

AutoTrac RowSense Combine and Cotton



JOHN DEERE

KASUTUSJUHEND

AutoTrac RowSense Combine
and Cotton

OMPFP24389 VÄLJAANNE K3 (ESTONIAN)

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



Sissejuhatus

Eessõna

Täname, et ostsite John Deere'i toote.

LUGEGE KÄESOLEV KASUTUSJUHEND tähelepanelikult läbi, et õppida seadet õigesti kasutama ja hooldama. Selle tegematajätmise tagajärjeks võib olla enese vigastamine või seadme kahjustamine. See kasutusjuhend ning ohutusmärgid seadmel võivad olla saadaval ka muudes keeltes. (Tellimiseks külastage veebisaiti <https://techpubs.deere.com/>.)

SEDA KASUTUSJUHENDIT TULEB lugeda teie seadme lahutamatuks osaks ning see peab olema seadmega kaasas, kui te selle edasi müüte.

MÕÕDUD on selles juhendis antud nii meetermõõdustikus kui ka USA-s kasutusel olevas mõõdustikus. Kasutage ainult sobivaid varuosi ja kinnitust detaile. Meeter- ja tollmõõdustikus kinnitust detaile võivad vajada erinevaid meeter- või tollmõõdustikus mutrivõtmeid.

PAREM JA VASAK külg lähtuvad masina või tööseadise edasiliikumise suunast.

KIRJUTAGE TOOTE IDENTIFIKATSIOONINUMBRID (P.I.N.) kasutusjuhendisse. Märkige kõik numbrid täpselt üles, et seadme varguse korral selle otsimist lihtsustada.

Neid numbreid on vaja ka John Deere'i edasimüüjal, kui tellite varuosasid. Hoidke identifikaatsiooni numbrite varukoopiaid masinast ja seadmest eemal.

GARANTII on osa John Deere'i klienditoest neile, kes kasutavad ja hooldavad masinat selles juhendis esitatud nõuete järgi. Garantiitingimused on selgitatud garantiitunnistuses või teatises, mille pidite saama edasimüüjalt.

See garantii kindlustab, et John Deere toetab oma tooteid defektide ilmnemisel garantiiperioodi jooksul. Mõningatel juhtudel pakub John Deere ka täiendusi põllul, tihti kliendi jaoks tasuta ja seda isegi siis, kui toote garantiiperiood on lõppenud. Kui masinat on kasutatud valesti või seda on jõudluse muutmiseks tehase tehnilistes andmetes esitatud väärtusi ületades muudetud, kaotab garantii kehtivuse ja võidakse keelata modifikatsioonide lisamine.

Kui te ei ole selle seadme esimene omanik, siis on teie enda huvides teatada seerianumber John Deere'i esindajale. See hõlbustab teie teavitamist John Deere'i tooteuundustest ja muudest asjakohastest teemadest.

Seerianumber:

zb48j1t,1692254533140 -21-17AUG23-1/1

Kaubamärgid

Kaubamärgid	
AMS™	Deere and Company kaubamärk
Android™	Google Inc. kaubamärk.
Apple®	Apple, Inc kaubamärk.
AutoTrac™	Deere and Company kaubamärk
Bluetooth®	Ettevõtte Bluetooth SIG kaubamärk
CommandCenter™	Deere and Company kaubamärk
GreenStar™	Deere and Company kaubamärk
iGrade™	Deere and Company kaubamärk
iTEC™	Deere and Company kaubamärk
JDLINK™	Deere and Company kaubamärk
John Deere Remote Display Access™	Deere and Company kaubamärk
Microsoft®	Ettevõtte Microsoft Corporation kaubamärk USA-s ja teistes riikides
RowSense™	Deere and Company kaubamärk
Service ADVISOR™	Deere and Company kaubamärk
StarFire™	Deere and Company kaubamärk
StellarSupport™	Deere and Company kaubamärk
Surface Water Pro	Deere and Company kaubamärk
Windows®	Ettevõtte Microsoft Corporation kaubamärk USA-s ja teistes riikides

bvmsit,1690521760389 -21-22AUG23-1/1

Sisukord

Lehekülg

Ohutus

Tundke ohutusteavet	5-1
Signaalsõnadest arusaamine	5-1
Ohutusjuhendite järgimine	5-1
Ohutu, hooldamine	5-2
Käsitsege elektroonilisi komponente ja krosnsteine ohutult	5-2
Roolimisabi süsteemide ohutu kasutamine	5-3
Kasutage turvavööd nõuetekohaselt	5-3
Hoidke heedritest eemale	5-3

Regulatiiv- ja vastavusteave

EÜ vastavusdeklaratsioon	10-1
--------------------------------	------

Taastenuup

Jätkamisnupu seadistamine	15-1
---------------------------------	------

AutoTrac RowSense

Ülevaade	20-1
----------------	------

2012. mudeliaasta ja uuemate masinate süsteemi seadistamine ja kalibreerimine

AutoTrac RowSense'i seadistamine	
GreenStari ekraani abil	25-1
AutoTrac RowSense'i seadistamine 4.	
põlvkonna ekraani kasutades	25-4
Reajuhiku nihke seadistamine	25-6
Reasisestuse seadistamine	25-6
Reaanduri kalibreerimistoiming	
GreenStari ekraani kasutades	25-7
Reaanduri kalibreerimistoiming 4.	
põlvkonna ekraani kasutades	25-8

2011. mudeliaasta ja vanemate masinate süsteemi seadistamine ja kalibreerimine

Süsteemi AutoTrac RowSense seadistamine	30-1
Reajuhiku nihke seadistamine	30-2
Reaandurite kalibreerimine	30-3

Süsteemi lubamine

Ekraanid ja märgutuled	35-1
Reaandurite rakendamine	35-2

GreenStar 3 ekraan – rada

Sirge rada	40-1
Kohanduvad kurvid	40-5
AB-kõverad	40-8

Lehekülg

Ringikujuline rada	40-10
Realeidja	40-11
Vaheta rada	40-12
Kraavirada	40-12
Kaldatammi rada	40-12

GreenStar 3 CommandCenter – rada

Sirge rada	45-1
Kohanduvad kurvid	45-3
AB-kõverad	45-7
Ringikujuline rada	45-9
Realeidja	45-11

4. põlvkonna ekraan – rada

Sirge rada	50-1
Kurviline rada	50-2
Ringikujuline rada	50-4
Piirirada	50-5

Diagnostika

GreenStar 3 diagnostikaekraanid	55-1
4. põlvkonna diagnostikaekraan	55-2

Reaandurite puhastamine

Reaandurite puhastamine	60-1
-------------------------------	------

Algupärane juhend. Selles kasutusjuhendis sisalduv kogu informatsioon, joonised ja tehnilised andmed põhinevad väljaandmise hetke kõige värskemal informatsioonil. Muudatuste tegemiseks jäetakse endale õigus neist eelnevalt teatamata.

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

Ohutus

Tundke ohutusteavet

See on hoiatusmärk. Olge selle märgi nägemisel valvas, et vältida võimalikke kehavigastusi.

Järgige soovituslikke ettevaatusabinõusid ja ohutuid kasutamistavasid.



DX,ALERT -21-03OCT22-1/1

T81388 —UN—28JUN13

Signaalsõnadest arusaamine

OHT; signaalsõna OHT tähistab ohtlikku olukorda, mis võib mittevältimisel põhjustada surma või raskeid kehavigastusi.

HOIATUS; signaalsõna HOIATUS tähistab ohtlikku olukorda, mis võib mittevältimisel põhjustada surma või raskeid kehavigastusi.

ETTEVAATUST; signaalsõna ETTEVAATUST tähistab ohtlikku olukorda, mis võib mittevältimisel põhjustada kergeid või keskmise raskusega kehavigastusi. ETTEVAATUST võib lisaks kasutada hoiatusena ohtlike võtete eest, mis võivad põhjustada isikukahju.

Signaalsõnu (OHT, HOIATUS või ETTEVAATUST) kasutatakse koos hoiatusmärkidega. OHT tähistab kõige tõsisemaid ohtusid. Hoiatussildid OHT või HOIATUS asuvad spetsiifiliste ohukohtade läheduses. Hoiatussildid



ETTEVAATUST sisaldavad üldisi ettevaatusabinõusid. ETTEVAATUST osutab käesolevas juhendis ka ohutusjuhiste.

DX,SIGNAL -21-05OCT16-1/1

TS187 —21—30SEP88

Ohutusjuhendite järgimine

Lugege hoolikalt kõiki käesolevas juhendis sisalduvaid ohutusjuhiseid, samuti kõiki masinal olevaid hoiatussilde. Hoidke hoiatussildid heas seisukorras. Asendage puuduvad ohutusmärgid või kahjustada saanud ohutusmärgid. Veenduge, et praegused hoiatussildid saaks kantud ka masina uutele komponentidele ja varuosadele. Varuhoiatussilde saab John Deere'i esindajalt.

Teistelt tarnijatelt saadud varuosade ja komponentide kohta võib olla täiendavat ohutusteavet, mida ei ole antud kasutusjuhendis välja toodud.

Õppige, kuidas masinat käitada ning juhtimiseadmeid õigesti kasutada. Ärge lubage kellelgi sellega töötada ilma eelneva juhendamiseta.

Hoidke masin töökorras. Lubamatud muudatused masina juures võivad kahjustada selle tööd ja/või ohutust ning mõjutada masina kasutust.



Kui te ei mõista selle juhendi mis tahes osa ning vajate abi, võtke ühendust kohaliku John Deere'i edasimüüjaga.

DX,READ -21-01AUG22-1/1

TS201 —UN—15APR13

Ohutu, hooldamine

Enne töö alustamist tutvuge vastava hooldusprotseduuriga. Hoidke hoolduse ajal ala puhas ja kuiv.

Ärge kunagi hooldage, määrige ega seadistage masinat selle liikumise ajal. Hoidke käed, jalad ja riided liikuvatest osadest eemal. Lülitage võimsuse edastamine välja ja liigutage rõhu eemaldamiseks juhtimisseadmeid. Langetage lisaseadmed maapinnale. Seisake mootor. Eemaldage võti. Laske masinal jahtuda.

Toestage kindlalt kõik masinaosad, mis hoolduseks üles tuleb tõsta.

Hoidke kõik osad heas seisukorras ja nõuetekohaselt paigaldatuna. Parandage kahjustused viivitamatult. Asendage kulunud või purunenud osad. Eemaldage määrde-, õli- või prahikogumid.

Iseliikuvatel seadmetel ühendage enne elektrisüsteemide reguleerimist või masina keevitamist aku maanduskaabel (-) lahti.

Pukseeritavatel tööseadistel ühendage enne elektrisüsteemi komponentide hooldamist või masina keevitamist kõik juhtmekimbud traktori küljest lahti.

Puhastamise või töötamise käigus kõrgelt kukkumine võib põhjustada tõsiseid vigastusi. Kasutage kõikjale mugavaks juurdepääsuks redelit või platvormi. Kasutage tugevaid ja turvalisi toetuspunkte ning käepidemeid.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -21-28FEB17-1/1

Käsitsege elektroonilisi komponente ja krosnsteine ohutult

Seadmetele kinnitatavate elektrooniliste komponentide paigaldamise ajal kukkumine võib põhjustada tõsiseid vigastusi. Kasutage kinnituskohale kergesti ligipääsemiseks redelit või platvormi. Kasutage tugevat ja turvalist jalgealust ning käepidemeid. Ärge paigaldage ega eemaldage komponente märgades või jäistes tingimustes.

RTK baasjaama paigaldamiseks või hooldamiseks tornis või mõnes muus kõrges kohas kasutage litsenseeritud ronijat.

Seadmel kasutatava GPS vastuvõtja antenni paigaldamiseks või hooldamiseks kasutage õigeid tõstetehnikaid ning kasutage sobivaid kaitsevahendeid. Antenn on raske ja seda on ebamugav käsitseda. Kui



kinnituskohta ei pääse maapinnalt või hooldusplatvormilt, läheb vaja kahte inimest.

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -21-24AUG10-1/1

Roolimisabi süsteemide ohutu kasutamine

Ärge kasutage navigeerimissüsteeme sõiduteedel. Enne sõiduteele sõitmist tuleb navigeerimissüsteemid alati välja lülitada (keelata). Ärge üritage lülitada navigeerimissüsteemi sisse (rakendada) sõiduteel transportimise ajal.

Navigeerimissüsteem on mõeldud juhi abistamiseks tõhusamal juhtimisel põllul. Masina teekonna eest vastutab alati juht. Navigeerimissüsteemid ei tuvasta ega väldi automaatselt kokkupõrkeid takistuste või muude masinatega.

Roolimisabi süsteemid on rakendused, mis automatiseerivad masina roolimist. Selle alla kuuluvad muu hulgas AutoTrac, iTEC, AutoTraci pööramisautomaatika, AutoTrac tööseadise juhtimine (passiivne), AutoTrac Universal, AutoTrac Controller, AutoTrac ja Machine Sync.

Juhi ja kõrvalseisjate vigastuste vältimiseks pidage meeles järgmist.

- Kunagi ei tohi minna liikuvale masinale ega sellelt maha tulla.
- Veenduge, et masin, tööseadis ja roolimisabi süsteem oleksid õigesti seadistatud.
 - Kontrollige, kas iTEC-i, AutoTraci pööramisautomaatika või AutoTraci tööseadise juhtimise (passiivne) kasutamisel on piirid täpselt määratletud.
 - Kui kasutate Machine Synci, veenduge, et järelsõitja lõpp-punkt oleks kalibreeritud nii, et masinate vahele jääb piisav vahemaa.
- Olge valvas ning jälgige ümbrust.
- Kui on vaja vältida ohte põllul, kõrvalisi isikuid, seadmeid või muid takistusi, võtke juhtimine üle.
- Lõpetage masina kasutamine, kui halb nähtavus raskendab masina kasutamist või teel asuvate inimeste ja takistuste märkamist.
- Arvestage masina kiiruse valikul põllutingimusi, nähtavust ja masina konfiguratsiooni.

bvmsit,1690521594604 -21-28JUL23-1/1

Kasutage turvavööd nõuetekohaselt

Vältige masina ümberminekust tingitud raskeid või eluohtlikke vigastusi.

See masin on varustatud kaitsetarindiga (ROPS). Kaitsetarindiga ROPS töötamisel kasutage turvavööd.

- Hoidke kinnituskeelest kinni ning tõmmake turvavöö üle kere.
- Sisestage kinnituskeel pandlasse. Kuulake, et käiks klõpsatus.
- Tõmmake turvavööd kinnituskeelest, et veenduda, kas turvavöö on kindlat kinni.
- Asetage turvavöö üle puusade.

Kui kinnitusdetailid, pannal, vöö või inertstõkesti on vigastatud, vahetage kogu turvavöö välja.

Kontrollige turvavööd ja selle kinnitusdetalle vähemalt kord aastas. Pöörake tähelepanu lõdvenenud kinnitusdetailidele ja vöö vigastustele, nagu sisselõiked,



TS1729 —UN—24MAY13

narmendamine, ülemäärane või ebaloosulik kulumine, värvuse muutus või hõõrdunud kohad. Osade asendamisel kasutage üksnes teie masina jaoks ettenähtud osi. Pöörduge John Deere esindaja poole.

DX,ROPS1 -21-22AUG13-1/1

Hoidke heeditest eemale

Lõikeaparaati, tigu, hasplit ja söötevaltse ei saa nende funktsiooni tõttu täielikult kinni katta. Hoidke nendest liikuvatest elementidest töö ajal eemale. Enne masina hooldamist või ummistuse kõrvaldamist lahutage alati peasidur, seisake mootor ja eemaldage pealüliti võti.



