18-17SEP23-1/7

1. Selecteer Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1692099693191 -18-17SEP23-2/7

2. Selecteer GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

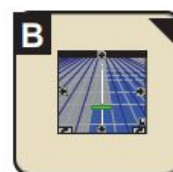


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099693191 -18-17SEP23-3/7

3. Selecteer Geleiding.

PC582160 —UN—01AUG23



Geleiding

zb48j1t,1692099693191 -18-17SEP23-4/7

4. Selecteer Geleidingsinstellingen.

PC582161 —UN—01AUG23



Geleidingsinstellingen

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1692099693191 -18-17SEP23-5/7

5. Selecteer Cirkelspoor in spoorvolgmodus

PC590560 —UN—17AUG23

6. Selecteer Weergave

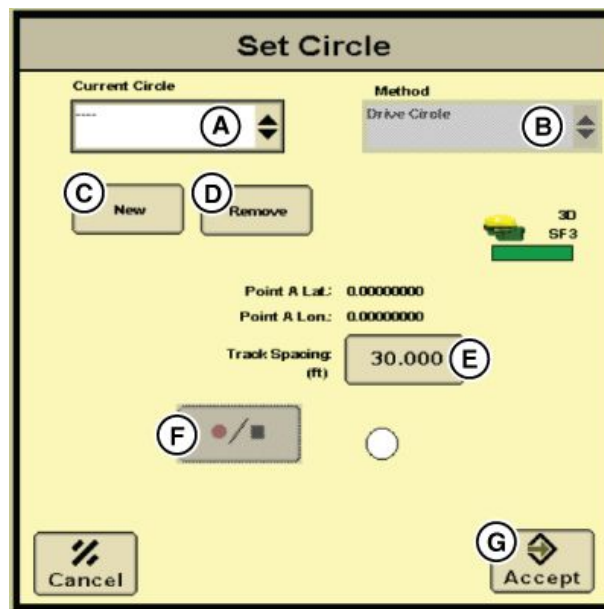


Cirkelspoor in spoorvolgmodus

OPMERKING: Controleer of SF1-, SF2 of RTK-sigitaal aanwezig is door het pictogram voor de ontvanger te bekijken op de run page.

zb48j1t,1692099693191 -18-17SEP23-6/7

7. Selecteer Cirkel instellen.
8. Zorg ervoor dat de spoorafstand correct is. Als de spoorafstand niet juist is, wijzigt u de spoorafstand onder het tabblad Geleiding.
9. Selecteer de naam van de cirkel in Huidige cirkel (A). Als er geen naam bestaat, maakt u een nieuwe naam aan de toets Nieuw (C) te selecteren.
10. Selecteer de aandrijfcirkelmethode in methode (B).
11. Selecteer Registratie/stop (F) om de registratie te starten.
12. Selecteer Accepteren (G). Een cirkel wordt geprojecteerd op het perceel.
13. Druk op Hervatten om AutoTrac RowSense uit te voeren.
14. Om de instelling om het even wanneer te annuleren en naar de Setup begeleiding terug te keren, selecteer Annuleren.



Pagina Cirkel instellen

A—Huidige cirkel
B—Methode
C—Nieuw
D—Verwijderen

E—Spoorafstand (ft)
F—Opnemen/stoppen
G—Accepteren

PC590583 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692099693191 -18-17SEP23-7/7

Row Finder

PC582158 —UN—01AUG23

De modus Rijenzoeeker (alleen parallel volgen) is bedoeld voor gebruik in rijenteelttoepassingen waarbij de rijen zich niet altijd op gelijke afstand van elkaar bevinden. De modus Rijenzoeeker helpt de gebruiker te bepalen in welke set rijen het perceel weer moet worden ingereiden nadat een referentiepunt is ingesteld bij het uitrijden van de vorige set rijen.

1. Selecteer Menu.



Menu

zb48j1t,1692279379982 -18-21SEP23-1/5

2. Selecteer GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



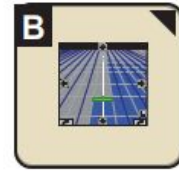
GreenStar (GS3)

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1692279379982 -18-21SEP23-2/5

3. Selecteer Geleiding.

PC582160 —UN—01AUG23



Geleiding

zb48j1t,1692279379982 -18-21SEP23-3/5

4. Selecteer Geleidingsinstellingen.

PC582161 —UN—01AUG23



Geleidingsinstellingen

zb48j1t,1692279379982 -18-21SEP23-4/5

5. Selecteer rijenzoeker in spoorvolgmodus
6. Ga naar Weergave. Selecteer Rij instellen.

PC590595 —UN—17AUG23



Rijenzoeker in spoorvolgmodus

zb48j1t,1692279379982 -18-21SEP23-5/5

Stuurlijn wisselen

Raadpleeg het hoofdstuk Geleiding in de gebruikshandleiding van het GreenStar 3 2630-display.

zb48j1t,1692279221665 -18-22AUG23-1/1

Greppelspoor

Surface Water Pro en AutoTrac worden samen gebruikt om een dijkspoor te maken.

Raadpleeg het hoofdstuk Hefinrichting in de gebruikshandleiding van SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279337562 -18-22AUG23-1/1

Dijkspoor

Surface Water Pro en AutoTrac worden samen gebruikt om een dijkspoor te maken.

Raadpleeg het hoofdstuk Dijkinrichting in de gebruikshandleiding van SurfaceWater Pro (OMPC21751).

zb48j1t,1692279350350 -18-22AUG23-1/1

GreenStar 3 CommandCenter - Stuurlijn

Rechte stuurlijn

Theorie van de werking

De modus Recht spoor helpt de bestuurder in rechte parallelle paden te rijden. Stel eerst een spoor 0 (referentiepad) in met de methoden voor het definiëren van spoor 0. Nadat Spoor 0 (referentiepad) is gedefinieerd, worden alle trajecten voor het perceel gegenereerd. De gegenereerde trajecten kunnen worden gebruikt om met handmatige begeleiding of AutoTrac te werken. Elk traject wordt gegenereerd vanuit het oorspronkelijk gereden traject om te verzekeren dat stuurfouten niet over het hele perceel worden herhaald.

Trajecten zijn identieke kopieën van het oorspronkelijke traject.

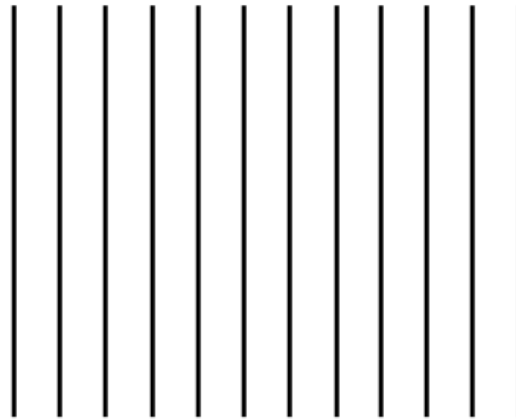
OPMERKING: De termen "Begeleidingsspoor" en "AB lijn" zijn onderling verwisselbaar. Spoor 0 is het door de bestuurder gedefinieerde spoor en referentiepunt waarop alle parallelle trajecten in het perceel gebaseerd zijn.

De afstand tussen de parallelle trajecten is de spoorafstand die in de Setup Wizard is ingevoerd.

Een nieuw recht spoor aanmaken

Er zijn verschillende methoden om Spoor 0 te definiëren:

- A + B – Definieer stuurlijn 0 door deze met de machine te rijden.
- A + Auto B – Definieer stuurlijn 0 door deze met de machine te rijden.
- A + Richting – Stuurlijn 0 definiëren door de machine naar punt A te rijden en een vooraf gedefinieerde richtingwaarde in te voeren.
- Bgr/Lgr - Spoor 0 definiëren door vooraf gedefinieerde coördinaten voor de breedte- en lengtegraad voor punten A en B in te voeren.



Rechte stuurlijn

- Bgr/Lgr + Richting - Spoor 0 definiëren door vooraf gedefinieerde breedte- en lengtegraadwaarden voor punt A in te voeren plus een vooraf gedefinieerde richtingwaarde.

OPMERKING: Spoor 0 kan tijdens een werkzaamheid (bv. planten) worden aangemaakt, maar sommige functies zijn niet beschikbaar tijdens het aanmaken.