ES 118 704

ES118704 —UN—21MAR95

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

Regulatiiv- ja vastavusteave

EÜ vastavusdeklaratsioon

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

Allnimetatud isik tõendab järgmist

Toode: AutoTrac™ RowSense™ AutoTrac™ RowSense™

vastab järgmiste direktiivide kõikidele asjakohastele sätetele ning olulistele nõuetele:

Direktiiv	Number	Tõendamise meetod
Elektromagnetilise ühilduvuse direktiiv	2004/108/EÜ	Isesertifitseerimine direktiivi II lisa järgi

Tehnilise toimiku täitmiseks volitatud Euroopa Ühenduses asuva isiku nimi ja aadress:

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

Deklareerimise koht: Kaiserslautern,
Saksamaa

Nimi: Aaron Senneff

Deklareerimise kuupäev: 29. juuli 2011

Ametinimetus: Engineering Manager, John Deere Intelligent
Solutions Group

Tootmisüksus: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



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

Taastenupp

Jätkamisnupu seadistamine

Mitmeotstarbelisel hooval paiknevaid aktiveerimisnuppe 2 ja 3 saab selle süsteemi korral automaatselt kasutada heedri langetamise ja süsteemi AutoTrac jätkamisnupudena, kui süsteemiga AutoTrac varustatud masin on ühendatud maisiheedriga, millel on süsteem RowSense. 2012. aasta mudelite ja uuemate masinate korral võib automaatsnuppu kasutada AutoTraci rakendamiseks; reaandurid aktiveeruvad siis, kui vili läheb tundlate vastu. (Üksikasjalikuma lisateabe saamiseks lugege peatüki Süsteemi lubamine jaotist Reasisestuse seadistamine.)



Jätkamisnupp masinal (vanemad)



Jätkamisnupp masinal (uuevad)

bvmsit,1690524195381 -21-05OCT23-1/1

PC562138 —UN—28JUL23

PC562139 —UN—28JUL23

AutoTrac RowSense

Ülevaade

Süsteem AutoTrac RowSense koosneb järgmistest komponentidest.

- Masinasse installitud ja aktiveeritud integreeritud AutoTrac, millel on tarkvarauuendus AutoTrac RowSense, mis on programmeeritud juhtimissüsteemi seadmesse (SSU); AutoTrac SF1 või aktiveeritud SF2.
 - 50- ja 60-seeria kombainide korral tuleb installida Bridge Controlleri / Gateway tarkvarauuendus.
 - 2008. aasta S-, W- ja T-seeria mudelitele ning 2009. aasta C-seeria kombainidele tuleb installida LYNX-i siin, et need ühilduks süsteemiga AutoTrac RowSense.
- Masinasse installitud ja aktiveeritud integreeritud AutoTrac, millel on tarkvarauuendus AutoTrac RowSense, mis on programmeeritud juhtimissüsteemi seadmesse (SSU); AutoTrac SF1 või aktiveeritud SF2.
- 2012. mudeliaasta ja uuemad masinad vajavad GreenStar 3 2630 ekraani või GreenStar 3 CommandCenterit või uuemat ekraani.
- 2011. mudeliaasta ja vanemad masinad vajavad GreenStar 2 2600 ekraani või GreenStar 3 2630 ekraani.
- AutoTrac RowSense'i aktiveerimine.
- GS2 AutoTrac RowSense SF1 koos GS2 AutoTrac SF1 pärandversiooni aktiveerimisega.
- GS2 AutoTrac RowSense SF2 koos GS2 AutoTrac SF2 pärandversiooni aktiveerimisega või GS2 AutoTraci aktiveerimisega.

- AutoTrac RowSense'i aktiveerimine 4. põlvkonna ekraani jaoks.
- StarFire'i vastuvõtja koos SF1, SF2, SF3 või RTK korrigeerimissignaali.
- Üks paar reaandureid, mis on paigaldatud sobivale maisiheedrile.

AutoTrac RowSense töötab kõigi olemasolevate järgimismustritega. AutoTrac töötab järgmistes režiimides. Kohanduvad kurvid, AB-kõverad, ringikujuline rada ja sirge rada. AutoTrac RowSense täiendab integreeritud AutoTraci ühilduval täppispõllunduse ekraanil süsteemi maisiteo ajal. Heakskiidetud maisiheedrile paigaldatud reaandurid tuvastavad maisivarred, et teada saada, kus rida asub. AutoTraci roolimisabi rakendus kasutab reaanduri signaali koos olemasolevate AutoTraci signaalidega, et hoida masinat roolimisabi rajal. Harilik GPS-juhtimine rakendub juhul, kui reaandurid ei edastada signaali (näiteks veest läbisõidu korral). Enamik teisi süsteemi AutoTrac funktsioone jääb samaks. Reaandur on lihtsalt veel üks asenditeabe sisend masina juhtimiseks. Kõik seirerežiimid toimivad samal viisil kui GPS-i põhise AutoTraci süsteemiga.

zb48j1t,1688365471549 -21-28SEP23-1/1

AutoTrac RowSense'i seadistamine GreenStari ekraani abil

PC582158 —UN—01AUG23

GreenStar 3 ekraani kasutamine

*MÄRKUS: Enne toote kasutamist tuleb süsteemi
AutoTrac seadistamiseks sooritada kindlasti
järgmised lisatoimingud.*



Menüü

1. Valige suvand Menüü.

zb48j1t,1690443942471 -21-17SEP23-1/13

2. Valige GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

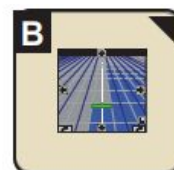


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1690443942471 -21-17SEP23-2/13

3. Valige Roolimisabi.

PC582160 —UN—01AUG23



Roolimisabi

zb48j1t,1690443942471 -21-17SEP23-3/13

4. Valige Roolimisabi seaded.

PC582161 —UN—01AUG23



Navigatsioonisätted

zb48j1t,1690443942471 -21-17SEP23-4/13

5. Valige RowSense'i sätete muutmine.

PC582162 —UN—01AUG23



RowSense'i seadete muutmine

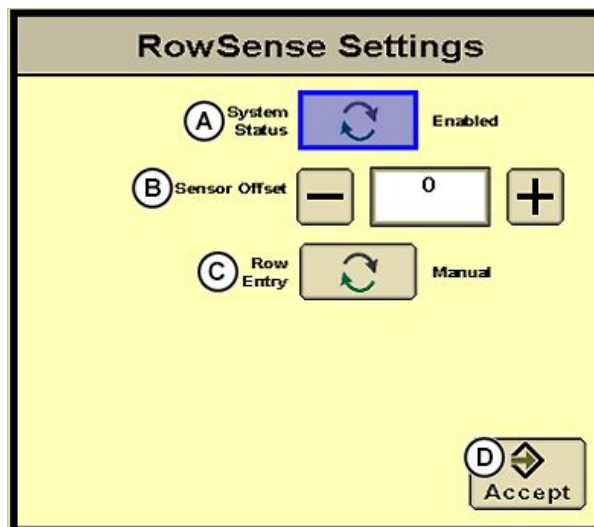
Jätakub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1690443942471 -21-17SEP23-5/13

6. Reajuhtimise andurite lubamiseks valige süsteemi olek (A).
7. Veenduge, et anduri nihke (B) väärtus oleks õige (0 on vaikeväärtus).
8. Valige vajaliku režiimi jaoks rea sisestus (C).
9. Süsteemi RowSense sätetest väljumiseks valige nupp Nõustu (D).

A—Süsteemi olek
B—Anduri nihe

C—Reasisestus
D—Nõustun



RowSense'i seadete leht

zb48j1t,1690443942471 -21-17SEP23-6/13

PC582140 —UN—28JUL23

10. AutoTrac RowSense'i ikoon kuvatakse AutoTraci roolimisabi kasutajaliidese tööaknas.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -21-17SEP23-7/13

GreenStar 3 CommandCenteri ekraani kasutamine

PC582158 —UN—01AUG23

MÄRKUS: Enne toote kasutamist tuleb süsteemi AutoTrac seadistamiseks sooritada kindlasti järgmised lisatoimingud.

1. Valige suvand Menüü.



Menüü

zb48j1t,1690443942471 -21-17SEP23-8/13

2. Valige GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1690443942471 -21-17SEP23-9/13

3. Valige Sätted.

PC582163 —UN—01AUG23



Seadistused

zb48j1t,1690443942471 -21-17SEP23-10/13

4. Valige RowSense'i sätted.

PC582164 —UN—01AUG23



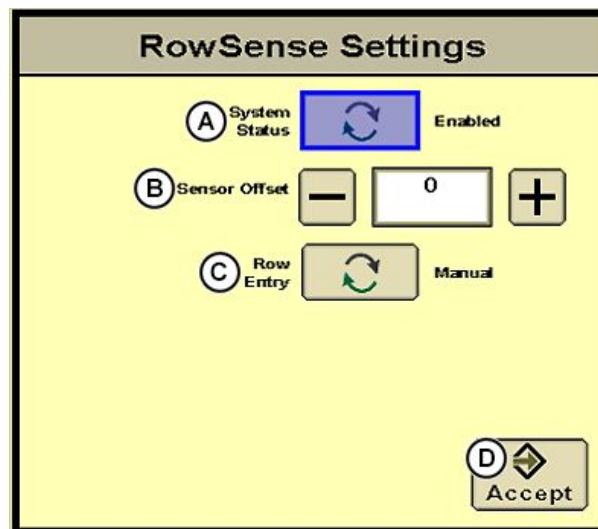
RowSense'i sätted

zb48j1t,1690443942471 -21-17SEP23-11/13

5. Reajuhtimise andurite lubamiseks valige süsteemi olek (A).
6. Veenduge, et anduri nihke (B) väärtus oleks õige (0 on vaikeväärtus).
7. Valige vajaliku režiimi jaoks rea sisestus (C).
8. Süsteemi RowSense sätetest väljumiseks valige nupp Nõustu (D).

A—Süsteemi olek
B—Anduri nihe

C—Reasisestus
D—Nõustun



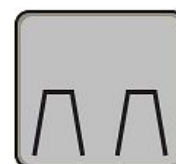
RowSense'i seadete leht

zb48j1t,1690443942471 -21-17SEP23-12/13

PC582140 —UN—28JUL23

9. AutoTrac RowSense'i ikoon kuvatakse AutoTrac Guidance'i kasutajaliidese töölehel.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -21-17SEP23-13/13

AutoTrac RowSense'i seadistamine 4. põlvkonna ekraani kasutades

PC28961 —UN—24APR23

MÄRKUS: Enne toote kasutamist tuleb süsteemi AutoTrac seadistamiseks sooritada kindlasti järgmised lisatoimingud.

1. Valige suvand Menüü.



Menüü

bvmsit,1690446889571 -21-17SEP23-1/7

2. Valige Rakendused.

PC582132 —UN—27JUL23



Rakendused

bvmsit,1690446889571 -21-17SEP23-2/7

3. Valige AutoTraci roolimisabi.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTraci roolimisabi

bvmsit,1690446889571 -21-17SEP23-3/7

4. Valige Teave.

PC582133 —UN—27JUL23



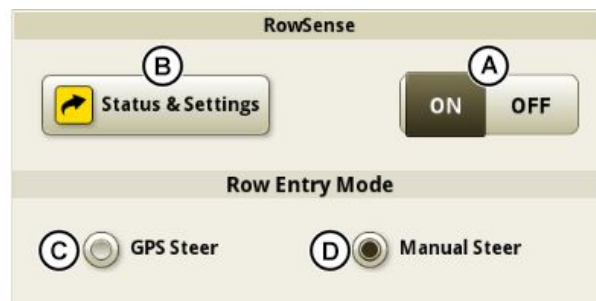
Teave

bvmsit,1690446889571 -21-17SEP23-4/7

5. Reajuhtimise andurite lubamiseks valige SEES/VÄLJAS (A).
6. Valige vajalik reale sisenemise režiim kas GPS-iga roolimine (C) või käsitsi juhtimine (D).
7. Anduri nihke seadistusele juurdepääsemiseks valige Olek ja sätted (B).

A—SEES/VÄLJAS
B—Olek ja seaded

C—GPS-iga juhtimine
D—Käsijuhtimine



RowSense'i teabeleht

Jätkub järgmisel leheküljel

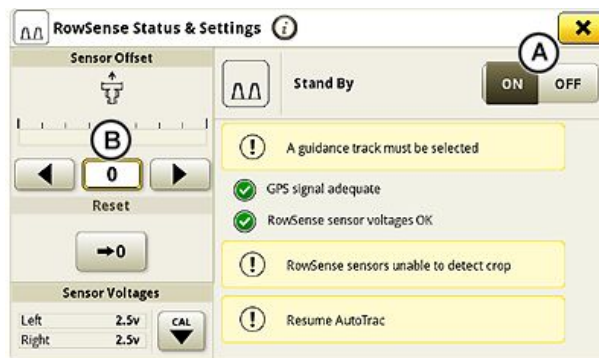
bvmsit,1690446889571 -21-17SEP23-5/7

PC582136 —UN—27JUL23

8. Veenduge, et anduri nihke (B) väärtus oleks õige (0 on vaikeväärtus).
9. Reajuhtimise andurite lubamiseks valige SEES/VÄLJAS (A).
10. RowSense'i olekust ja sätetest väljumiseks valige paremas ülanurgas X.

A—SEES/VÄLJAS

B—Anduri nihe



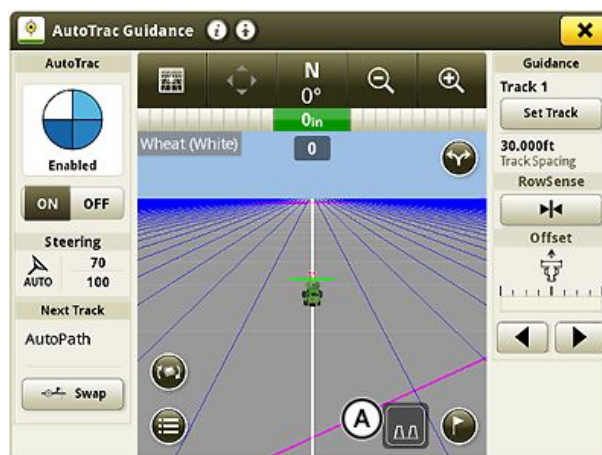
Leht RowSense'i olek ja seaded

bvwmst,1690446889571 -21-17SEP23-6/7

PC582135 —UN—27JUL23

11. AutoTrac RowSense'i ikoon (A) on nähtav AutoTraci roolimisabi rakenduse lehel.

A—AutoTrac RowSense



AutoTraci roolimisabi leht, millel on RowSense lubatud

bvwmst,1690446889571 -21-17SEP23-7/7

PC582137 —UN—28JUL23

Reajuhiku nihke seadistamine

Nihke saab reas navigeerimisele lisada, et muuta maisiheedrisse sisenevate varte joondust.

Näited, kus joondust on vaja muuta.

- Külvatud oletatav rida on maisiheedri keskel ja heeder on read segi paisanud. Nihet võib rakendada "vahe jagamiseks", nii et read oleksid endiselt kaldus, kuid mitte nii palju kui nihke puudumise korral.
- Reaanduritega põllujaotid ei ole reaga joondatud. Nihet võib rakendada vale joonduse korvamiseks, kuni andurid on võimalik ära parandada.

0-st väiksema nihkeväärtuse määramise korral võib masin kalduda sõidu ajal natuke vasakule; 0-st suurema nihkeväärtuse määramise korral jällegi veidi paremale. Vaikeväärtus on 0 ja seda saab muuta vahemikus –50 kuni 50.

1. RowSense'i sätete juurde liikumiseks tehke järgmist.

GreenStar 3 ekraan: Valige Menüü, GreenStar (GS3), Roolimisabi, Roolimisabi sätted ja seejärel valige RowSense'i sätete muutmise. Lisateavet vaadake selle peatüki jaotisest AutoTrac RowSense'i seadistamine GreenStari ekraani kasutades.

2. **GreenStar 3 CommandCenteri ekraan:** Valige Menüü, GreenStar (GS3) ja seejärel valige RowSense'i sätted. Lisateavet vaadake selle peatüki jaotisest AutoTrac RowSense'i seadistamine GreenStari ekraani kasutades.

4. põlvkonna ekraani puhul. Valige Menüü, Rakendused, AutoTraci roolimisabi, Teave ja seejärel tehke jaotises RowSense valik Olek ja sätted. Lisateavet vaadake selle peatüki jaotisest AutoTrac RowSense'i seadistamine 4. põlvkonna ekraani kasutades.