OPMERKING: Het wordt aanbevolen om de stuurlijn 3 m (10 ft) lang te maken voor handmatig en 15 m (45 ft) lang voor automatisch.

zb48j1t,1692099757967 -18-17SEP23-1/9

PC9508 —UN—24OCT06

Rechte stuurlijn

PC582158 —UN—01AUG23

1. Selecteer Menu.



Menu

zb48j1t,1692099757967 -18-17SEP23-2/9

2. Selecteer GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1692099757967 -18-17SEP23-3/9

3. Selecteer Geleiding.

PC590571 —UN—17AUG23



zb48j1t,1692099757967 -18-17SEP23-4/9

4. Selecteer Rechte stuurlijn bij Spoorvolgmodus.

PC590564 —UN—17AUG23

5. Selecteer de naam van het rechte spoor in Spoornaam. Als er geen naam bestaat, maakt u een nieuwe naam aan door nieuw spoor te selecteren



Rechte stuurlijn bij Spoorvolgmodus.

zb48j1t,1692099757967 -18-17SEP23-5/9

6. Selecteer A Instellen.

PC590568 —UN—17AUG23

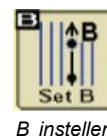


zb48j1t,1692099757967 -18-17SEP23-6/9

7. B Instellen definiëren met een van drie opties:

PC590569 —UN—17AUG23

- a. Om het punt B handmatig in te stellen, naar de gewenste locatie in het perceel rijden om punt B aan te maken en B instellen selecteren. De minimumafstand is 3 m (10 feet). Er wordt aanbevolen punt B aan het uiteinde van het perceel in te stellen om de gewenste richting te definiëren.



zb48j1t,1692099757967 -18-17SEP23-7/9

- b. Om punt B automatisch in te stellen, selecteert u op een willekeurig moment B automatisch instellen. Punt B wordt automatisch ingesteld wanneer het voertuig 15 m (45 ft) vanaf punt A heeft afgelegd. Met deze methode wordt punt B berekend op basis van de vijf laatste gegevenspunten die worden genomen uit de gereden afstand van 15 m (45 ft). Er wordt een best passende lijn door de punten getrokken om een richting te bepalen.

PC590570 —UN—17AUG23



B automatisch instellen

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1692099757967 -18-17SEP23-8/9

- c. Om punt B in te stellen door een richting in te voeren, selecteer **Richting** instellen.
De gewenste lijnrichting invoeren met het numerieke toetsenbord en de waarde opslaan door **Accepteren** te kiezen.

0.000 geeft het noorden aan, 90.000 het oosten, 180.000 het zuiden en 270.000 het westen.

8. Om de instelling om het even wanneer te annuleren en naar de Setup begeleiding terug te keren, selecteer **Annuleren**.

PC590572 —UN—17AUG23



Richting

Spoor 0 is nu gedefinieerd en de parallelle sporen worden automatisch aangemaakt.

zb48j1t,1692099757967 -18-17SEP23-9/9

Adaptieve krommen

PC9028 —UN—16APR06

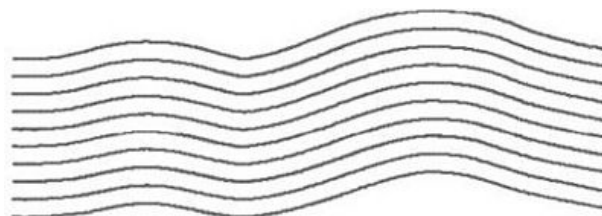
Theorie van de werking

Met Adaptief kromme kan de gebruiker een handmatig gereden gebogen pad registreren. Nadat het eerste gebogen traject is geregistreerd en de machine is omgedraaid, kan de gebruiker parallel volgen of AutoTrac activeren zodra het doorgegeven pad wordt weergegeven. De machine wordt langs volgende trajecten geleid, op basis van het vorige, geregistreerde traject. Elk traject wordt gegenereerd vanuit het oorspronkelijk gereden traject om te verzekeren dat stuurfouten niet over het hele perceel worden gedupliceerd. De trajecten zijn geen identieke kopieën van het oorspronkelijke traject. De kromming van het traject verandert om de foutmarge van traject tot traject hetzelfde te houden. Indien nodig kan de bestuurder het gebogen pad op elk punt in het veld wijzigen door eenvoudig de machine van het gegenereerde pad af te sturen.

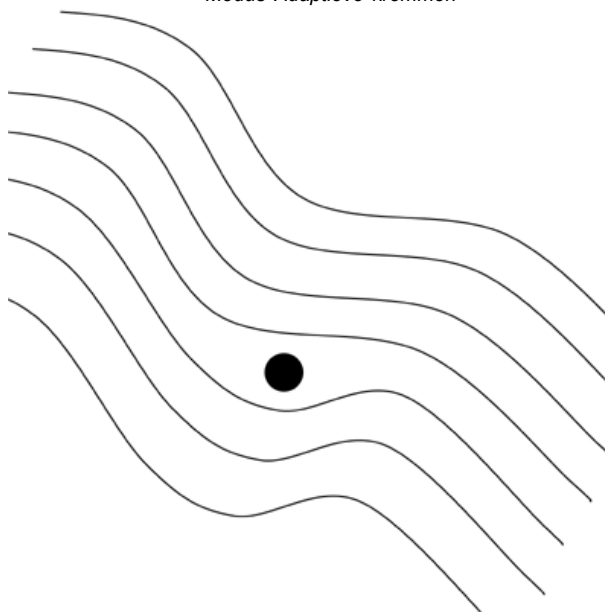
OPMERKING: De mogelijkheid om een traject over te slaan is niet beschikbaar in de modus *Adaptieve krommen*.

De kromming van het pad verandert naarmate de navolgende paden meer convex of concaaf worden.

Met de modus *Adaptieve krommen* kan de bestuurder tijdens het rijden begeleiding krijgen bij diverse perceelpatronen.



Modus Adaptieve krommen



Modus Adaptieve krommen

PC9029 —UN—17APR06

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1692100048683 -18-19SEP23-1/8

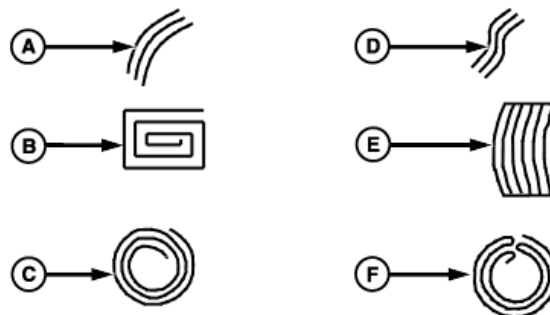
Begeleidingspatronen

Hieronder volgt de variëteit van de veldpatronen:

- Eenvoudige kromme
- S-kromme
- Rechthoekig
- Renbaan
- Spiraal
- Cirkel

Spoor verschuiven bedienen

Het gebruik van Spoor verschuiven wordt afgeraden als men Gebogen spoor gebruikt. Spoor verschuiven compenseert de inherente GPS drift niet in de modus Gebogen spoor.



Paden

A—Eenvoudige kromme
B—Rechthoekig
C—Spiraal

D—S-kromme
E—Renbaan
F—Cirkel

zb48j1t,1692100048683 -18-19SEP23-2/8

PC9032 —UN—17APR06

Een nieuw Adaptief gebogen spoor aanmaken

PC582158 —UN—01AUG23

OPMERKING: *Clïënt, boerderij en perceel hoeven niet te worden ingesteld om Adaptief gebogen spoor te gebruiken, maar slechts een Algemeen adaptief gebogen spoor kan worden opgeslagen.*



Menu

1. Selecteer Menu.

zb48j1t,1692100048683 -18-19SEP23-3/8

2. Selecteer GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100048683 -18-19SEP23-4/8

3. Selecteer Geleiding.

PC590571 —UN—17AUG23



Geleiding

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1692100048683 -18-19SEP23-5/8

4. Selecteer Adaptieve krommen in de Spoorvolgmodus.
5. Selecteer naam Adaptieve krommen in de Spoornaam. Als er geen naam bestaat, maakt u een nieuwe naam aan door nieuw spoor te selecteren
6. Rijd naar de gewenste locatie in het perceel om het spoor te starten.
7. Registratie starten. Selecteer Registratie.

OPMERKING: De registratie van Adaptieve krommen is uitgeschakeld als de Herhalingsmodus AAN is. Bij het registreren van nieuwe paden (bv. planten), moet de Herhalingsmodus uitvinkt zijn (Uit). Bij begeleiding langs bestaande paden (bv.

PC590566 —UN—17AUG23



Adaptieve krommen in de Spoorvolgmodus.

sputen, oogsten), moet de Herhalingsmodus aangevinkt zijn (Aan).

Standaard is de Herhalingsmodus UIT.

8. Registratie wordt vervangen door het volgende nadat deze is geselecteerd:
 - a. Pauzeren

zb48j1t,1692100048683 -18-19SEP23-6/8

b. Aanslag

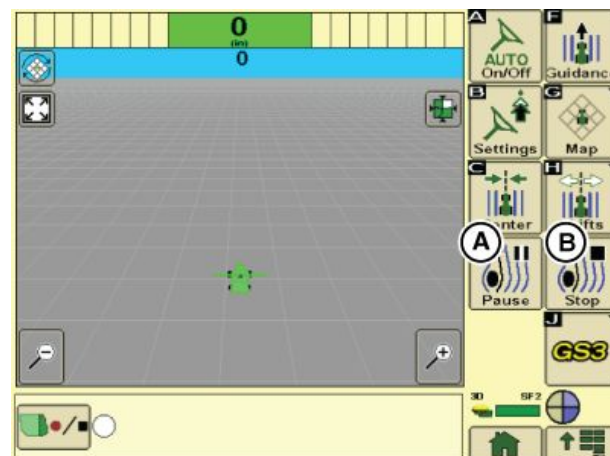
OPMERKING: Registratie hoeft alleen te worden uitgezet als de machine buiten het normale perceelpatroon wordt gereden (bv. om een veldspuit of pootmachine bij te vullen), of als de gebruiker het keren aan het einde van het perceel niet wilt registreren.

9. Rijd het initiële traject af. Een blauw begeleidingsspoor verschijnt op de kaart.

OPMERKING: Als u recht vooruitrijdt, wordt het geregistreerde pad eventueel niet achter het machinepictogram op het display weergegeven. Het pad verschijnt wanneer de machine een bocht maakt.

Er verschijnt GEEN witte navigatielijn tot het uiteinde van het traject is bereikt en de machine is gekeerd. Als de machine eenmaal is gekeerd, bepaalt het systeem een pad voor de begeleiding. Het systeem vindt een lijnsegment dat parallel loopt en binnen een 1/2 tot 1-1/2 spoorafstand valt. Het voorspelde pad verschijnt en de bestuurder kan op basis daarvan navigeren. Rijd met het voertuig over het gewenste pad.

10. Keer de machine aan het einde van het eerste traject; er wordt een witte navigatielijn voor het volgende traject gegenereerd. Het kan enkele seconden duren voordat de navigatielijn verschijnt.
11. Als de witte navigatielijn voor het beoogde pad verschijnt, drukt u op de schakelaar Hervatten (alleen AutoTrac) op de machine en stuurt de machine automatisch op dat traject. Voor handmatige begeleiding, gebruikt u de witte gemarkeerde navigatielijn.
12. Selecteer Registratie stoppen (B) als het perceel is afgewerkt.



Pagina Adaptieve krommen instellen

A—Pauzeren

B—Aanslag

BELANGRIJK: Stop met registreren voordat het volgende perceel wordt binnengereden. De adaptieve krommegegevens kunnen anders van het laatste perceel worden gewist voordat de adaptieve krommegegevens van het volgende perceel worden geregistreerd.

OPMERKING: De opgeslagen adaptieve krommegegevens worden aan de geselecteerde cliënt-, boerderij- en perceelnaam toegewezen. De gegevens worden in het interne geheugen van het display opgeslagen tot ze door de gebruiker worden gewist. Ze kunnen ook van het ene naar het andere display worden overgedragen.

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1692100048683 -18-19SEP23-7/8

Een recht pad registreren of rond obstakels navigeren

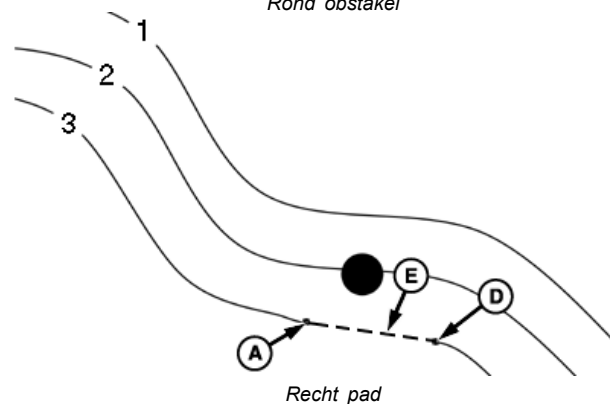
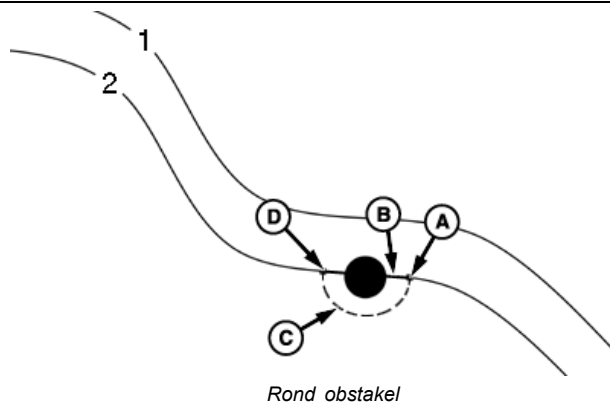
1. Registratie starten.
2. Selecteer Registratie pauzeren om de registratie van het pad van een voertuig tijdelijk te stoppen.
3. Registratie selecteren om de registratie van de adaptieve kromme te hervatten.

De afstand tussen de punten waar de registratie werd GEPAUZEERD en HERVAT wordt aangeduid door een rechte lijn. Dit kan nuttig zijn bij een lang recht stuk of bij het navigeren rond obstakels.

OPMERKING: Het langste overbruggingssegment (lijnsegment aangemaakt tussen GEPAUZEERD en ONGEPAUZEERD) dat kan worden aangemaakt is een afstand van 0,8 km (0.5 mi [2640 ft]). Als de afstand groter is, is er geen lijnsegment en is het pad onderbroken.

A—Registratie GEPAUZEERD
B—Overbruggingssegment wordt gegenereerd om twee punten te verbinden
C—Trekkerpad niet geregistreerd tijdens pauzering

D—Registratie HERVAT
E—Pad geregistreerd als een rechte lijn tussen punten A en D



zb48j1t,1692100048683 -18-19SEP23-8/8

PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

AB-krommen

PC9028 —UN—16APR06

Theorie van de werking

De modus AB krommen laat de bestuurder over trajecten met parallelle krommen rijden, met eindpunten aan de ene of andere kant van het perceel. De begeleidingssporen lopen parallel aan het spoor in de ene of ander richting en worden op basis van het oorspronkelijke spoor gegenereerd om te verzekeren dat stuurfouten niet in het gehele perceel worden gedupliceerd.

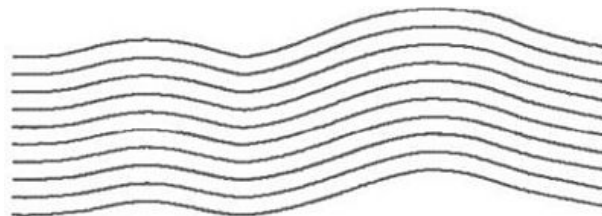
Spoor 0 is het referentiespoor waarop alle volgende gebogen trajecten in het perceel gebaseerd zijn. Nadat de eerste AB-kromme (Spoor 0) is aangemaakt, worden 4 sporen gegenereerd. Het systeem blijft aanvullende trajecten genereren wanneer de machine langs het laatste op het scherm weergegeven traject rijdt.

OPMERKING: De mogelijkheid om een traject over te slaan is beschikbaar in de modus AB-gebogen stuurlijn.

Informatie over pad van AB-kromme genereren -

Naarmate het systeem de eerste trajecten genereert na het registreren van Spoor 0 of bij het genereren van verdere trajecten, wordt de tekst "AB-kromme genereren" op de perspectiefweergave weergegeven. Gedurende deze tijd kunt u niet van paden afwijken.

Grenzen van gegenereerde AB-kromme - De aanvankelijk geregistreerde AB kromme moet minstens 10 ft lang zijn om een geldige AB-kromme voor begeleiding te zijn. Het voertuig moet binnen 400 meter (0.25 mijl) zijn van waar Spoor 0 is geregistreerd voordat het systeem kan beginnen met het genereren van gebogen paden. Als het voertuig zich aan deze uiterste grens bevindt, kan het enkele minuten duren voordat een pad is gegenereerd



Modus AB-krommen

dat op het scherm te zien is. Gedurende deze tijd wordt "AB-kromme genereren" op het scherm weergegeven.