3. Sisestage anduri nihke väärtus vahemikus –50 kuni 50. Vaikeväärtus on 0.

4. **GreenStar 3 ekraan:** Süsteemi RowSense sätetest väljumiseks valige nupp Nõustu.

GreenStar 3 CommandCenteri ekraan: Süsteemi RowSense sätetest väljumiseks valige nupp Nõustu.

4. põlvkonna ekraani puhul. RowSense'i olekust ja sätetest väljumiseks valige X.

bvwmst,1690530224859 -21-14SEP23-1/1

Reasisestuse seadistamine

GreenStari ekraani kasutamine

1. RowSense'i sätete juurde liikumiseks tehke järgmist.

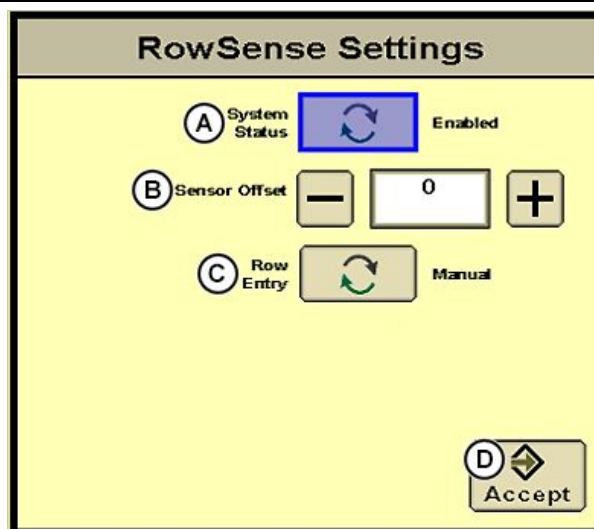
GreenStar 3 ekraan: Valige Menüü, GreenStar (GS3), Roolimisabi, Roolimisabi sätted ja seejärel valige RowSense'i sätete muutmise. Lisateavet vaadake selle peatüki jaotisest AutoTrac RowSense'i seadistamine GreenStari ekraani kasutades.

GreenStar 3 CommandCenteri ekraan: Valige Menüü, GreenStar (GS3) ja seejärel valige RowSense'i sätted. Lisateavet vaadake selle peatüki jaotisest AutoTrac RowSense'i seadistamine GreenStari ekraani kasutades.

2. Valige vajaliku režiimi jaoks rea sisestus (C).
3. Süsteemi RowSense sätetest väljumiseks valige nupp Nõustu (D).

A—Süsteemi olek
B—Anduri nihe

C—Reasisestus
D—Nõustun



RowSense'i seadete leht

PC582140 —UN—28JUL23

Jätkub järgmisel leheküljel

bvwmst,1690534615778 -21-17SEP23-1/2

4. põlvkonna ekraani kasutamine

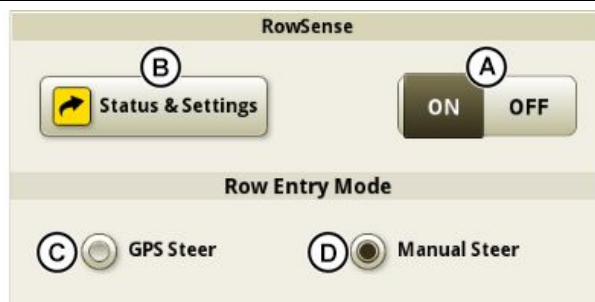
- RowSense'i sätete juurde liikumiseks tehke järgmist.
Valige Menüü, Rakendused, AutoTraci roolimisabi ja seejärel Teave.
- Reajuhtimise andurite lubamiseks valige SEES/VÄLJAS (A).
- Valige vajalik reale sisenemise režiim kas GPS-iga roolimine (C) või käsitsi juhtimine (D).
- Jaotisest RowSense'i olek ja seaded väljumiseks valige nupp X.

Käitsi:

- Sõida masinaga ritta.
- Heedri langetamiseks vajutage jätkamisnuppu esimest korda.
- Roolimisabi ja reaandurite aktiveerimiseks vajutage jätkamisnuppu teist korda.

GPS:

- Sõida masinaga ritta.
- Heedri langetamiseks ja roolimisabi aktiveerimiseks vajutage jätkamisnuppu esimest korda.



RowSense'i teabeleht

A—SEES/VÄLJAS
B—Olek ja seaded

C—GPS-iga juhtimine
D—Käsi juhtimine

- Reaandurite aktiveerimiseks vajutage jätkamisnuppu teist korda.

MÄRKUS: AutoTrac rakendub jätkamisnupu vajutamisel. Reaandurid rakenduvad vilja kokkupuutel tundlatega.

bvvmsit,1690534615778 -21-17SEP23-2/2

PC582136 —UN—27JUL23

Reaanduri kalibreerimistoiming GreenStari ekraani kasutades

See toiming sooritatakse süsteemi paigaldamisel või pärast süsteemi parandamist. Reaandurid tuleb paigaldada ja asetada vastu puhkeasendi piirikuid.

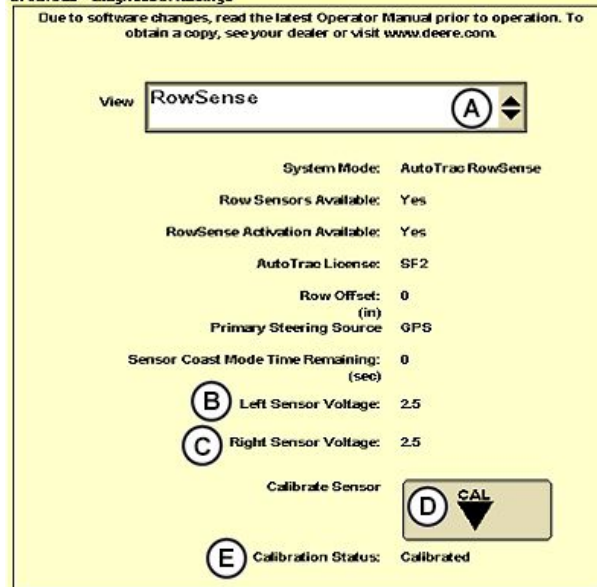
Veenduge, et vedrud hoiaksid reaandureid puhkeasendis. Tõstke heeder üles, et reaandurid ei puutuks maapinnaga kokku. Masin ei tohi liikuda.

- GreenStari diagnostikanäitude lehele liikumiseks. Valige Menüü, GreenStar (GS3) ja seejärel Diagnostika.
- Tehke rippmenüüs Vaade (A) valik RowSense.
- Lubage RowSense'i andur enne kalibreerimise alustamist. Lisateavet vaadake selle peatüki jaotisest AutoTrac RowSense'i seadistamine GreenStari ekraani kasutades.
- Veenduge, et RowSense'i andurid oleksid kalibreeritud puhkeasendi pingete alusel.

MÄRKUS: Parempoolse anduri puhkeasendi pinge peab olema suurem kui 2,5 volti. Vasakpoolse anduri puhkeasendi pinge peab olema väiksem kui 2,5 volti.

- Valige CAL (D), et salvestada anduri puhkeasendi pinged roolisüsteemi üksuse (SSU) mällu.
- Pärast kalibreerimist väljuge GreenStari diagnostikanäitude jaotisest.

GreenStar - Diagnostic Readings



Reaanduri kalibreerimine

A—Kuva
B—Vasakpoolse anduri pinge
C—Parempoolse anduri pinge

D—CAL
E—Kaliibrimise olek

bvvmsit,1690544832169 -21-17SEP23-1/1

PC582141 —UN—28JUL23

Reaanduri kalibreerimistoiming 4. põlvkonna ekraani kasutades

See toiming sooritatakse süsteemi paigaldamisel või pärast süsteemi parandamist. Reaandurid tuleb paigaldada ja asetada vastu puhkeasendi piirikuid.

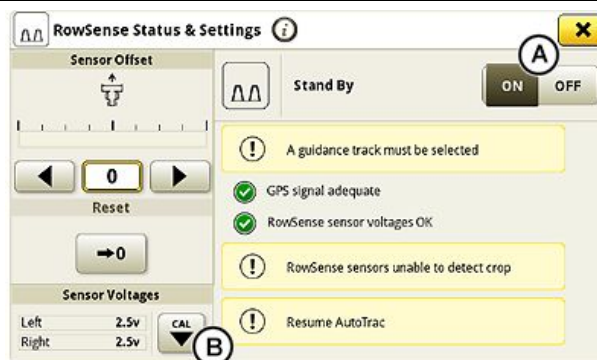
Veenduge, et vedrud hoiaksid reaandureid puhkeasendis. Tõstke heeder üles, et reaandurid ei puutuks maapinnaga kokku. Masin ei tohi liikuda.

1. RowSense'i sätete juurde liikumiseks tehke järgmist.

Valige Menüü, Rakendused, AutoTraci roolimisabi, Teave ja seejärel tehke jaotises RowSense valik Olek ja sätted.

2. Lubage RowSense'i andur enne kalibreerimise alustamist. Vaadake selle peatüki jaotist AutoTrac RowSense'i seadistamine 4. põlvkonna ekraani kasutades.
3. Veenduge, et RowSense'i andurid oleksid kalibreeritud puhkeasendi pingete alusel.

MÄRKUS: Parempoolse anduri puhkeasendi pinge peab olema suurem kui 2,5 volti. Vasakpoolse anduri puhkeasendi pinge peab olema väiksem kui 2,5 volti.



Leht RowSense'i olek ja seaded

A—SEES/VÄLJAS

B—CAL

4. Valige CAL (B), et salvestada anduri puhkeasendi pinged roolisüsteemi üksuse (SSU) mälli.

bvvmsit,1690544848389 -21-19SEP23-1/2

5. Lugege kalibreerimisprotsessi üksikasju ja valige Alusta kalibreerimist.
6. Lugege kalibreerimise eeltingimused hoolikalt läbi ja valige Edasi.
7. Pärast edukat kalibreerimist valige OK ja seejärel X, et väljuda jaotisest RowSense'i olek ja seaded.

PC582143 —UN—30JUL23



Kalibreerimise alustamine

bvvmsit,1690544848389 -21-19SEP23-2/2

Süsteemi AutoTrac RowSense seadistamine

PC582144 —UN—31JUL23

MÄRKUS: Enne toote kasutamist tuleb süsteemi AutoTrac seadistamiseks sooritada kindlasti järgmised lisatoimingud.



Menüü

1. Valige suvand Menüü.

bvmsit,1690794031707 -21-17SEP23-1/5

2. Valige algne GreenStari ekraan.

PC582145 —UN—31JUL23



Algupärane GreenStari ekraan

bvmsit,1690794031707 -21-17SEP23-2/5

3. Valige SEADISTUS.

PC582146 —UN—31JUL23



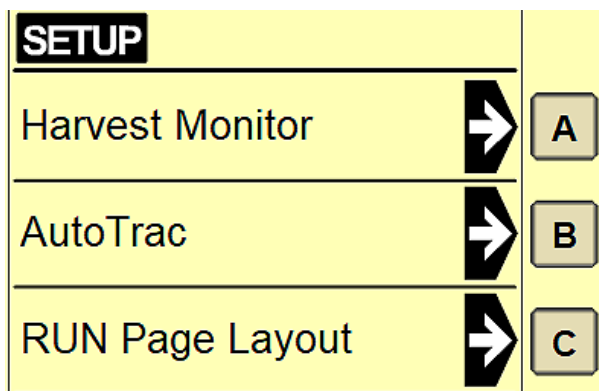
Häälestus

bvmsit,1690794031707 -21-17SEP23-3/5

4. Valige AutoTrac (B).

A—Põlluarvuti
B—AutoTrac

C—Tööakna paigutus



Seadete leht

Jätakub järgmisel leheküljel

bvmsit,1690794031707 -21-17SEP23-4/5

PC582147 —UN—31JUL23

5. Valige üksuste Reajuhtimise valik on paigaldatud (C) ja Reajuhiku valik on lubatud kõrval JAH.
6. Vajaduse korral kalibreerige reajuhtimise andurid.
7. Veenduge, et anduri nihke (E) väärtus oleks õige (100 on vaikeväärtus).

A—Juhtimistundlikkus (50–200)
B—AutoTraci kalibrimine
C—Reajhtimise lisavalik on paigaldatud
D—Reajuhtimise anduri kalibreerimine

E—Reajuhtimise nihe (50–150)
F—Vaba
G—Häälestus

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

AutoTraci seadistamise leht

bvvmst,1690794031707 -21-17SEP23-5/5

PC582148 —UN—31JUL23

Reajuhiku nihke seadistamine

Nihke saab reas navigeerimisele lisada, et muuta maisiheedrisse sisenevate varte joondust.

Näited, kus joondust on vaja muuta.

- Külvatud oletatav rida on maisiheeltri keskel ja heeder on read segi paisanud. Nihet võib rakendada vahe jagamiseks, nii et read oleksid endiselt kaldus, kuid mitte nii palju kui nihke puudumise korral.
- Reaanduritega põllujaotid ei ole reaga joondatud. Kuni andurite füüsilise joondamiseni võite vale joonduse korrigeerimiseks rakendada nihet.

100-st väiksema nihkeväärtuse määramise korral võib masin kalduda sõidu ajal natuke vasakule; 100-st suurema nihkeväärtuse määramise korral jällegi veidi paremale. Vaikeväärtus on 100 ja seda saab muuta vahemikus 50 kuni 150.

1. AutoTraci seadistuse juurde liikumiseks.

Valige Menüü, Algupärane GreenStari ekraan, SEADISTUS ja seejärel AutoTrac.

2. Valige reajuhtimise nihe (50–150) (E).

3. Sisesta reajuhiku nihke väärtus vahemikus 50–150. Vaikeväärtus on 100.

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

AutoTraci seadistamise leht

A—Juhtimistundlikkus (50–200)
B—AutoTraci kalibrimine
C—Reajhtimise lisavalik on paigaldatud
D—Reajuhtimise anduri kalibreerimine

E—Reajuhtimise nihe (50–150)
F—Vaba
G—Häälestus

bvvmst,1690794031816 -21-17SEP23-1/1

PC582148 —UN—31JUL23

Reaandurite kalibreerimine

See toiming sooritatakse süsteemi paigaldamisel või pärast süsteemi parandamist. Reaandurid tuleb paigaldada ja asetada vastu puhkeasendi piirikuid.

1. AutoTraci seadistuse juurde liikumiseks.

Valige Menüü, Algupärane GreenStari ekraan, SEADISTUS ja seejärel AutoTrac.

2. Veenduge, et vedrud hoiaksid reaandureid puhkeasendis. Tõstke heeder üles ja veenduge, et reaandurid ei puuduta maapinda. Masin ei tohi liikuda.

3. Valige Reajuhtimise anduri kalibreerimine (D).

A—Juhtimistundlikkus (50–200)

B—AutoTraci kaliibrimine

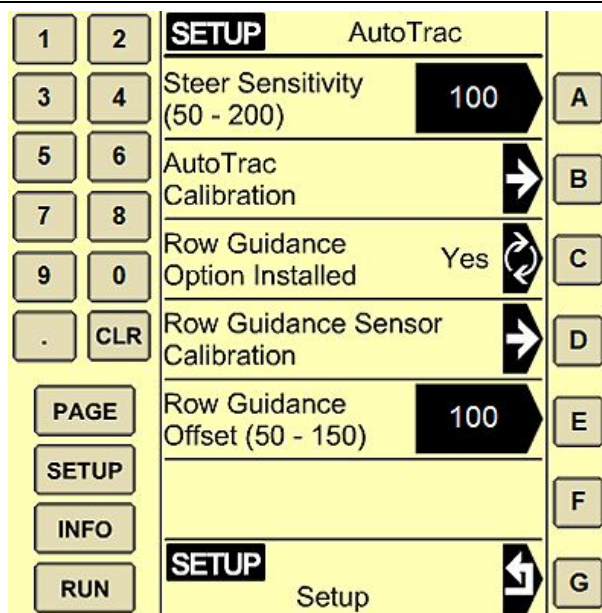
C—Reajhtimise lisavalik on paigaldatud

D—Reajuhtimise anduri kalibreerimine

E—Reajuhtimise nihe (50–150)

F—Vaba

G—Häälestus



AutoTraci seadistamise leht

bvmsit,1690794031747 -21-19SEP23-1/2

PC582148 —UN—31JUL23

4. Kalibreerige anduri jõudeasendi pinged.

5. Valige Kalibreeri reajuhiku andur (E), et salvestada anduri puhkeasendi pinged roolisüsteemi üksuse (SSU) mällu.

MÄRKUS: Parempoolse anduri puhkeasendi pinge peab olema suurem kui 2,5 volti. Vasakpoolse anduri puhkeasendi pinge peab olema väiksem kui 2,5 volti.

6. Pärast edukat kalibreerimist väljuge reaanduri kalibreerimisrežiimist.

A—Vaba

B—Vaba

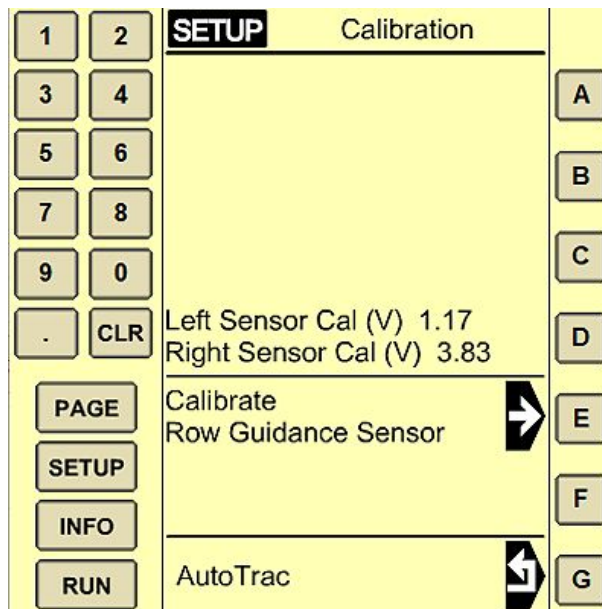
C—Vasaku anduri kalibreerimine (V): 1.17

D—Parema anduri kalibreerimine (V): 3.83

E—Reajuhiku anduri kalibreerimine

F—Vaba

G—AutoTrac



Reaanduri kalibreerimine

bvmsit,1690794031747 -21-19SEP23-2/2

PC582149 —UN—31JUL23

Süsteemi lubamine

Ekraanid ja märgutuled

Kui kasutate AutoTrac RowSense'i, võidakse ekraanil kuvada järgmised RowSense'i olekuihood.

Greenstar 2 ekraanil: Jaotises Roolimisabi vaade oleval kaardil kuvatakse AutoTrack RowSense, mis näitab, et reaandurid on saadaval (kui nupp ANDURI OLEK on lubatud).

Greenstar 3 2630 ekraanil: Jaotises Roolimisabi vaade oleval kaardil kuvatakse AutoTrack RowSense, mis näitab, et reaandurid on saadaval (kui nupp ANDURI OLEK on lubatud).

GreenStar 3 CommandCenteri ekraanil: AutoTrac RowSense kuvatakse tööaknas.

4. põlvkonna ekraanil tehke järgmist. AutoTrac RowSense kuvatakse AutoTraci roolimisabi rakenduse lehel.

Iga ikoon näitab RowSense'i olekut. RowSense'i olekuihood muutub olenevalt RowSense'i olekust halliks.

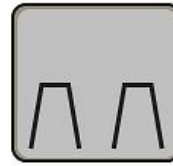
Gray — RowSense süsteem on paigaldatud.

Green — RowSense on aktiivne ning töötab GPS-i ja reaanduritega.

Yellow — RowSense on aktiivne, kuid töötab ainult reaanduri sisenditega.

Red — RowSense on aktiivne, kuid töötab ainult GPS-iga.

PC582150 —UN—01AUG23



süsteem on paigaldatud

PC582151 —UN—01AUG23



süsteem on aktiivne, töötab reaanduri ja GPS-iga

PC582152 —UN—01AUG23



GPS-side on kadunud, töötab ainult reaanduri andmetega

PC582153 —UN—01AUG23



reaanduri signaal on kadunud, töötab ainult GPS-iga

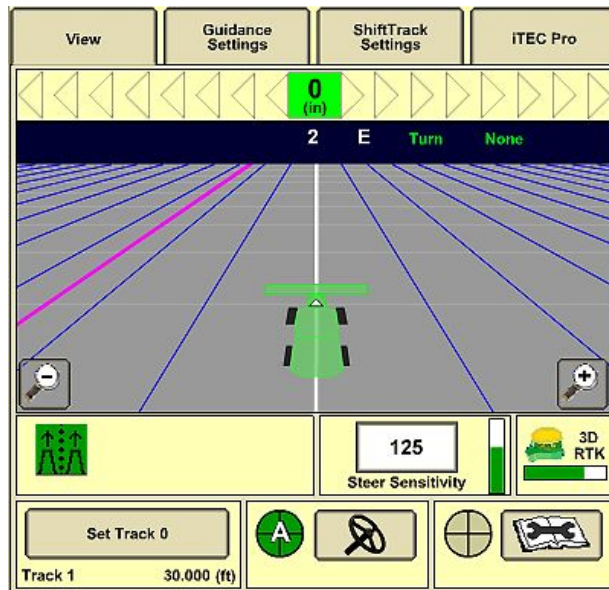
bvmsit,1690865482645 -21-17SEP23-1/1

Reaandurite rakendamine

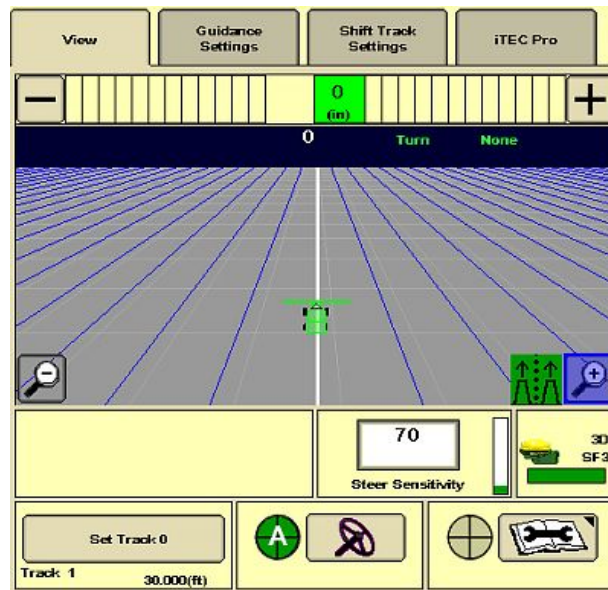
Reaandurid juhivad masinat, kui neil õnnestub rea asukoht tuvastada. AutoTrac RowSense muutub roheliseks ja näitab liikumist, andes juhile märku, et reaandurid juhivad masinat.

Pärast algusraja (punktist A punkti B või algse salvestatud kurvilise raja) määramist saab jätkamisnupu vajutada, kui masin on pooles rajavahe ja ridade suhtes vajaliku nurga all. Reaandurid hakkavad masinat juhtima kohe, kui need aktiveeruvad.

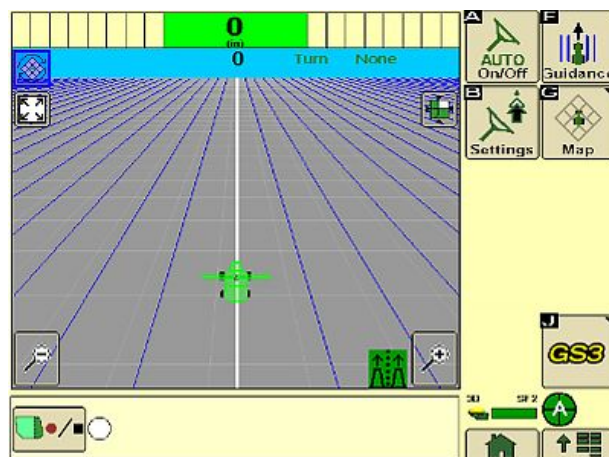
Põlluotsal pööramine. Põlluotsal pööramine käib samamoodi nagu GPS-i põhise AutoTraci korral. Juht joondub soovitud rajaga. Jätkamisnupu vajutamisel juhib süsteem AutoTrac sõiduki navigatsioonirajale. Reaandurid tuvastavad seejärel rea asukohta ja järgivad seda. Kohanduvate kurvide, ringikujulise raja ja AB-kõverate joone pikendamise funktsiooniga saab pikendada külgnevaid raja projektsioone pöörderibadele.



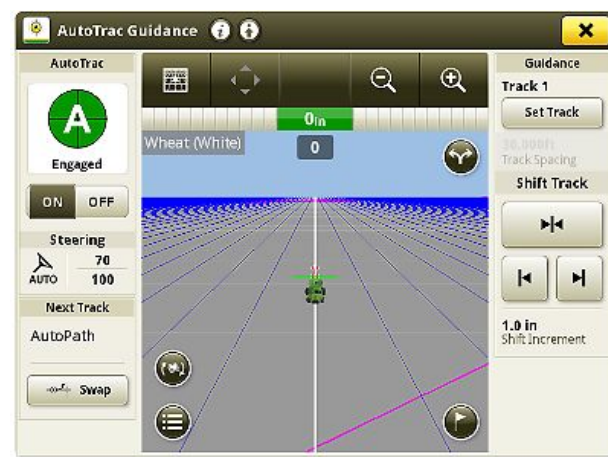
GreenStar 2 ekraan



GreenStar 3 2630 ekraan



GreenStar 3 CommandCenteri ekraan



4. põlvkonna ekraan

bwmsit,1690867627910 -21-27SEP23-1/1

GreenStar 3 ekraan – rada

Sirge rada

Sirget rada tuleb kasutada, kui vaod on sirged ja ei varieeru rohkem kui ligikaudu 1 m (3 1/4 jalga) ulatuses. Sirge rada projitseerib kõik jooned esimese raja alusel.

Kui põld on suhteliselt sirge ja suund ei muutu, siis soovitage kasutada sirget rada, sest see võimaldab reale sisenemist kõrval asuvatel töökäikudel. Rajale sisenemine on veel hõlpsam, kui põllu külvamisel kasutati AutoTraci. Jõudlus paraneb ka veekogudes rea väljalangemise perioodidel.

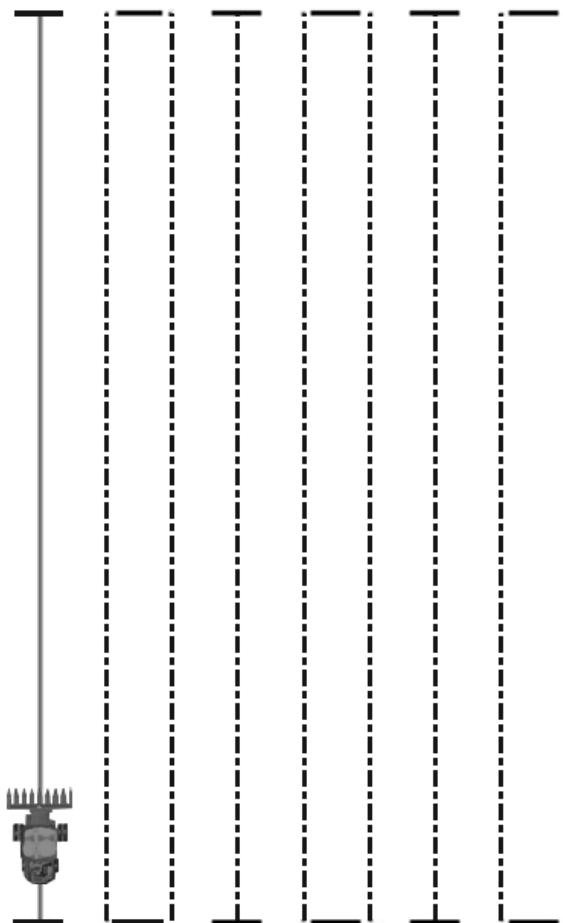
Sirge raja korral tsentreeritakse GPS-joon automaatselt. Nii tagatakse GPS-i raja õige joondus ridadega.

MÄRKUS: See funktsioon pole saadaval kohanduvates kurvides.

Raja 0 määramiseks on mitmeid meetodeid.

- A + B – raja 0 määramine toimub seda masinaga läbi sõites.
- Auto B – määrake rada 0, läbides selle masinaga.
- A + suund – raja 0 määramine toimub masina juhtimisega punkti A ja eelmääratud suunaväärtuse sisestamisega.
- Laius/pikkus – raja 0 määramine toimub eelmääratud laius- ja pikkuskoordinaadi sisestamisega punkti A ja B jaoks.
- Laius/pikkus + suund – Raja 0 määramine toimub eelmääratud laius- ja pikkuskoordinaadi sisestamisega punkti A ja B jaoks ning eelmääratud suunaväärtuse sisestamisega.

Sirge raja seadistamiseks



Sirge rada

zb48j1t,1691052171610 -21-17SEP23-1/9

PC10390 —UN—07JAN08

1. Valige suvand Menüü.

PC582158 —UN—01AUG23



Menüü

zb48j1t,1691052171610 -21-17SEP23-2/9

2. Valige GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



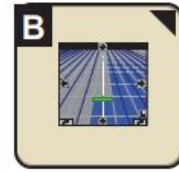
GreenStar (GS3)

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1691052171610 -21-17SEP23-3/9

3. Valige Roolimisabi.

PC582160 —UN—01AUG23



Roolimisabi

zb48j1t,1691052171610 -21-17SEP23-4/9

4. Valige Roolimisabi seaded.

PC582161 —UN—01AUG23



Navigatsioonisätted

zb48j1t,1691052171610 -21-17SEP23-5/9

5. Tehke jaotises Raja järgimise režiim valik Sirge rada.

PC589284 —UN—17AUG23

6. Valige Vaade.

MÄRKUS: Peatage salvestamine, kui koristust ei toimu.

MÄRKUS: Vaadake tööaknas olevat vastuvõtjat ja veenduge, et SF1, SF2, SF3 või RTK signaal oleks olemas.



Sirge rada jaotisest Raja järgimise režiim

7. Veenduge, et rajavahe on õige. Kui rajavahe pole õige, siis muutke rajavahet vahekaardil Roolimisabi.

zb48j1t,1691052171610 -21-17SEP23-6/9

8. Valige Määra rada 0.

PC590562 —UN—17AUG23



Raja 0 määramise leht

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1691052171610 -21-17SEP23-7/9

9. Valige jaotises Praegune rada 0 (A) raja nimi. Kui nimi puudub, looge uus raja nimi, tehes valiku Uus (C).
10. Valige jaotises Meetod (B) raja meetod.
11. Valige Määra A (F) ja sõitke masinaga raja algusesse.
12. Raja salvestamise lõpetamiseks valige Määra B (G) ja sõitke masinaga vähemalt 10 m.
Luuakse kogu põllu navigeerimisjooned.
13. AutoTrac RowSense'i käivitamiseks valige Nõustun.
14. Seadistuse tühistamiseks mis tahes ajal ja tagasipöördumiseks roolimisabi seadistamise lehele valige nupp Tühista (H).