Meerdere AB-krommen in een perceel - Een perceel kan meerdere AB-krommen bevatten. Elke AB-gebogen stuurlijn voor een perceel moet worden geregistreerd en een unieke naam krijgen.

Sporen nummeren - Sporen worden genummerd om het mogelijk te maken trajecten over te slaan en om te helpen bij het vinden van trajecten. Het richtinglabel (N, Z, O of W) wordt gedefinieerd door de richting die is vastgesteld tussen het eerste en laatste punt van de kromme.

De kromming van het pad verandert naarmate de navolgende paden meer convex of concaaf worden.

Een nieuw AB gebogen spoor aanmaken

De volgende procedure gebruiken om de eerste AB-kromme (Spoor 0) in te stellen, waarop de volgende gebogen trajecten in het perceel gebaseerd zijn.

OPMERKING: Per perceel kunnen meerdere AB-krommen worden geregistreerd. Deze moeten afzonderlijk namen krijgen en worden geregistreerd.

zb48j1t,1692100403680 -18-17SEP23-1/7

1. Selecteer Menu.

PC582158 —UN—01AUG23



Menu

zb48j1t,1692100403680 -18-17SEP23-2/7

2. Selecteer GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1692100403680 -18-17SEP23-3/7

3. Selecteer Geleiding.

PC590571 —UN—17AUG23



zb48j1t,1692100403680 -18-17SEP23-4/7

4. Selecteer AB-krommen in de Spoorvolgmodus.

PC590565 —UN—17AUG23



AB-krommen in de Spoorvolgmodus.

5. Selecteer de naam van de AB-krommen in Spoornaam. Als er geen naam bestaat, maakt u een nieuwe naam aan door nieuw spoor te selecteren

6. Rijd naar de gewenste locatie in het perceel om het spoor te starten.

a. Pauzeren

7. Registratie starten. Selecteer Registratie.

8. Registratie wordt vervangen door het volgende nadat deze is geselecteerd:

zb48j1t,1692100403680 -18-17SEP23-5/7

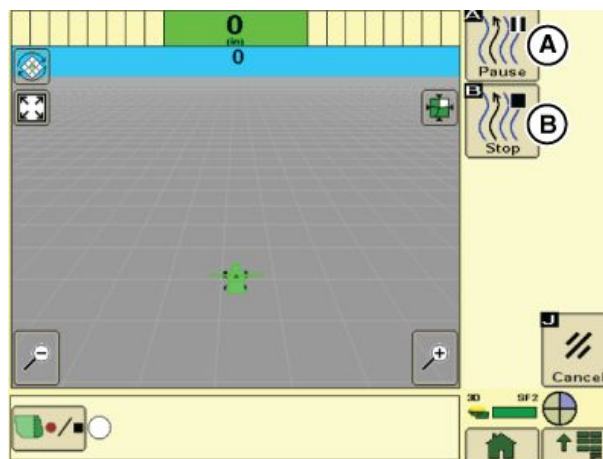
b. Aanslag

9. Rijd het initiële traject af. Een blauw begeleidingsspoor verschijnt op de kaart.

OPMERKING: Als u recht vooruitrijdt, wordt het geregistreerde pad eventueel niet achter het machinepictogram op het display weergegeven. Het pad verschijnt wanneer de machine een bocht maakt.

10. Door op Registratie stoppen (B) te drukken aan het einde van het traject, wordt het spoor in het geheugen opgeslagen.

OPMERKING: Als het GPS-signaal tijdens de registratie verloren gaat, stopt de registratie en wordt de AB-kromme die tot dat punt werd geregistreerd, opgeslagen. Als de AB-kromme niet is wat de bestuurder bedoelde, kan de kromme worden gewist met behulp van Spoor wissen op de pagina Setup Begeleidingsspoor.



Pagina AB-kromme instellen

A—Pauzeren

B—Aanslag

PC590590 —UN—17AUG23

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1692100403680 -18-17SEP23-6/7

Een recht pad registreren of rond obstakels navigeren

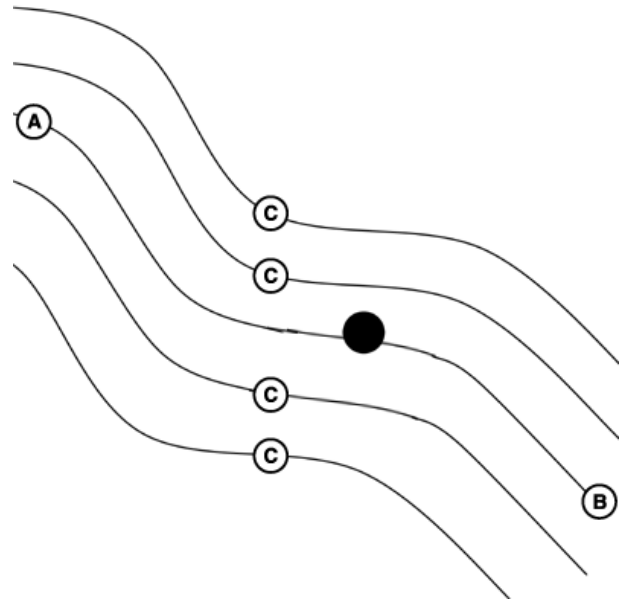
1. Registratie van AB-krommen starten
2. Selecteer Registratie pauzeren om de registratie van het pad van een voertuig tijdelijk te stoppen.
3. Selecteer Registratie AB-krommen om de registratie van de AB kromme te hervatten.

De afstand tussen de punten waar de registratie werd gepauzeerd en hervat wordt aangeduid door een rechte lijn. Dit kan nuttig zijn bij een lang recht stuk of bij het navigeren rond obstakels.

OPMERKING: Het langste overbruggingssegment (lijnsegment aangemaakt tussen gepauzeerd en hervat) dat kan worden aangemaakt is een afstand van 0,8 km ((0.5 miles) (2640 ft)). Als de afstand groter is, is er geen lijnsegment en is het pad onderbroken.

A—Pauzeren voor obstakel
B—Hervatten na obstakel

C—Van Spoor 0 gegenereerde paden



Rond obstakels navigeren

PC9030C —UN—27OCT06

zb48j1t,1692100403680 -18-17SEP23-7/7

Cirkelspoor

PC582158 —UN—01AUG23

Theorie van de werking

Cirkelspoor helpt bestuurders in concentrische cirkels te rijden op percelen met een irrigatiesysteem met centraal zwenkpunt. Gebruikers kunnen op allerlei manieren een eerste cirkel maken. Als de eerste cirkel is gedefinieerd, worden alle volgende cirkels in het perceel gemaakt.

De modus cirkelspoor is beschikbaar voor Handmatige begeleiding; maar om AutoTrac in de modus Cirkelspoor te gebruiken is activering van zowel AutoTrac als Pivot Pro vereist. Activering van Pivot Pro is alleen beschikbaar in Noord-Amerika.

De coördinaten van de breedtegraad en de lengtegraad van het middelpunt van de cirkel worden opgeslagen en gekoppeld aan een perceelnaam. Als geen perceel is geselecteerd wanneer het middelpunt van de cirkel wordt gedefinieerd, worden globale middelpunten opgeslagen. Middelpunten van cirkels kunnen voor toekomstig gebruik worden opgevraagd.

Een nieuw cirkelspoor aanmaken

1. Selecteer Menu.



Menu

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1692100524545 -18-17SEP23-1/6

2. Selecteer GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100524545 -18-17SEP23-2/6

3. Selecteer Geleiding.

PC590571 —UN—17AUG23



Geleiding

zb48j1t,1692100524545 -18-17SEP23-3/6

4. Selecteer Cirkelspoor in spoorvolgmodus
5. Selecteer de naam van het cirkelspoor in Spoornaam. Als er geen naam bestaat, maakt u een nieuwe naam aan door nieuw spoor te selecteren
6. Rijd naar de gewenste locatie in het perceel om het spoor te starten.

PC590567 —UN—17AUG23



Cirkelspoor in spoorvolgmodus

Methode Cirkel rijden

Cirkels afrijden - Er wordt een cirkelspoor aangemaakt door minstens 10 procent van de gewenste cirkel af te

rijden. Het wordt aanbevolen de hele cirkel te rijden voor een optimale berekening van het middelpunt van de cirkel en om een accurater spoor te krijgen.