A—Praegune rada 0
B—Meetod
C—Uus
D—Eemaldamine

E—Tehnoradade vahe
F—Määra A
G—Määra B
H—Tühista

Määra rada 0

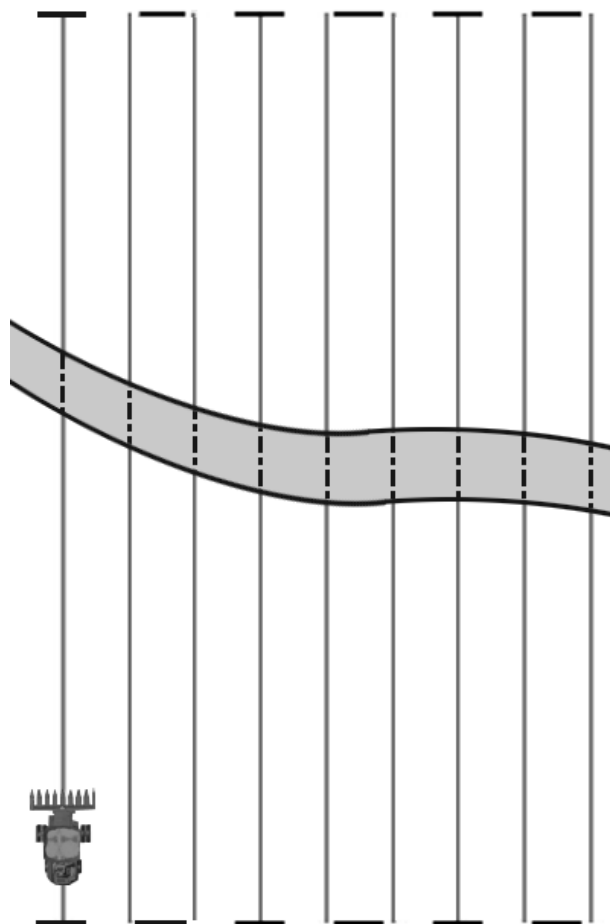
Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1691052171610 -21-17SEP23-8/9

PC590573 —UN—17AUG23

Raja väljalangemine – vees pole maisirida. Kuna sirge rada ja AB-kõverad tsentreerivad raja, siis on suurem tõenäosus, et leitakse veekogu kõrvalt õige rada.

MÄRKUS: Kui GPS ja reaanduri andmesignaali kaovad, siis ei aktiveeru süsteem enne GPS-signaali taastumist.



Vesi

PC10391 —UN—08JAN08

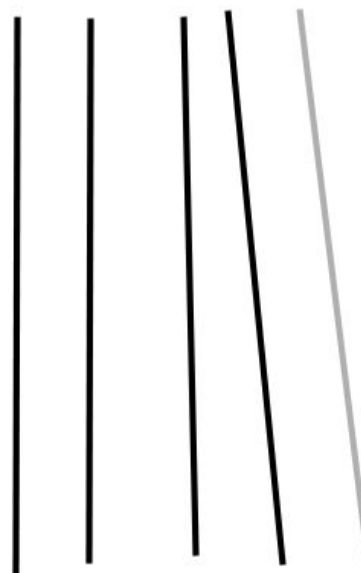
zb48j1t,1691052171610 -21-17SEP23-9/9

Kohanduvad kurvid



Töökäigu muudatused põldu läbides

PC10399 —UN—04FEB08



Suund muutub põllul olles

PC10400 —UN—04FEB08

Kohanduvaid kurve saab kasutada kõikidel põldudel. Seda on aga tungivalt soovitatav kasutada siis, kui rada põllul sõites muutub, suund muutub või kurv on U-kujuline. Kohanduvatel kurvidel on lisafunktsioon, mis võimaldab realeidja valimist lülitusnupuga. Reaandureid saab real olles kasutada masina roolimiseks. Kurvilise raja salvestamine peab olema sisse lülitatud. Nii luuakse esimene töökäik ja võimaldatakse kasutada sirge joone pikendusi.

Kohanduvad kurvid projitseeritakse naaberkäikudele, kuid need võimaldavad erineva kujuga kõverate haldamist ning prognoositud ridade võimalikud vead ei kuhju kogu põllu lõikes.

Kui põllul on mitu masinat, siis kohanduvad kurvid ei võimalda töökäiku vahele jätta. Kohanduvad kurvid võivad sellises olukorras toimida vaid siis, kui lisatakse teis(t)e masina(te) tehnoradade vahe. Nt kui põllul koos saaki koristades järgneb 12-realine heeder 8-realisele heedriale 30-tollistel ridadel, vajavad mõlemad 20-realist rajavahet (50 ft).

Kui töökäik muutub põllul sageli, siis on soovitatav kasutada kohanduvaid kurve. Kohanduvad kurvid projitseeritakse ainult järgmisele rajale.

Kohanduvate kurvide seadistamine



Kurvid on U-kujulised

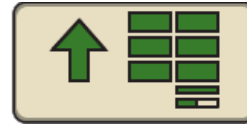
PC11000 —UN—04FEB08

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1692099522625 -21-27SEP23-1/7

1. Valige suvand Menüü.

PC582158 —UN—01AUG23



Menüü

zb48j1t,1692099522625 -21-27SEP23-2/7

2. Valige GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

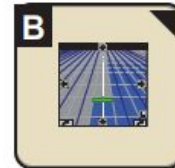


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099522625 -21-27SEP23-3/7

3. Valige Roolimisabi.

PC582160 —UN—01AUG23

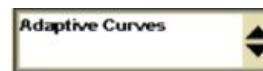


Roolimisabi

zb48j1t,1692099522625 -21-27SEP23-4/7

4. Tehke jaotises Raja järgimise režiim valik Kohanduvad kurvid.

PC590561 —UN—17AUG23



Kohanduvad kurvid jaotisest Raja järgimise režiim

5. Valige Vaade.

MÄRKUS: Peatage salvestamine, kui koristust ei toimu.

MÄRKUS: Vaadake tööaknas olevat vastuvõtja ikooni ja veenduge, et SF1, SF2, SF3 või RTK signaal oleks olemas.

6. Veenduge, et tehnoradade vahe oleks õige. Kui rajavahe pole õige, siis muutke rajavahet vahekaardil Roolimisabi.

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1692099522625 -21-27SEP23-5/7

7. Raja salvestamise alustamiseks valige käsk Salvesta.

8. Sõitke rada läbi kogu põllu. Pärast esimese raja läbimist luuakse vaid järgmine rada.

9. AutoTrac RowSense'i käivitamiseks valige nupp Jätka.

10. Seadistuse tühistamiseks mis tahes ajal ja tagasipöördumiseks roolimisabi seadistamise lehele valige nupp Tühista.

AutoTraci režiimi kasutades lülitub salvestamine välja rooli keeramisel. Dokumentatsioonirežiimi kasutades lülitub salvestamine välja heedri tõstmisel.

AutoTraci režiim – kui juht soovib reale paremat sisenemist vaid naaberrea jaoks, siis tuleb kohanduv salvestamine siduda AutoTraciga. Seda on soovitatav kasutada vaid siis, kui põld on suhteliselt sirge ja ilma suurte kurvideta ning AutoTraci väljalülitamise tõenäosus on väga väike (käsitsi roolimine või GPS-i kadumine).

Dokumentatsioonirežiim – siduge kohanduvad kurvid dokumentatsiooniga. See võimaldab juhil töö

PC590563 —UN—17AUG23



Salvestamine

ajal roolist haarata ja jätkata töökäigu salvestamist. Joonepikendused on saadaval järgmise töökäigu jaoks, kuid need pole kuigi kasulikud reale sisenemiseks, sest heedri liigutamisel ridade lõpus on viivitus. Jõudlus on ridade väljalangemise ajal marginaalne.

Käsitsi salvestamine – juht saab kohanduva salvestamise siduda käsitsi salvestamisega. See režiim ei võimalda joonepikendusi, v.a kui juht vajutab rea lõpus pidevalt stoppnuppu. Kui juht unustab salvestamise välja lülitada, siis see võib põhjustada probleeme, nagu kurvide vale projitseerimine. Näide. Kui juht väljub realt mahalaadimiseks ja pausinuppu ei vajuta, siis tee salvestatakse. Kui juht sõidab naaberrajal, tõmmatakse masinat rajalt veidi kõrvale, sest projitseeritud joon on veidi nihkes.

zb48j1t,1692099522625 -21-27SEP23-6/7

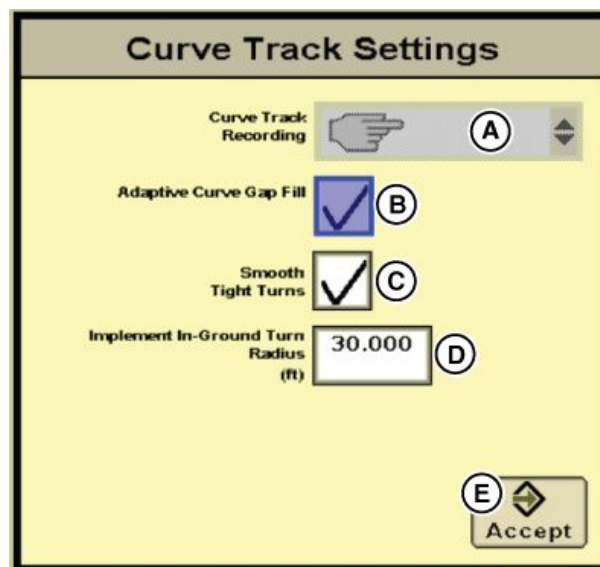
Valige Menüü, GreenStar (GS3), Roolimisabi, Roolimisabi sätted, Kurvilise raja sätted ja seejärel Kurvilise raja salvestamine (A).

Loendis toodud kohanduvate kurvide režiime saab muuta, kui valida soovitud režiim.

- AutoTrac
- Dokumentatsioon
- Käsitsi

A—Kurvilise raja salvestamine
B—Kohanduva kurvi lünkade täitmine
C—Sujuvad järsud pöörded

D—Pöörderaadius maapinnal asuva tööseadisega (ft)
E—Nõustun



Kurvilise raja seaded

zb48j1t,1692099522625 -21-27SEP23-7/7

PC590581 —UN—17AUG23

AB-kõverad

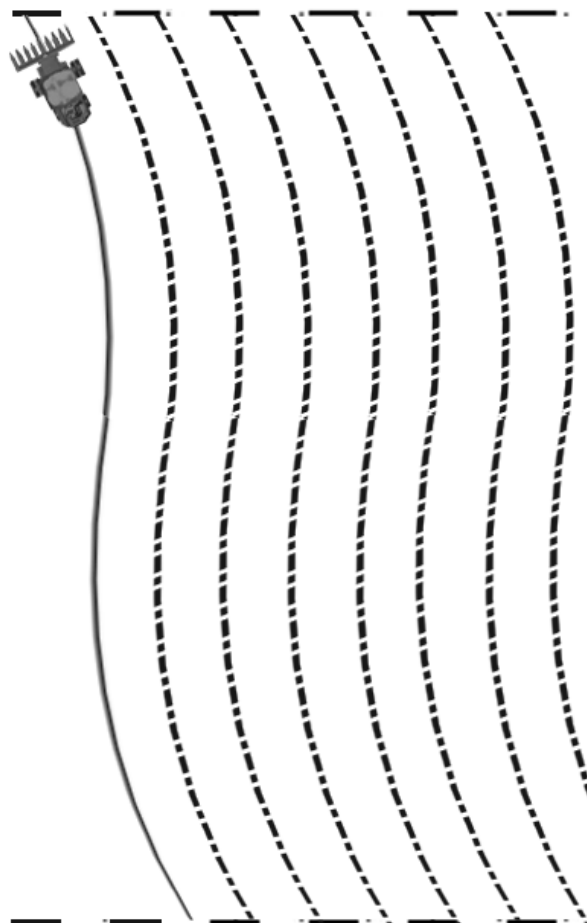
AB-kõverate kasutamist soovitatakse juhul, kui põldu läbib pidev kurv. See võimaldab reale sisenemist kõrvutistel radadel. Kui põld külvati AutoTraci abil, siis on jõudlus parem. AB-kõveratel on ka parem jõudlus rea väljalangemisel.

AB-kõverad projitseerivad kõvera raja põllul paralleelsete joontena, mille kõvera kuju on igal läbimisel sama.

AB-kõveraid kasutades tsentreeritakse GPS-kurv automaatselt. Nii tagatakse GPS-i raja õige joondus maisiridadega.

MÄRKUS: See funktsioon pole saadaval AB-kõverate puhul.

AB-kõverate seadistamiseks



AB-kõverad projitseerib kõik jooned esimese töökäigu põhjal

zb48j1t,1692099671127 -21-19SEP23-1/7

PC10393 —UN—08JAN08

1. Valige suvand Menüü.

PC582158 —UN—01AUG23



Menüü

zb48j1t,1692099671127 -21-19SEP23-2/7

2. Valige GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1692099671127 -21-19SEP23-3/7

3. Valige Roolimisabi.

PC582160 —UN—01AUG23



Roolimisabi

zb48j1t,1692099671127 -21-19SEP23-4/7

4. Valige Roolimisabi seaded.

PC582161 —UN—01AUG23

MÄRKUS: Kui saagikoristust ei toimu, siis peatage salvestamine.



Navigatsioonisätted

zb48j1t,1692099671127 -21-19SEP23-5/7

5. Valige AB-kõverad jaotisest Raja järgimise režiim.

PC589285 —UN—17AUG23

6. Valige Vaade.

MÄRKUS: Vaadake tööaknas olevat vastuvõtja ikooni ja veenduge, et SF1, SF2 või RTK signaal oleks olemas.



AB-kõverad raja järgimise režiimilt

7. Veenduge, et tehnoradade vahe oleks õige. Kui rajavahe pole õige, siis muutke rajavahet vahekaardil Roolimisabi.

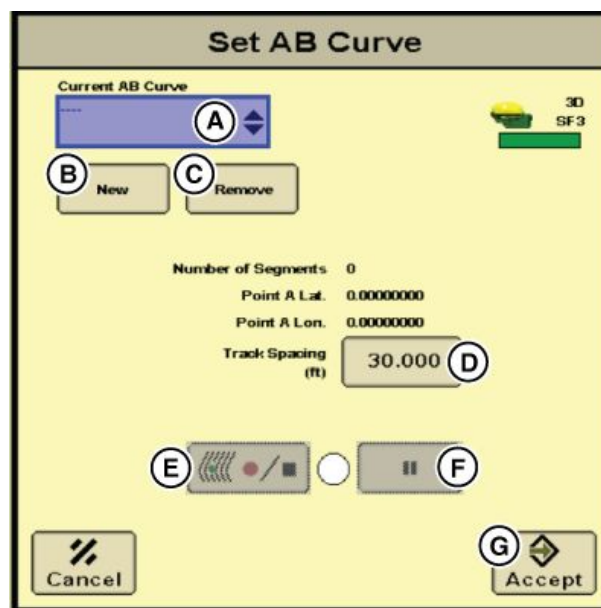
8. Valige Määra AB-kõver.

zb48j1t,1692099671127 -21-19SEP23-6/7

9. Valige AB-kõvera nimi jaotisest Praegune AB-kõver (A). Kui nimi puudub, siis vajutage nuppu Uus (B) ja looge uus nimi.
10. Salvestamise alustamiseks valige Salvesta/peata (E).
11. Valige Vaade ja sõitke masinaga.
12. Valige nupp Salvesta/katkesta (E), et salvestamine katkestada.
13. Kõverad projitseeritakse üle kogu põllu.
14. AutoTrac RowSense'i käivitamiseks vajutage jätkamisnuppu.
15. Seadistuse tühistamiseks mis tahes ajal ja tagasipöördumiseks roolimisabi seadistamise lehele valige nupp Tühista.

A—Praegune AB-kõver
B—Uus
C—Eemaldamine
D—Radade vahe (jalgades)

E—Salvesta/peata
F—Paus
G—Nõustun



AB-kurvi määramise leht

zb48j1t,1692099671127 -21-19SEP23-7/7

PC590582 —UN—17AUG23

Ringikujuline rada

Ringikujulist rada soovitatakse kasutada juhul, kui saak on istutatud põllule ringis.

Ringikujulist rada tuleb kasutada siis, kui saak koristatakse ringikujuliselt. See võimaldab GPS-kõvera sisendi rakendada reaanduritele.

Ringjoonelise raja seadistamine



Ringikujuline rada

zb48j1t,1692099693191 -21-17SEP23-1/7

PC10853 —UN—31JAN08

1. Valige suvand Menüü.

PC582158 —UN—01AUG23



Menüü

zb48j1t,1692099693191 -21-17SEP23-2/7

2. Valige GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23

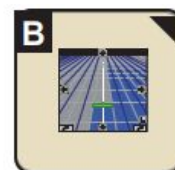


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099693191 -21-17SEP23-3/7

3. Valige Roolimisabi.

PC582160 —UN—01AUG23



Roolimisabi

zb48j1t,1692099693191 -21-17SEP23-4/7

4. Valige Roolimisabi seaded.

PC582161 —UN—01AUG23



Navigatsioonisätted

Jätukub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1692099693191 -21-17SEP23-5/7

5. Tehke jaotises Raja järgimise režiim valik Ringjooneline rada.

PC590560 —UN—17AUG23



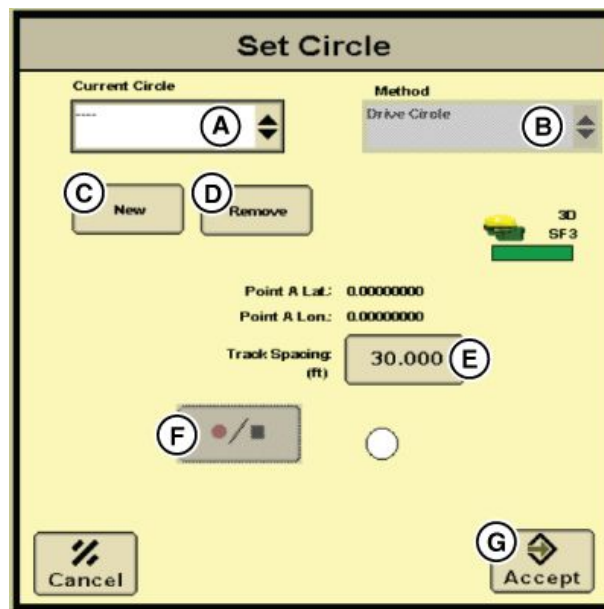
Ringjooneline rada jaotisest Raja järgimise režiim

6. Valige Vaade.

MÄRKUS: Vaadake tööaknas olevat vastuvõtja ikooni ja veenduge, et SF1, SF2 või RTK signaal on olemas.

zb48j1t,1692099693191 -21-17SEP23-6/7

7. Valige käsk Määra ringjoon.
8. Veenduge, et tehnoradade vahe oleks õige. Kui rajavahe pole õige, siis muutke rajavahet vahekaardil Roolimisabi.
9. Valige jaotises Praegune ring (A) ringikujulise raja nimi. Kui nimi puudub, siis vajutage nuppu Uus (C) ja looge uus nimi.
10. Valige jaotises Meetod (B) ringikujuliselt sõitmise meetod.
11. Salvestamise alustamiseks valige Salvesta/katkesta (F).
12. Valige Nõustu (G). Ring projitseeritakse põllul.
13. AutoTrac RowSense'i käivitamiseks vajutage jätkamisnuppu.
14. Seadistuse tühistamiseks mis tahes ajal ja tagasipöördumiseks roolimisabi seadistamise lehele valige nupp Tühista.



Ringjoonelise raja määramise leht

A—Praegune ring
B—Meetod
C—Uus
D—Eemaldamine

E—Radade vahe (jalgades)
F—Salvesta/peata
G—Nõustun

PC590583 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692099693191 -21-17SEP23-7/7

Realeidja

PC582158 —UN—01AUG23

Realeidja režiim (ainult Paralleeljärgimise korral) on ette nähtud kasutamiseks vaheltharimisseadmetel, kui read pole alati võrdsete vahedega. Realeidja aitab operaatoril leida, millistele ridadele tagasi põllule minnes siseneda. Selleks määratakse eelmisest reakogumist väljumisel referentspunkt.

1. Valige suvand Menüü.



Menüü

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

2. Valige GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



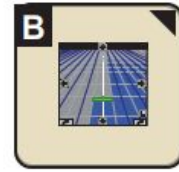
GreenStar (GS3)

Jätkub järgmisel leheküljel

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

3. Valige Roolimisabi.

PC582160 —UN—01AUG23



Roolimisabi

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

4. Valige Roolimisabi seaded.

PC582161 —UN—01AUG23



Navigatsioonisätted

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

5. Tehke jaotises Raja järgimise režiim valik Realeidja
6. Avage jaotis Vaade. Valige Määra rida.

PC590595 —UN—17AUG23



Realeidja jaotisest Raja järgimise režiim

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

Vaheta rada

Vt jaotist Roolimisabi GreenStar 3 2630 ekraani kasutusjuhendis.

zb48j1t,1692279221665 -21-22AUG23-1/1

Kraavirada

Kaldatammi raja loomiseks kasutatakse samaaegselt funktsioone Surface Water Pro ja AutoTrac.

Vaadake SurfaceWater Pro kasutusjuhendi (OMPC21751) peatükki Kraav.

zb48j1t,1692279337562 -21-22AUG23-1/1

Kaldatammi rada

Kaldatammi raja loomiseks kasutatakse samaaegselt funktsioone Surface Water Pro ja AutoTrac.

Vaadake SurfaceWater Pro kasutusjuhendi (OMPC21751) peatükki Tase.

zb48j1t,1692279350350 -21-22AUG23-1/1

GreenStar 3 CommandCenter – rada

Sirge rada

Tööpõhimõte

Sirge raja režiim võimaldab sõita mööda sirgeid paralleelseid radasid. Esmalt seadistage rada 0 (referentsrada), kasutades raja 0 määramise meetodeid. Pärast Raja 0 määramist genereeritakse kõik põllu töökäigud. Genereeritud töökäike saab kasutada käsitsi navigeerimise režiimi või süsteemi AutoTrac rakendamisel. Iga töökäik genereeritakse esimesena läbitud töökäigu alusel, et juhtimisvead ei korduks kogu põllu ulatuses.

Töökäigud on alge töökäigu identsed koopiad.

MÄRKUS: Termineid Navigeerimisrada ja AB-joon kasutatakse samas tähenduses. Juht määrab Raja 0 ja see on referentspunktiks, millel põhinevad kõik järgmised paralleelsed töökäigud põllul.

Töökäikude vaheline kaugus on häälestusviisardisse sisestatud rajavahe.

Uue sirge raja loomine

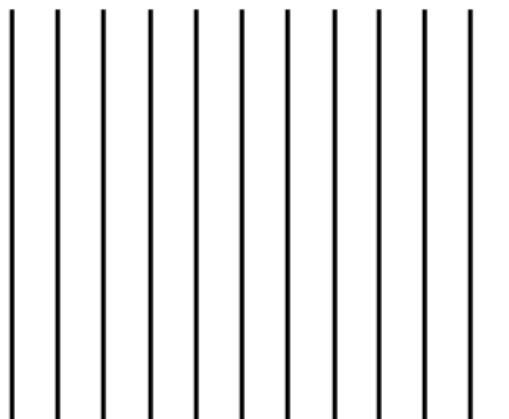
Raja 0 määramiseks on mitmeid meetodeid.

- A + B – raja 0 määramine toimub seda masinaga läbi sõites.
- A + Auto B – raja 0 määramine toimub seda masinaga läbi sõites.
- A + suund – raja 0 määramine toimub masina juhtimisega punkti A ja eelmääratud suunaväärtuse sisestamisega.
- Laius/pikkus – raja 0 määramine toimub eelmääratud laius- ja pikkuskoordinaadi sisestamisega punkti A ja B jaoks.

- Laius/pikkus + suund – Raja 0 määramine toimub eelmääratud laius- ja pikkuskoordinaadi sisestamisega punkti A ja B jaoks ning eelmääratud suunaväärtuse sisestamisega.

MÄRKUS: Raja 0 võib määrata ka töö käigus (nt istutamise ajal), kuid sellisel juhul ei ole mõned funktsioonid saadaval.

MÄRKUS: Käsitsi määramiseks on soovitatav teha rada 3 m (10 jalga) pikkuseks, automaatseks määramiseks 15 m (45 jalga) pikkuseks.



Sirge rada

PC9508 —UN—24OCT06

zb48j1t,1692099757967 -21-17SEP23-1/9

Sirge rada

PC582158 —UN—01AUG23

1. Valige suvand Menüü.



Menüü

zb48j1t,1692099757967 -21-17SEP23-2/9

2. Valige GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1692099757967 -21-17SEP23-3/9

3. Valige Roolimisabi.

PC590571 —UN—17AUG23



Roolimisabi

zb48j1t,1692099757967 -21-17SEP23-4/9

4. Tehke jaotises Raja järgimise režiim valik Sirge rada.

PC590564 —UN—17AUG23



Sirge rada jaotisest Raja järgimise režiim

5. Valige jaotises Raja nimi sirge raja nimi. Kui nimi puudub, valige uue nime loomiseks uus rada.

zb48j1t,1692099757967 -21-17SEP23-5/9

6. Valige käsk Määra A.

PC590568 —UN—17AUG23

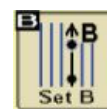


Määra A

zb48j1t,1692099757967 -21-17SEP23-6/9

7. Kasutades ühte kolmest võimalusest, määrake punkt B.

PC590569 —UN—17AUG23



Määra B

- a. Punkti B käsitsi määramiseks sõitke põllul punkti B loomiseks soovitud kohta ja vajutage klahvi MÄÄRA B. Minimaalne kaugus on 3 m (10 jalga). Soovitud suuna määramiseks on soovitatav punkt B määrata põllu kaugeimas otsas.

zb48j1t,1692099757967 -21-17SEP23-7/9

- b. Punkti B automaatseks määramiseks valige klahv Määra B automaatselt mis tahes ajal. Punkt B määratakse automaatselt, kui masin sõidab punktist A 15 m (45 jalga) eemale. See meetod arvutab punkti B läbitud 15 m (45 jala) jooksul võetud viimase viie andmepunkti põhjal ja tõmbab läbi punktide kõige paremini sobiva joone, et määrata suund.

PC590570 —UN—17AUG23



Klahv Määra B automaatselt

zb48j1t,1692099757967 -21-17SEP23-8/9

- c. Punkti B määramiseks suuna sisestamise kaudu valige nupp Määra suund. Sisestage joone soovitud suund numbriklaviatuuri kaudu ja vajutage salvestamiseks nuppu Nõustu. 0.000 näitab põhja-, 90.000 ida-, 180.000 lõuna- ja 270.000 läänesuunda.

PC590572 —UN—17AUG23



Suund

8. Seadistuse tühistamiseks mis tahes ajal ja tagasipöördumiseks roolimisabi seadistamise lehele valige nupp Tühista.

Nüüd on Rada 0 määratud ja paralleelsed rajad luuakse automaatselt.

zb48j1t,1692099757967 -21-17SEP23-9/9

Kohanduvad kurvid

PC9028 —UN—16APR06

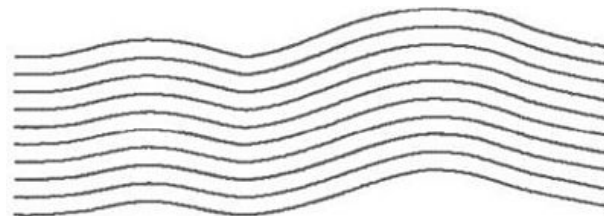
Tööpõhimõte

Kohanduv kurv võimaldab operaatoril salvestada käsitsi sõidetud kurvilise raja. Pärast esimese kurvilise töökäigu salvestamist ja masina ümber pööramist võib juht genereeritud raja ilmumisel rakendada paralleeljärgimist Parallel Track või aktiveerida süsteemi AutoTrac. Masinat juhitakse järgnevatel töökäikudel eelmise salvestatud töökäigu kohaselt. Iga töökäik genereeritakse esimesena läbitud töökäigu järgi, et juhtimisvead ei korduks kogu põllu ulatuses. Töökäigud ei ole algse töökäigu identsed koopiad. Töökäigu kõverus muutub, et säilitada kahe töökäigu vahelist viga. Vajaduse korral saab juht kurvilist rada põllu suvalises kohas muuta. Selleks tuleb masin lihtsalt genereeritud rajalt kõrvale juhtida.

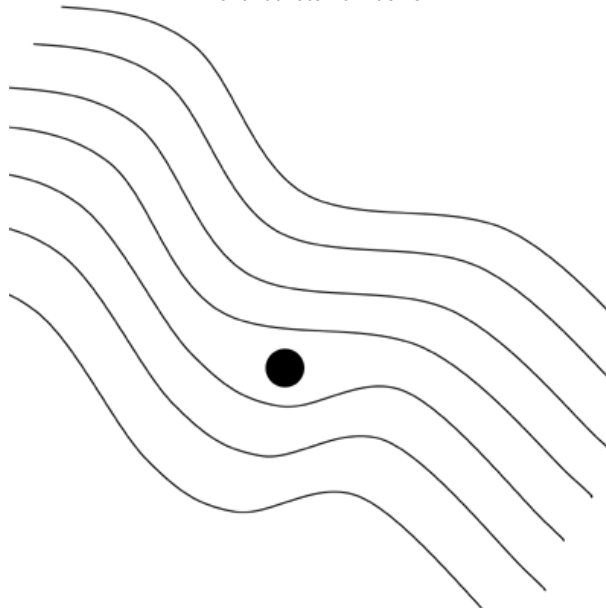
MÄRKUS: Töökäiku ei ole kohanduvate kurvide režiimis võimalik vahele jätta.

Tee kõverus muutub, kui järgnevad teed on kõveramad või sirgemad.

Kohanduvate kurvide režiim võimaldab juhil sõita ja juhendada eri navigeerimiskeemide järgi.



Kohanduvate kurvide režiim



Kohanduvate kurvide režiim

PC9029 —UN—17APR06

zb48j1t,1692100048683 -21-19SEP23-1/8

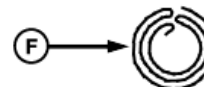
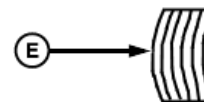
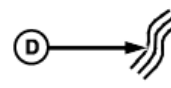
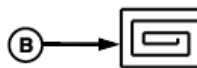
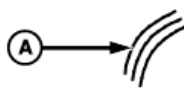
Navigeerimisskeemid

Erinevad põllumustrid on järgmised.

- Tavaline kurv
- S-kurv
- Raamistatud
- Võidusõidurada
- Spiraal
- Ring

Raja nihutamise toiming

Kurvilise raja kasutamisel ei ole soovitatav rada nihutada. Kurvilise raja režiimis ei kompenseeri raja nihutamine GPS-i nihet.



Teed

A—Tavaline kurv
B—Raamistatud
C—Spiraal

D—S-kurv
E—Võidusõidurada
F—Ring

PC9032 —UN—17APR06

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1692100048683 -21-19SEP23-2/8

Uue kohanduvate kurvidega raja loomine

PC582158 —UN—01AUG23

MÄRKUS: Kohanduvate kurvidega raja kasutamiseks ei ole tarvis klienti, farmi ega põldu määrata, kuid salvestada saab ainult ühe globaalse kohanduvate kurvidega raja.



Menüü

1. Valige suvand Menüü.

zb48j1t,1692100048683 -21-19SEP23-3/8

2. Valige GreenStar (GS3)

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100048683 -21-19SEP23-4/8

3. Valige Roolimisabi.

PC590571 —UN—17AUG23



Roolimisabi

zb48j1t,1692100048683 -21-19SEP23-5/8

4. Tehke jaotises Raja järgimise režiim valik Kohanduvad kurvid.
5. Valige raja nimest kohanduvate kurvide nimi. Kui nimi puudub, valige uue nime loomiseks uus rada.
6. Sõitke põllul soovitud kohta, et alustada raja läbimist.
7. Alustage salvestamist. Valige nupp Salvesta.

PC590566 —UN—17AUG23



Kohanduvad kurvid jaotisest Raja järgimise režiim

MÄRKUS: Kohanduvate kurvide salvestamine on keelatud, kui kordusrežiim on sisse lülitatud. Uute radade salvestamisel (st istutamisel) peab kordusrežiim olema märkimata (välja lülitatud). Juhtimisel mööda olemasolevaid radu (st

pritsimisel, saagikoristusel) peab kordusrežiim olema märkitud (sisse lülitatud).

Kordusrežiim on vaikimisi välja lülitatud.