1. Rijd naar de gewenste locatie in het perceel om een cirkelvormig traject te rijden.

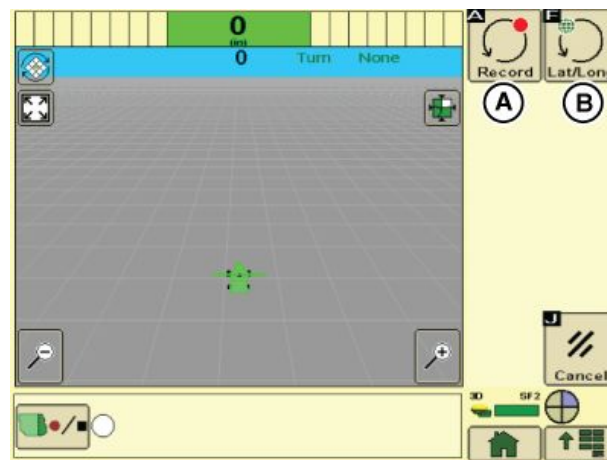
zb48j1t,1692100524545 -18-17SEP23-4/6

2. Selecteer de registratie (A) om het cirkelspoor aan te drijven.
3. Selecteer Cirkelregistratie stoppen. De cirkelspooren worden automatisch aangemaakt met de in de Setup gedefinieerde spoorafstand.

OPMERKING: Cirkelregistratie stoppen wordt weergegeven wanneer genoeg van de cirkel is gereden om het middelpunt te berekenen.

A—Registreren

B—Bgr/lgr



Pagina Cirkelspoor instellen

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1692100524545 -18-17SEP23-5/6

PC590591 —UN—17AUG23

Methode bgr/lgr

1. Selecteer bgr/lgr (B) spoor.
2. De gewenste breedte- en lengtegraadwaarden in decimale graden invoeren. De vorige waarden voor de breedtegraad en de lengtegraad die aan het perceel waren gekoppeld, worden weergegeven wanneer het invoerscherm voor het eerst wordt weergegeven.
3. Sla de waarden op door Accepteren (C) te selecteren. De cirkelsporen worden automatisch aangemaakt met de in de Setup gedefinieerde spoorafstand.

OPMERKING: Het kan nodig zijn om het voertuig op het spoor om de mast van het zwenkpunt uit te lijnen of Spoor verschuiven centreren te gebruiken om de sporen uit te lijnen met het voertuig.

A—breedtegraad
B—lengtegraad

C—Accepteren

Middelpunt

zb48j1t,1692100524545 -18-17SEP23-6/6

PC590584 —UN—17AUG23

Row Finder

PC582158 —UN—01AUG23

1. Selecteer Menu.



Menu

zb48j1t,1692279954088 -18-17SEP23-1/3

2. Selecteer GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692279954088 -18-17SEP23-2/3

3. Selecteer Geleiding.
4. Selecteer rijenzoeker in spoorvolgmodus
5. Ga naar Weergave.
6. Selecteer Rij instellen.

PC590571 —UN—17AUG23



Geleiding

zb48j1t,1692279954088 -18-17SEP23-3/3

Generation 4-display—Stuurlijn

Rechte stuurlijn

PC28961 —UN—24APR23

1. Selecteer Menu.



Menu

zb48j1t,1692106465016 -18-17SEP23-1/9

2. AutoTrac-geleiding selecteren.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac-geleiding

zb48j1t,1692106465016 -18-17SEP23-2/9

3. Selecteer Spoor instellen

PC590575 —UN—17AUG23



Stuurlijn instellen

zb48j1t,1692106465016 -18-17SEP23-3/9

4. Selecteer Nieuw spoor als er geen bestaand spoor beschikbaar is.

PC590576 —UN—17AUG23



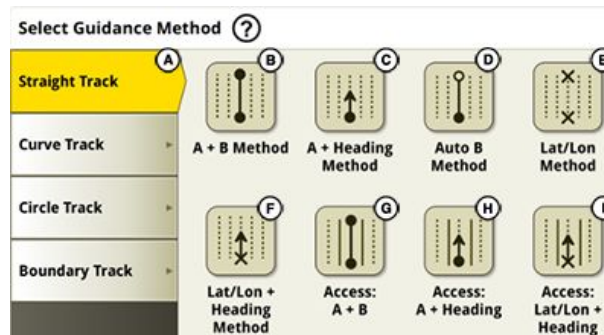
Nieuw spoor

zb48j1t,1692106465016 -18-17SEP23-4/9

5. Selecteer Recht spoor (A). Selecteer een methode uit de beschikbare opties.

A—Rechte stuurlijn
B—A + B methode
C—A + richtingsmethode
D—Auto B-methode
E—Methode breedte/lengte

F—Methode breedte/lengte + richting
G—Toegang: A + B
H—Toegang: A + richting
I—Toegang: Bgr/Lgr + Richting



Opties Rechte spoor

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1692106465016 -18-17SEP23-5/9

PC28845 —UN—22AUG23

6. Selecteer de naam van de stuurlijn.

PC590577 —UN—17AUG23

Track Name

Track 1



Spoornaam

zb48j1t,1692106465016 -18-17SEP23-6/9

7. Perceel selecteren

PC590578 —UN—17AUG23

Field

South 40



Perceel

zb48j1t,1692106465016 -18-17SEP23-7/9

9. Selecteer A Instellen.

PC590579 —UN—17AUG23

Set A

A instellen

zb48j1t,1692106465016 -18-17SEP23-8/9

10. Selecteer B Instellen.

PC590580 —UN—17AUG23

Set B

B instellen

zb48j1t,1692106465016 -18-17SEP23-9/9

Gebogen spoor

PC28961 —UN—24APR23

1. Selecteer Menu.



Menu

zb48j1t,1692108125002 -18-17SEP23-1/6

2. AutoTrac-geleiding selecteren.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac-geleiding

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1692108125002 -18-17SEP23-2/6

3. Selecteer Spoor instellen

PC590575 —UN—17AUG23



Stuurlijn instellen

zb48j1t,1692108125002 -18-17SEP23-3/6

4. Selecteer Nieuw spoor als er geen bestaand spoor beschikbaar is.

PC590576 —UN—17AUG23



Nieuw spoor

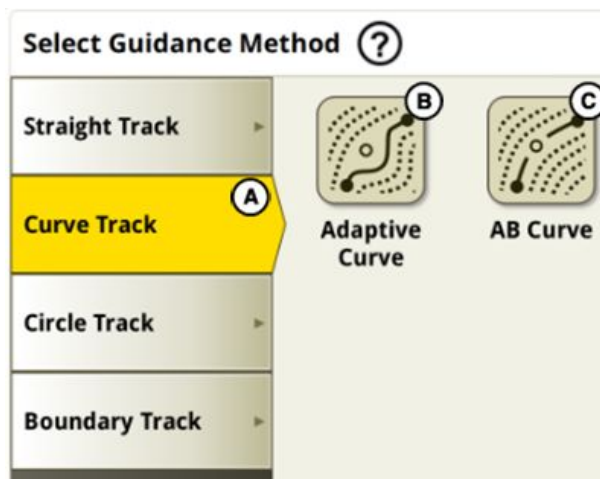
zb48j1t,1692108125002 -18-17SEP23-4/6

5. Selecteer Gebogen spoor (A). Selecteer een methode uit de beschikbare opties.

6. Rijd naar de gewenste locatie in perceel.

A—Gebogen spoor
B—Adaptief gebogen spoor

C—AB-kromme



Opties Gebogen spoor

zb48j1t,1692108125002 -18-17SEP23-5/6

PC28846 —UN—22AUG23

7. Selecteer Registratie (A) om de registratie te starten.

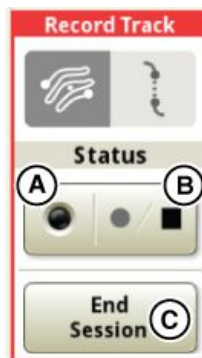
8. Selecteer Sessie beëindigen (C) om de registratie te beëindigen.

9. Selecteer OK om de sessie op te slaan of Annuleren om terug te keren naar de registratiesessie van de kromme.

OPMERKING: Na beëindiging kunnen aanvullende gebogen segmenten aan de sessie worden toegevoegd door het spoor te bewerken.