8. Kirje asendatakse pärast selle valimist järgmisega:
 - a. Paus

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1692100048683 -21-19SEP23-6/8

b. Stopp

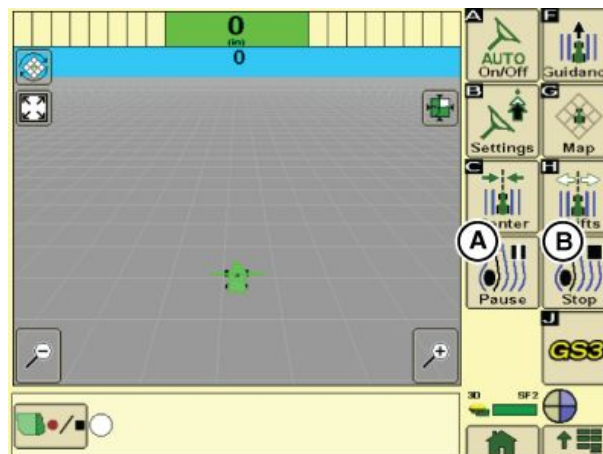
MÄRKUS: Salvestamine tuleb välja lülitada ainult siis, kui masinaga sõidetakse väljaspool tavalist põldu (näiteks pritsi või istuti täitmiseks) või kui kasutaja ei soovi põllu lõpus pöördeid salvestada.

9. Sõitke läbi algne töökäik. Kaardil kuvatakse sinine navigeerimisrada.

MÄRKUS: Otse sõitmisel ei pruugi salvestatud tee olla ekraanil masina ikooni taga nähtav. Tee muutub nähtavaks masina pööramisel.

Valge navigatsioonijoon ei ilmu enne töökäigu lõppu ega masina ümberpöörast. Pärast masina ümberpöörast määrab süsteem tee, kuhu masin suunata. Süsteem tuvastab lõigu, mis on paralleelne ja jääb poole kuni poolteise raja vahele. Ilmub prognoositud tee, mille järgi juht võib navigeerida. Sõitke mööda soovitud teed.

10. Masina pööramisel esimese töökäigu lõpus genereeritakse järgmise töökäigu valge navigeerimisjoon. Valge navigeerimisjoone kuvamiseks võib kuluda mõni sekund.
11. Valge navigeerimisjoone kuvamisel kavandatava töökäigu jaoks vajutage masinal asuvat jätkamislülitit (ainult süsteemi AutoTrac korral), et masin sõidaks automaatselt mööda seda töökäiku. Käsitsi navigeerimisel juhtige masinat mööda esiletõstetud valget navigeerimisjoont.
12. Kui põld on valmis, valige nupp Katkesta salvestamine (B).



Kohanduvate kurvide määramise leht

A—Paus

B—Stopp

TÄHTIS: Lõpetage salvestamine enne järgmisele põllule sõitmist. Selle tegemata jätmise tõttu võidakse viimase põllu kohanduvate kurvide andmed kustutada enne järgmise põllu kohanduvate kurvide andmete salvestamist.

MÄRKUS: Salvestatud kohanduvate kurvide andmed määratakse valitud kliendi, farmi või põllu nimele. Nimetatud andmed salvestatakse ekraani sisemällu, kuni kasutaja need kustutab, ja neid võib ühelt ekraanilt teisele üle kanda.

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1692100048683 -21-19SEP23-7/8

PC590589 —UN—17AUG23

Sirge teeosa või ümber takistuste navigeerimise salvestamine

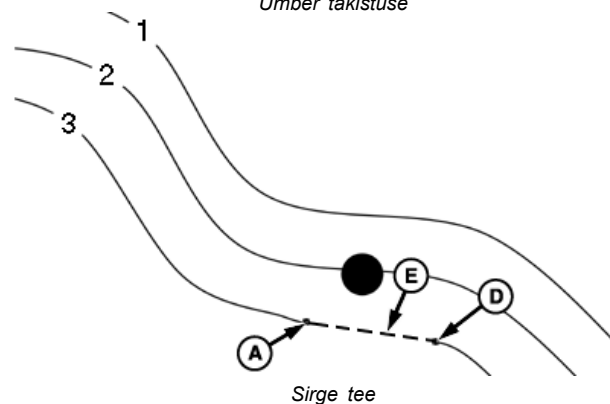
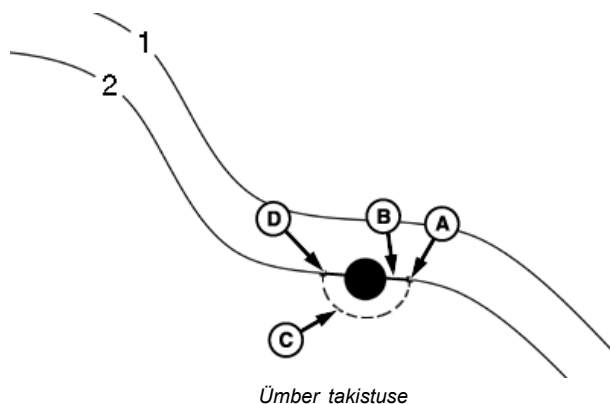
1. Alustage salvestamist.
2. Masina teekonna salvestamise ajutiseks peatamiseks valige nupp Salvestamise peatamine.
3. Kohanduva kurvi salvestamise jätkamiseks valige nupp Salvestamine.

Vahemaa nende kohtade vahel, kus salvestamine PEATATI ja seda JÄTKATI, ühendatakse sirgjoonega. See on abiks pika sirge rajalõigu või takistuste ümber sõitmise korral.

MÄRKUS: Pikim sillalõik (PEATAMISELE ja JÄTKAMISELE vastavate punktide vaheline lõik) saab olla 0,8 km (0,5 miili) (2 640 jalga). Suuremate kauguste korral ühenduslõiku ei looda ja teesse jääb lünk.

A—Salvestamise PAUS
B—Luuakse kahte punkti ühendav sillalõik
C—Traktori teed pausi ajal ei salvestata

D—Salvestamise JÄTKAMINE
E—Tee salvestatakse sirge joonena punktide A ja D vahel.



PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

zb48j1t,1692100048683 -21-19SEP23-8/8

AB-kõverad

Tööpõhimõte

AB-kõverate režiim võimaldab juhtida masinat mööda kõveraid ja paralleelseid käike, mille lõpp-punktid võivad olla põllu mõlemas otsas. Navigeerimisrajad on rajaga paralleelsed mõlemas suunas ja genereeritakse esimesena läbitud töökäigu järgi, et juhtimisvead ei korduks kogu põllu ulatuses.

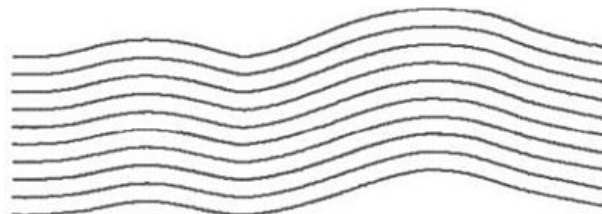
Rada 0 on referentsrada, millel põhinevad kõik järgnevad kõverjoonelised töökäigud kogu põllu ulatuses. Pärast esimese AB-kõvera (Rada 0) loomist genereeritakse 4 rada. Süsteem loob töökäike juurde, kui masin läbib viimase ekraanil kuvatud töökäigu.

MÄRKUS: AB-kõverate režiimis on võimalik töökäiku vahele jätta.

AB-kõvera tee andmete genereerimine – perspektiivvaate kuval ilmub tekst "AB-kõvera genereerimine", kui süsteem genereerib pärast Raja 0 salvestamist esialgseid töökäike või lisatöökäike. Sel ajal pole võimalik ühelgi teekonnaval rajast kõrvale kalduda.

AB-kõvera genereerimise piirangud – selleks et AB-kõverat saaks kasutada navigeerimiseks, peab algne salvestatud AB-kõver olema vähemalt 3 m (10 jalga) pikkune. Kõverjooneliste teekondade genereerimiseks ei tohi masin olla Rajast 0 kaugemal kui 400 meetrit (0,25 miili). Kui masin on nimetatud ülaraaja kaugusel, võib ekraanil kuvatava tee genereerimiseks kuluda mitu minutit. Sel ajal kuvatakse ekraanil tekst "AB-kõvera genereerimine".

PC9028 —UN—16APR06



AB-kõverate režiim

Mitu AB-kõverat põllul – põld võib sisaldada mitut AB-kõveraga teed. Põllu kõik AB-kõverad tuleb salvestada ja unikaalse nimega tähistada.

Radade nummerdamine – rajad nummerdatakse, et võimaldada töökäigu vahelejätmist ja aidata kaasa töökäikude leidmisele. Kõvera esimese ja viimase punkti põhjal määratud suund määratleb suunasildi (N – põhi, S – lõuna, E – ida või W – lääts).

Tee kõverus muutub, kui järgnevad teed on kõveramad või sirgemad.

Uue AB-kõveraga raja loomine

Esimese AB-kõvera (Raja 0) loomiseks sooritage järgmised toimingud; sellel põhinevad kõik järgnevad kõverjoonelised töökäigud kogu põllu ulatuses.

MÄRKUS: Ühe põllu kohta võib salvestada mitu AB-kõverat. Need tuleb eraldi nimetada ja salvestada.

zb48j1t,1692100403680 -21-17SEP23-1/7

1. Valige suvand Menüü.

PC582158 —UN—01AUG23



Menüü

zb48j1t,1692100403680 -21-17SEP23-2/7

2. Valige GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1692100403680 -21-17SEP23-3/7

3. Valige Roolimisabi.

PC590571 —UN—17AUG23



Roolimisabi

zb48j1t,1692100403680 -21-17SEP23-4/7

4. Valige AB-kõverad jaotisest Raja järgimise režiim.
5. Valige jaotises Raja nimi AB-kõverate nimed. Kui nimi puudub, valige uue nime loomiseks uus rada.
6. Sõitke põllul soovitud kohta, et alustada raja läbimist.
7. Alustage salvestamist. Valige nupp Salvesta.
8. Kirje asendatakse pärast selle valimist järgmisega:

PC590565 —UN—17AUG23



AB-kõverad jaotisest Raja järgimise režiim

a. Paus

zb48j1t,1692100403680 -21-17SEP23-5/7

b. Stopp

9. Sõitke läbi algne töökäik. Kaardil kuvatakse sinine navigeerimisrada.

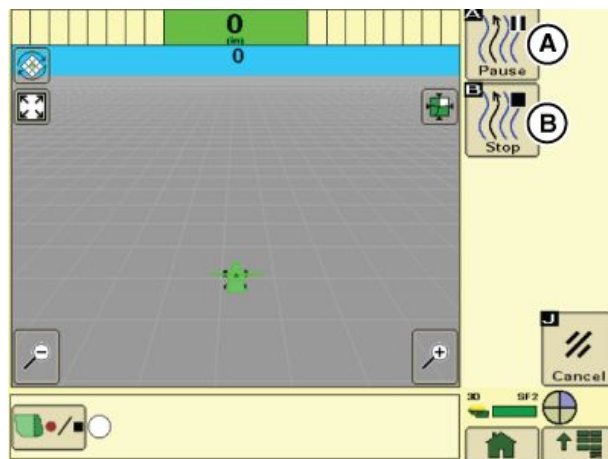
MÄRKUS: Otse sõitmisel ei pruugi salvestatud tee olla ekraanil masina ikooni taga nähtav. Tee muutub nähtavaks masina pööramisel.

10. Töökäigu lõppedes vajutage nuppu Katkesta salvestamine (B) ja rada salvestatakse mällu.

MÄRKUS: Salvestamine lõpetatakse ja salvestatakse vaid selle hetkeni salvestatud AB-kõver, kui salvestamise ajal kaob GPS-signaal. AB-kõverat on võimalik kustutada juhtraja seadistamise lehel asuva nupu Kustuta rada kaudu, kui juht ei ole sellega rahul.

A—Paus

B—Stopp



AB-kurvi määramise leht

PC590590 —UN—17AUG23

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1692100403680 -21-17SEP23-6/7

Sirge teeosa või ümber takistuste navigeerimise salvestamine

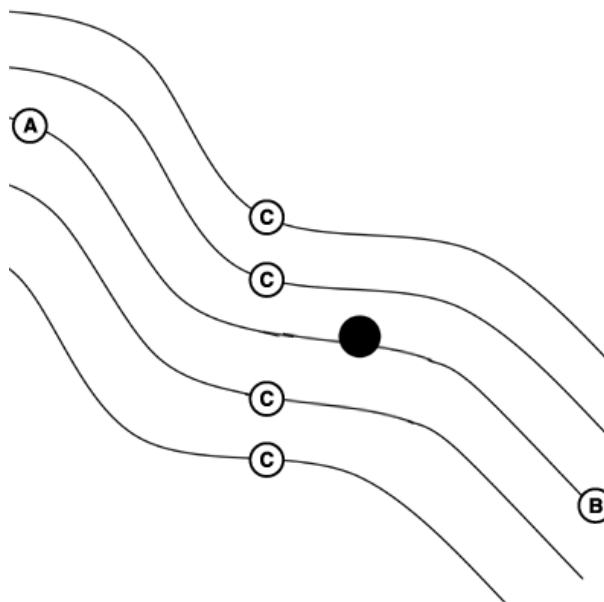
1. AB-kõverate salvestamise alustamine
2. Masina teekonna salvestamise ajutiseks peatamiseks valige nupp Salvestamise peatamine.
3. Sama AB-kõvera salvestamise jätkamiseks valige nupp AB-kõverate salvestamine.

Vahemaa nende kohtade vahel, kus salvestamine peatati ja seda jätkati, ühendatakse sirgjoonega. See on abiks pika sirge rajalõigu või takistuste ümber sõitmise korral.

MÄRKUS: Pikim võimalik sillalõik (pausi algusele ja lõpule vastavate punktide vaheline lõik) saab olla 0,8 km (0,5 miili) (2640 jalga). Suuremate kauguste korral ühenduslõiku ei looda ja teesse jääb lünk.

A—Peatamine enne takistust
B—Jätkamine pärast takistust

C—Raja 0 alusel genereeritud teekonnad



PC9030C —UN—27OCT06

Navigeerimine ümber takistuste

zb48j1t,1692100403680 -21-17SEP23-7/7

Ringikujuline rada

PC582158 —UN—01AUG23

Tööpõhimõte

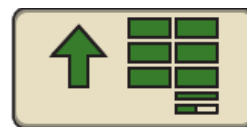
Ringjooneline rada aitab juhil teha masina ja ringvihmutiga põllul kontsentrilisi ringe. Juhid võivad esimese ringi loomiseks rakendada eri meetodeid. Pärast esimese ringi määramist luuakse põllul kõik järgmised ringid.

Ringjoonelise raja režiimi saab kasutada käsitsi navigeerimisel, kuid süsteemi AutoTrac kasutamiseks ringjoonelise raja režiimis tuleb aktiveerida nii AutoTrac kui ka Pivot Pro. Pivot Pro aktiveerimine on võimalik ainult Põhja-Ameerikas.

Ringi tsentri laius- ja pikkuskoordinaadid salvestatakse ning seotakse põllu nimega. Juhul kui põld pole ringi tsentri määramise ajal valitud, salvestatakse globaalsete ringide tsentrid. Ringi tsentreid võib edaspidiseks kasutamiseks taastada.

Uue ringraja loomine

1. Valige suvand Menüü.



Menüü

zb48j1t,1692100524545 -21-17SEP23-1/6

2. Valige GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1692100524545 -21-17SEP23-2/6

3. Valige Roolimisabi.

PC590571 —UN—17AUG23



Roolimisabi

zb48j1t,1692100524545 -21-17SEP23-3/6

4. Tehke jaotises Raja järgimise režiim valik Ringjooneline rada.
5. Valige jaotises Raja nimi ringjoonelise raja nimi. Kui nimi puudub, valige uue nime loomiseks uus rada.
6. Sõitke põllul soovitud kohta, et alustada raja läbimist.

Ringjoonel sõitmise meetod

Ringjoonel sõitmine – loob ringraja, kui masinat juhitakse vähemalt 10 protsendi ulatuses mööda soovitud ringi.