A—Registreren
B—Pauzeren/stoppen

C—Sessie beëindigen



Spoor registreren

zb48j1t,1692108125002 -18-17SEP23-6/6

PC590588 —UN—17AUG23

Cirkelspoor

PC28961 —UN—24APR23

1. Selecteer Menu.



Menu

zb48j1t,1692108138989 -18-17SEP23-1/7

2. AutoTrac-geleiding selecteren.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac-geleiding

zb48j1t,1692108138989 -18-17SEP23-2/7

3. Selecteer Spoor instellen

PC590575 —UN—17AUG23



Stuurlijn instellen

zb48j1t,1692108138989 -18-17SEP23-3/7

4. Selecteer Nieuw spoor als er geen bestaand spoor beschikbaar is.

PC590576 —UN—17AUG23



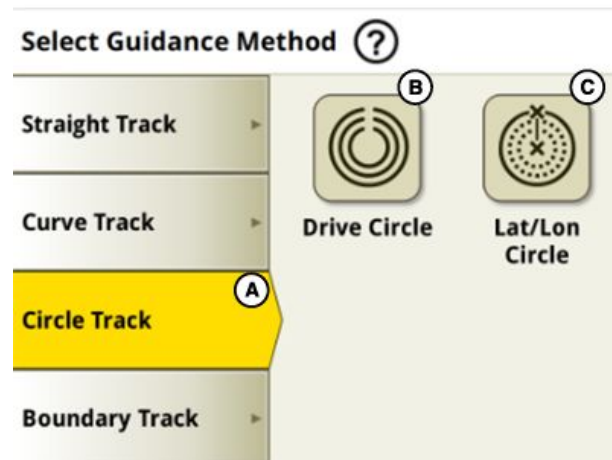
Nieuw spoor

zb48j1t,1692108138989 -18-17SEP23-4/7

5. Selecteer Cirkelspoor (A). Selecteer een methode uit de beschikbare opties.

A—Cirkelspoor
B—Cirkel afrijden

C—Geografische
breedte/lengte cirkel



Opties Cirkelspoor

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1692108138989 -18-17SEP23-5/7

PC28847 —UN—22AUG23

Cirkel afrijden

1. Rijd naar de gewenste locatie in het perceel om een cirkelvormig traject te rijden.
2. Selecteer Start (A) om een nieuwe stuurlijn te registreren.
3. Rijd het gewenste cirkeltraject.
4. Selecteer Gereed (B) om de registratie te stoppen.

OPMERKING: Gereed weergegeven wanneer genoeg van de cirkel is gereden om het middelpunt te berekenen.

A—Start
B—Gereed

C—Annuleren



Kromme/cirkelspoor

zb48j1t,1692108138989 -18-17SEP23-6/7

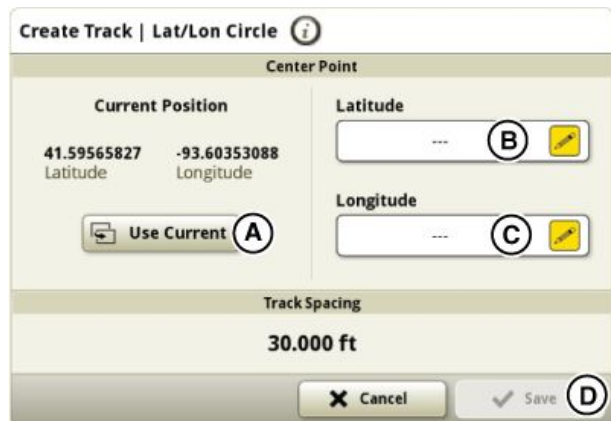
PC590587 —UN—17AUG23

Geografische breedte/lengte cirkel

1. Rijd naar de gewenste locatie in het perceel om een cirkelvormig traject te rijden.
2. Selecteer Stroomsterkte gebruiken (A) als de huidige breedte- en lengtegraad correct is.
3. Selecteer breedtegraad (B) en lengtegraad (C).
4. Selecteer Opslaan (H).

A—Actuele gebruiken
B—breedtegraad

C—lengtegraad
D—Opslaan



Bgr/lgr cirkelspoor

zb48j1t,1692108138989 -18-17SEP23-7/7

PC590592 —UN—17AUG23

Grensspoor

PC28961 —UN—24APR23

1. Selecteer Menu.



Menu

zb48j1t,1692108148895 -18-17SEP23-1/5

2. AutoTrac-geleiding selecteren.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac-geleiding

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1692108148895 -18-17SEP23-2/5

3. Selecteer Spoor instellen

PC590575 —UN—17AUG23



Stuurlijn instellen

zb48j1t,1692108148895 -18-17SEP23-3/5

4. Selecteer Nieuw spoor als er geen bestaand spoor beschikbaar is.

PC590576 —UN—17AUG23



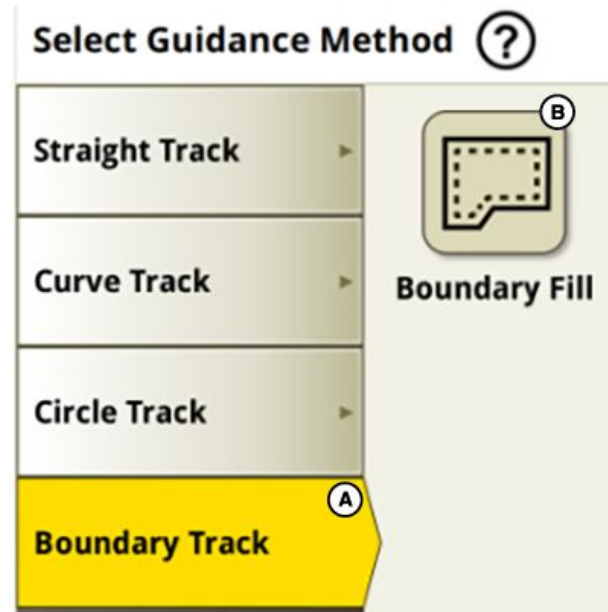
Nieuw spoor

zb48j1t,1692108148895 -18-17SEP23-4/5

5. Selecteer een grensstuurlijn (A). Selecteer Grensvulling (B).
6. Selecteer een perceel en grens om een grensvulspoor te genereren.
7. Selecteer Volgende om grensvulling in te stellen.

A—Grensspoor

B—Grens vullen



Opties Grensspoor

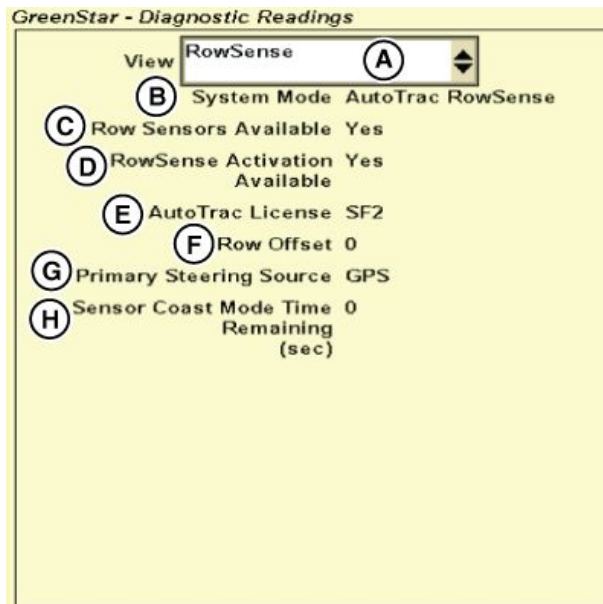
zb48j1t,1692108148895 -18-17SEP23-5/5

PC28848 —UN—22AUG23

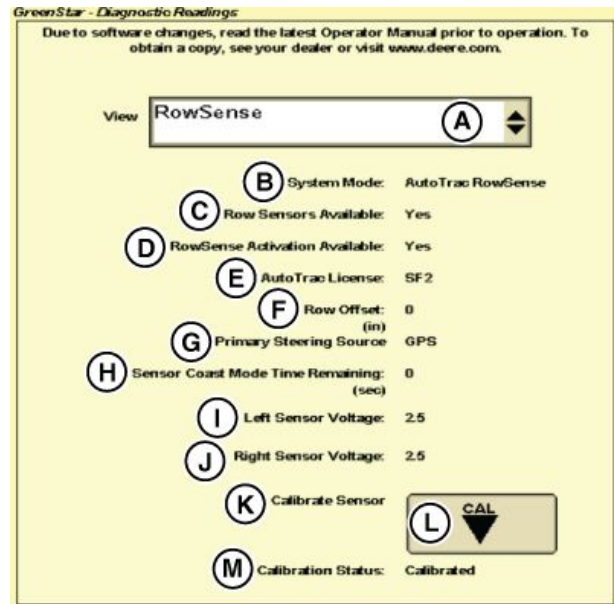
Diagnose

Diagnoseschermen voor GreenStar 3

OPMERKING: Mogelijke diagnostische antwoorden met korte verklaring.



Diagnostische metingen voor GreenStar 3 CommandCenter™



Diagnosemetingen van GreenStar 3-display

- A—Weergave
B—Systeemmodus
C—Rijensensoren beschikbaar
D—Activering RowSense beschikbaar
E—AutoTrac-licentie
F—Rij-offset
G—Hoofdbron besturing
H—Resterende tijd sensor vrijloopmodus

Rijensensors beschikbaar:

- A - Ja
- B - Nee

Activering rijenbegeleiding beschikbaar:

- A - Ja (indien AutoTrac RowSense GS3 activering beschikbaar is)
- C - Nee (indien AutoTrac RowSense GS3 activering niet beschikbaar is)

AutoTrac licentie:

- A - Ja (SF1)
- B - Ja (SF2)
- C - Nee

Rij-offset:

- Huidige waarde rij-offset, gemeten afstand in (in.) of (mm).

Hoofdbron besturing:

- A - Geen

- I— Spanningswaarde linkersensor
J— Spanningswaarde rechtersensor
K— Sensor kalibreren

- B - GPS
- C - Rijensensors

Resterende tijd sensor vrijloopmodus:

- Afteltimer geeft seconden weer bij verlies van GPS-signaal.

Spanningswaarde linkersensor

- Bij rust zou de spanningswaarde van de sensor lager moeten zijn dan 2,5 V.

Spanningswaarde rechtersensor

- Bij rust zou de spanning van de sensor hoger moeten zijn de 2,5 V.

Sensor kalibreren

Kalibratiestatus

- Gekalibreerd
- Niet gekalibreerd

- L—CAL
M—Kalibratiestatus

zb48j1t,1692098536255 -18-12SEP23-1/1

Diagnosescherm voor Gen4

Status AutoTrac AutoTrac-status geeft het AutoTrac-cirkeldiagram en de Wisseltoets AutoTrac AAN/UIT weer.

OPMERKING: De waarden voor de spoorvolgingsprestaties en omstandigheden worden doorlopend berekend als AutoTrac actief is (4/4 cirkeldiagram) en de lijn wordt gevolgd. De waarden worden niet bijgewerkt als AutoTrac naar 3/4 of 2/4 cirkeldiagram daalt en de waarden in '---' worden gewijzigd in 1/4 cirkeldiagram.

Spoorvolgprestaties (A)

OPMERKING: Elk van de volgende waarden wordt weergegeven als 95-percentielwaarde. Dit betekent dat de prestaties 95% van de tijd gelijk zijn aan of groter zijn dan de weergegeven waarde.

95% spoorafwijkingfout – De afstand tussen de machine en de dichtstbijzijnde stuurlijn. De afwijkingfout neemt toe totdat de machine het punt halverwege de twee sporen bereikt. De afwijkingfout neemt vervolgens af omdat de machine dicht bij het volgende spoor komt.

	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)
Spoorafwijkingfout (alle spoortypen)	4 cm (1.6 in)	8 cm (3.2 in)	12 cm (4.7 in)

95% richtingsfout – Verhouding van de machinerichting ten opzichte van het huidige spoor. Onder goede

omstandigheden moeten deze waarden gelijk zijn aan of lager zijn dan:

	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)
Rechte stuurlijn	0,8°	1°	1,2°
Kromme/Cirkelspoor (deze waarde is afhankelijk van de scherppte van de kromme). Scherpere krommen hebben hogere waarden.)	1,6°	3,0°	3,6°

95% gierhoek – De draaisnelheid van de machine die de spoorvolgprestaties beïnvloedt. Onder goede

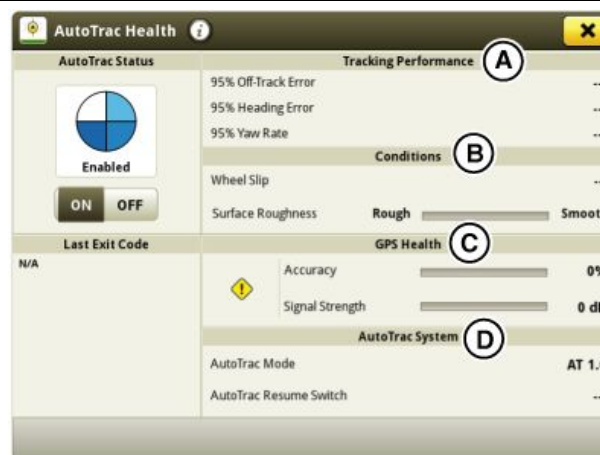
omstandigheden moeten deze waarden gelijk zijn aan of lager zijn dan:

	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)
Rechte stuurlijn	1°	1,5°	1,8°
Kromme/Cirkelspoor (deze waarde is afhankelijk van de scherppte van de kromme). Scherpere krommen hebben hogere waarden.)	2°	4,5°	5,4°

Conditie (B)

OPMERKING: Waarden die buiten het optimale bereik vallen, worden met een gele LED-statusindicator aangeduid. Waarden die binnen het optimale bereik vallen, worden met een groene LED-statusindicator aangeduid.

Oppervlakteruwheid – Meting van het oppervlak dat door machine wordt bewerkt. Dit wordt berekend aan



Diagnosescherm voor Gen4

A—Spoorvolgprestaties
B—Conditie

C—Gps-status
D—AutoTrac-systeem

Onder goede omstandigheden moeten deze waarden gelijk zijn aan of lager zijn dan:

Wielslip – Het wielslippercentage wordt gemeten door de wielsnelheidsmeting van de machine en de gps-snelheid te vergelijken. Een waarde groter dan 6% geeft aan dat de wielslip de AutoTrac-prestaties mogelijk negatief beïnvloedt.

GPS-status (C)

Nauwkeurigheid – De positienuwkeurigheid van de ontvanger die als percentage wordt weergegeven. Er is een nauwkeurigheid van 100% vereist voor het

behalen van de geadverteerde nauwkeurigheid en herhaalbaarheid.

Signaalsterkte – De kwaliteit van het StarFire-correctiesignaal dat door de ontvanger wordt ontvangen.

AutoTrac-systeem (D)

AutoTrac-modus - Geeft het type AutoTrac-regeleenheid aan dat op de machine is geïnstalleerd.

Regeleenheid	AutoTrac modus
AT2 (7R serienr. 110101—, 8R serienr. 160001—, 8RT serienr. 923001—, 8RX serienr. 801001—)	AT 2.0
AT1 (geïntegreerde of af fabriek geïnstalleerde AutoTrac-regeleenheid)	AT 1.0
AutoTrac-regeleenheid 300	ATC 300
AutoTrac-regelaar Raven	ATC Raven
AutoTrac-regeleenheid Reichardt	ATC Reichardt
AutoTrac-regeleenheid Deere	ATC Deere
AutoTrac Universal 300	ATC 300
AutoTrac Universal 200	ATC 200
AutoTrac Universal 100	ATC 100

AutoTrac-resumeschakelaar – Staat op AAN als de AutoTrac-resumeschakelaar wordt ingedrukt en op UIT als de resumeschakelaar wordt losgelaten.

zb48j1t,1692676792441 -18-23AUG23-2/2

Rijensensors reinigen

Rijensensors reinigen

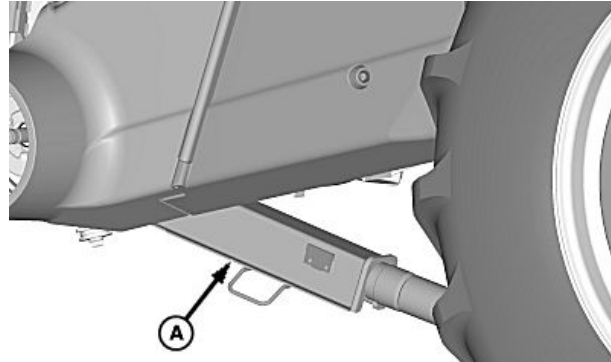
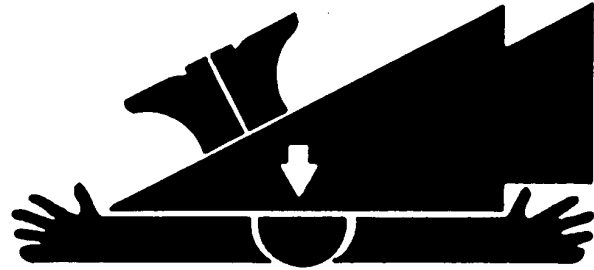
⚠ WAARSCHUWING: Zet de motor **UIT**, schakel de parkeerrem in en haal de sleutel uit het contactslot.

Hef het maaibord en laat de borgbeugel (A) op de stang van de hydraulische cilinder zakken.

Dagelijks controleren of de rijensensors moeten worden gereinigd. Als materiaal zich heeft opgehoopt op de sensors, kan dit de vrije beweging belemmeren en de prestaties nadelig beïnvloeden. Haal vuil uit de sensors en de omgeving om de rijensensors te reinigen. Controleer of de sensors vrij bewegen zonder belemmering.

Controleer jaarlijks op overmatige slijtage van de bussen en assen van de sensor. Vervang indien nodig.

A—Veiligheidsstop



TS696 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

KR43067,00000B3 -18-11NOV08-1/1

Index

	Pagina		Pagina
A		O	
Activering.....	20-1	Offsets	
Adaptieve krommen		Rijengeleiding	25-6, 30-2
AutoTrac-modus	40-7	Offsetwaarde	20-1
Documentatiemodus	40-7	Onderhoud	
Handmatige registratie.....	40-7	Rijensensors reinigen	60-1
Algemeen		P	
Algemeen		Pictogram	
Handelsmerken	-3	Rijensensor	35-1
AutoTrac-modus		R	
Adaptieve krommen	40-7	Reinigen	
C		Rijensensors	60-1
Compatibiliteit.....	20-1	Rij-invoermodus	
D		Toets Hervatten.....	15-1
Diagnose	55-1	Rijengeleiding	
Documentatiemodus		Diagnose.....	55-1
Adaptieve krommen	40-7	Instellingen offset	25-6, 30-2
G		Uitlijning	25-6, 30-2
Geen signaal		Rijengeleidingsmodus	
Rijensensor	35-1	Toets Hervatten.....	15-1
Gemonteerd		Rijensensor	
Rijensensor	35-1	Geen signaal.....	35-1
Gewasverdelers.....	25-6, 30-2	Gemonteerd	35-1
GPS		Pictogram.....	35-1
Rijensensor	35-1	Statusstoets	15-1
H		Werkt met GPS	35-1
Handmatige registratie		Rijensensors	
Adaptieve krommen	40-7	Kalibratie	25-8, 30-3
I		Reinigen.....	60-1
Instelling		Spanningswaarden	25-8, 30-3
Toets Hervatten.....	15-1	Uitlijning stengels	25-6, 30-2
K		Wachttijd	15-1
Kalibratie		S	
Diagnose.....	55-1	Sensorstatus inschakelen/uitschakelen.....	15-1
Rijensensors	25-8, 30-3	Signaalwoorden begrijpen	5-1
Keren op een wendakker.....	35-2	Spanningswaarden	
M		Rijensensors	25-8, 30-3
Multifunctionele bedieningshendel	15-1	SSU	15-1
O		Storing zoeken	
P		Diagnosescherm.....	55-1
Pictogram		Systeem inschakelen.....	15-1
Rijensensor	35-1	T	
R		Toets 2	
Reinigen		Toets Hervatten.....	15-1
Rijensensors	60-1	Toets 3	
Rij-invoermodus		Toets Hervatten.....	15-1
Toets Hervatten.....	15-1		
Rijengeleiding			
Diagnose.....	55-1		
Instellingen offset	25-6, 30-2		
Uitlijning	25-6, 30-2		
Rijengeleidingsmodus			
Toets Hervatten.....	15-1		
Rijensensor			
Geen signaal.....	35-1		
Gemonteerd	35-1		
Pictogram.....	35-1		
Statusstoets	15-1		
Werkt met GPS	35-1		
Rijensensors			
Kalibratie	25-8, 30-3		
Reinigen.....	60-1		
Spanningswaarden	25-8, 30-3		
Uitlijning stengels	25-6, 30-2		
Wachttijd	15-1		
S			
Sensorstatus inschakelen/uitschakelen.....	15-1		
Signaalwoorden begrijpen	5-1		
Spanningswaarden			
Rijensensors	25-8, 30-3		
SSU	15-1		
Storing zoeken			
Diagnosescherm.....	55-1		
Systeem inschakelen.....	15-1		
T			
Toets 2			
Toets Hervatten.....	15-1		
Toets 3			
Toets Hervatten.....	15-1		

Vervolg op volgende pagina

	Pagina
Toets Hervatten	
Instelling.....	15-1
Rij-invoermodus.....	15-1
Rijengeleidingsmodus.....	15-1
Toets 2.....	15-1
Toets 3.....	15-1
Tussenruimte tussen rijen	25-6, 30-2

U

Uitlijning	
Rijengeleiding	25-6, 30-2
Uitlijning stengels	
Rijensensors	25-6, 30-2

V

Veiligheid	
Veilig onderhoud, praktijk.....	5-2
Vereisten	20-1

W

Wachttijd.....	15-1
----------------	------

John Deere servicedocumentatie beschikbaar

Technische informatie

Technische informatie is verkrijgbaar bij John Deere. Publicaties zijn beschikbaar in geprinte vorm of op CD-ROM.

Bestellingen kunnen op de volgende manieren worden uitgevoerd:

- John Deere Technical Information Store:
www.JohnDeere.com/TechInfoStore
- Bel 1-800-522-7448
- Neem contact op met uw John Deere-dealer

Beschikbare informatie omvat:

ONDERDELENCATALOGUS met onderhoudsdelen die beschikbaar zijn voor uw machine met opengewerkte tekeningen ter ondersteuning van de identificatie van de



TS189 —UN—17JAN89

juiste onderdelen. Ook nuttig bij uit elkaar nemen en in elkaar zetten.

DX,SERVIT -18-07DEC16-1/4

GEBRUIKSHANDLEIDINGEN verschaffen informatie over veiligheid, bediening, instandhouding en onderhoudsinformatie.



TS191 —UN—02DEC88

DX,SERVIT -18-07DEC16-2/4

TECHNISCHE HANDLEIDINGEN bevatten onderhoudsinformatie voor uw machine. Ze bevatten specificaties, afbeeldingen van de procedures voor in elkaar zetten en uit elkaar nemen, stroomschema's van hydraulische olie en bedradingsschema's. Sommige producten hebben aparte handleidingen voor reparatie en diagnose-informatie. Sommige componenten, zoals motoren, zijn beschikbaar in een aparte technische handleiding voor componenten.



Vervolg op volgende pagina

DX,SERVIT -18-07DEC16-3/4

TS224 —UN—17JAN89

LESPROGRAMMA inclusief vijf uitgebreide series boeken met gedetailleerde basisinformatie onafhankelijk van de fabrikant:

- De serie Agricultural Primer behandelt technologie voor landbouw en veehouderij.
- De serie Farm Business Management behandelt een breder gebied en biedt praktische oplossingen op het gebied van marketing, financiering, uitrusting en functionele standaardisatie.
- Algemene onderhoudshandleidingen beschrijven reparatie en onderhoud van velduitrusting.
- Algemene gebruikshandleidingen voor de machinewerking behandelen machinecapaciteiten en instellingen, verbetering van de prestaties en efficiënt werken op het veld.
- Algemene handleidingen over compacte uitrusting bieden instructies voor service en onderhoud van de uitrusting tot 40 PTO-pk.



TS1663—UN—10OCT97

DX,SERVLIT -18-07DEC16-4/4

Met John Deere Service komt het werk af

John Deere helpt u graag

KLANTTEVREDENHEID is belangrijk voor John Deere.

Onze dealers willen graag snel en efficiënt voor u klaarstaan:

- Onderhoud van en onderdelen voor uw uitrusting.
- Geschoolde onderhoudstechnici en de vereiste diagnose- en reparatietoestellen voor uw uitrusting.

KLANTTEVREDENHEID EN HET OPLOSSEN VAN PROBLEMEN

Uw John Deere dealer ondersteunt u graag bij het oplossen van uw problemen.

1. Raadpleeg uw dealer, met de volgende informatie paraat:

- Machinemodel en productidentificatienummer
- Datum van aankoop
- Soort probleem

2. Bespreek het probleem met de onderhoudsmanager van de dealer.

3. Als het probleem niet kan worden opgelost, het probleem met de dealermanager bespreken en om ondersteuning vragen.

4. Bij een blijvend of voor uw dealer onoplosbaar probleem uw dealer vragen om John Deere te raadplegen. Of raadpleeg Ag Customer Assistance Center op 1-866-99DEERE (866-993-3373), of schrijf een e-mail naar www.deere.com/en_US/ag/contactus/.



TS201—UN—15APR13

DX,IBC,2 -18-02APR02-1/1

Met John Deere Service komt het werk af

Met John Deere Service komt het werk af