PC590567 —UN—17AUG23



Ringjooneline rada jaotisest Raja järgimise režiim

Optimaalse ringjoone keskpunkti ja täpsema raja arvutamiseks on soovitatav läbi sõita terve ringjoon.

1. Ringikujulise töökaigu loomiseks sõitke põllul soovitud kohta.

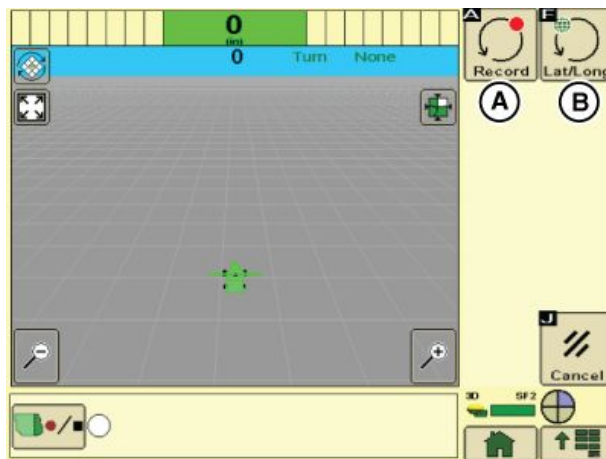
zb48j1t,1692100524545 -21-17SEP23-4/6

2. Valige kirje (A) ringikujulise raja läbimiseks.
3. Valige nupp Lõpeta ringjoone salvestamine. Ringjoonelised rajad luuakse automaatselt seadistuse ajal määratud tehnoradade vahe abil.

MÄRKUS: Nupp Lõpeta ringjoone salvestamine kuvatakse siis, kui ringist on sõidetud tsentri punktide arvutamiseks piisav osa.

A—Salvestamine

B—Laius ja pikkus



Ringjoonelise raja määramise leht

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1692100524545 -21-17SEP23-5/6

PC590591 —UN—17AUG23

Laiuse/pikkuse meetod

1. Valige raja laius-/pikkuskraad (B).
2. Sisestage laius- ja pikkuskoordinaatide väärtused kümnendkraadidena. Sisestusekraanil kuvatakse kõigepealt eelmised põlluga seotud laius- ja pikkuskoordinaatide väärtused.
3. Väärtuste salvestamiseks valige nupp Nõustu (C). Ringjoonelised rajad luuakse automaatselt seadistuse ajal määratud tehnoradade vahe abil.

MÄRKUS: Masina joondamine ringvihmuti töölaia järgi või raja nihutamise funktsiooni tsentreerimistoimingu kasutamine võivad osutuda vajalikuks radade joondamiseks masina kohaselt.

A—laiuskraad
B—pikkuskraad

C—Nõustun

Keskpunkt

zb48j1t,1692100524545 -21-17SEP23-6/6

PC590584 —UN—17AUG23

Realeidja

PC582158 —UN—01AUG23

1. Valige suvand Menüü.



Menüü

zb48j1t,1692279954088 -21-17SEP23-1/3

2. Valige GreenStar (GS3).

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692279954088 -21-17SEP23-2/3

3. Valige Roolimisabi.
4. Tehke jaotises Raja järgimise režiim valik Realeidja.
5. Avage jaotis Vaade.
6. Valige Määra rida.

PC590571 —UN—17AUG23



Roolimisabi

zb48j1t,1692279954088 -21-17SEP23-3/3

4. põlvkonna ekraan – rada

Sirge rada

PC28961 —UN—24APR23

1. Valige suvand Menüü.



Menüü

zb48j1t,1692106465016 -21-17SEP23-1/9

2. Valige AutoTraci roolimisabi.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTraci roolimisabi

zb48j1t,1692106465016 -21-17SEP23-2/9

3. Valige käsk Määra rada.

PC590575 —UN—17AUG23



Määra rada

zb48j1t,1692106465016 -21-17SEP23-3/9

4. Kui ühtegi rada pole saadaval, valige Uus rada.

PC590576 —UN—17AUG23



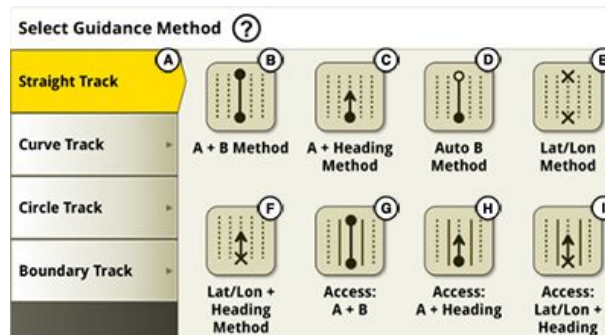
Uus rada

zb48j1t,1692106465016 -21-17SEP23-4/9

5. Valige järgimisrežiim Sirge rada (A). Valige saadaolevate suvandite seast mis tahes meetod.

A—Sirge rada
B—Meetod A + B
C—Meetod A + suund
D—Meetod Automaatne B
E—Meetod Laius/pikkus

F—Meetod Laius/pikkus + suund
G—Juurdepääs: A + B
H—Juurdepääs: A + Suund
I—Juurdepääs: Laius/pikkus + suund



Sirge raja valikud

Jätub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1692106465016 -21-17SEP23-5/9

PC28845 —UN—22AUG23

4. põlvkonna ekraan – rada

6. Valige raja nimi.

PC590577 —UN—17AUG23

Track Name

Track 1



Raja nimi

zb48j1t,1692106465016 -21-17SEP23-6/9

7. Põllu valimine

PC590578 —UN—17AUG23

8. Valige OK. Sõitke põllul soovitud kohta.

Field

South 40



Põld

zb48j1t,1692106465016 -21-17SEP23-7/9

9. Valige käsk Määra A.

PC590579 —UN—17AUG23

Set A

Määra A

zb48j1t,1692106465016 -21-17SEP23-8/9

10. Valige Määra B.

PC590580 —UN—17AUG23

Set B

Määra B

zb48j1t,1692106465016 -21-17SEP23-9/9

Kurviline rada

PC28961 —UN—24APR23

1. Valige suvand Menüü.



Menüü

zb48j1t,1692108125002 -21-17SEP23-1/6

2. Valige AutoTraci roolimisabi.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTraci roolimisabi

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1692108125002 -21-17SEP23-2/6

3. Valige käsk Määra rada.

PC590575 —UN—17AUG23



Määra rada

zb48j1t,1692108125002 -21-17SEP23-3/6

4. Kui ühtegi rada pole saadaval, valige Uus rada.

PC590576 —UN—17AUG23



Uus rada

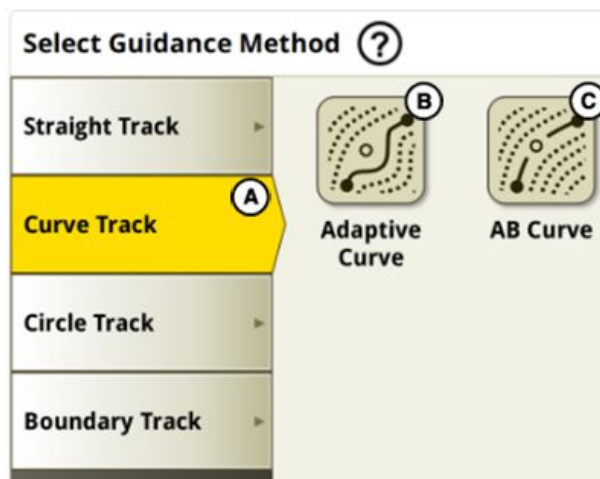
zb48j1t,1692108125002 -21-17SEP23-4/6

5. Valige kurviline rada (A). Valige saadaolevate suvandite seast mis tahes meetod.

6. Sõitke põllul soovitud kohta.

A—Kurviline rada
B—Kohanduv kurv

C—AB-köver



Kurvilise raja valikud

zb48j1t,1692108125002 -21-17SEP23-5/6

PC28846 —UN—22AUG23

7. Salvestamise alustamiseks valige Salvesta (A).

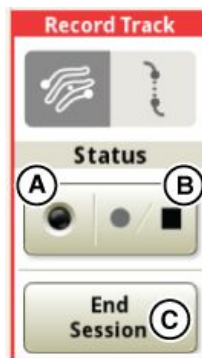
8. Salvestamise lõpetamiseks valige Lõpeta seanss (C).

9. Seansi salvestamiseks valige OK, kurvi salvestamise seansi naasmiseks valige Tühista.

MÄRKUS: Pärast lõpetamist saab rada muutes seansile kurvi osi lisada.

A—Salvestamine
B—Peata/katkesta

C—Lõpeta seanss



Salvesta rada

zb48j1t,1692108125002 -21-17SEP23-6/6

PC590588 —UN—17AUG23

Ringikujuline rada

PC28961 —UN—24APR23

1. Valige suvand Menüü.



Menüü

zb48j1t,1692108138989 -21-17SEP23-1/7

2. Valige AutoTraci roolimisabi.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTraci roolimisabi

zb48j1t,1692108138989 -21-17SEP23-2/7

3. Valige käsk Määra rada.

PC590575 —UN—17AUG23



Määra rada

zb48j1t,1692108138989 -21-17SEP23-3/7

4. Kui ühtegi rada pole saadaval, valige Uus rada.

PC590576 —UN—17AUG23



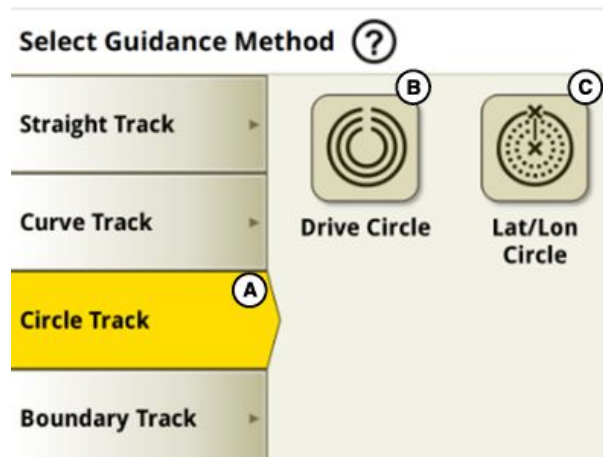
Uus rada

zb48j1t,1692108138989 -21-17SEP23-4/7

5. Valige Ringjooneline rada (A). Valige saadaolevate suvandite seast mis tahes meetod.

A—Ringikujuline rada
B—Ringjoonel sõitmine

C—Ringi laius- ja pikkuskraadid



Ringjoonelise raja valikud

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1692108138989 -21-17SEP23-5/7

PC28847 —UN—22AUG23

Ringjoonel sõitmine

1. Ringikujulise töökäigu loomiseks sõitke põllul soovitud kohta.
2. Uue raja salvestamiseks valige Alusta (A).
3. Sõitke mööda soovitud ringikujulist töökäiku.
4. Salvestamise lõpetamiseks valige Valmis (B).

MÄRKUS: Valik Valmis kuvatakse siis, kui ringist on sõidetud keskpunkti arvutamiseks piisav osa.

A—Alusta
B—Valmis

C—Tühista



Ringjoonelise raja läbimine

zb48j1t,1692108138989 -21-17SEP23-6/7

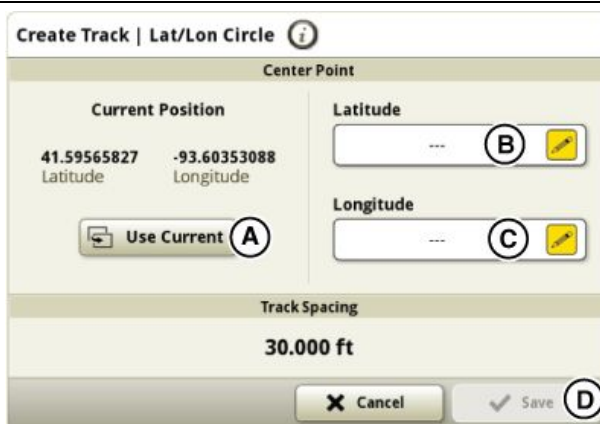
PC590587 —UN—17AUG23

Ringi laius- ja pikkuskraadid

1. Ringikujulise töökäigu loomiseks sõitke põllul soovitud kohta.
2. Kui praegune laius- ja pikkuskraad on õige, valige Kasuta praegust (A).
3. Valige laius- (B) ja pikkuskraad (C).
4. Valige Salvesta (D).

A—Praegune
B—laiuskraad

C—pikkuskraad
D—Salvesta



Ringjoonelise raja laius-/pikkuskraad

zb48j1t,1692108138989 -21-17SEP23-7/7

PC590592 —UN—17AUG23

Piirirada

PC28961 —UN—24APR23

1. Valige suvand Menüü.



Menüü

zb48j1t,1692108148895 -21-17SEP23-1/5

2. Valige AutoTraci roolimisabi.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTraci roolimisabi

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1692108148895 -21-17SEP23-2/5

3. Valige käsk Määra rada.

PC590575 —UN—17AUG23

Set Track

Määra rada

zb48j1t,1692108148895 -21-17SEP23-3/5

4. Kui ühtegi rada pole saadaval, valige Uus rada.

PC590576 —UN—17AUG23

+ New Track

Uus rada

zb48j1t,1692108148895 -21-17SEP23-4/5

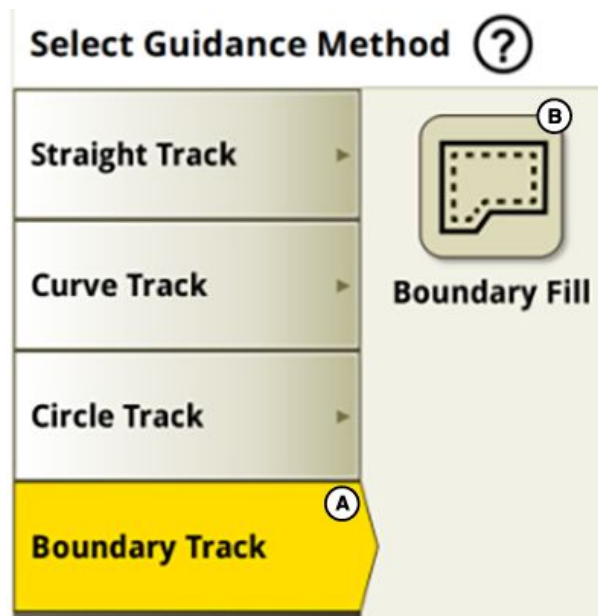
5. Valige Piiri rada (A). Valige Piiri raja järgimine (B).

6. Piiri raja loomiseks vali põld ja piir.

7. Piiri raja järgimise seadistamiseks valige Edasi.

A—Piirirada

B—Piiri raja järgimine



Piiri raja valikud

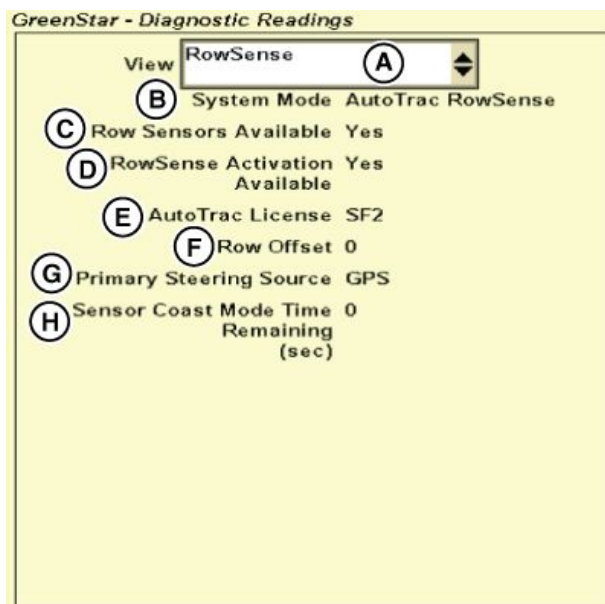
zb48j1t,1692108148895 -21-17SEP23-5/5

PC28848 —UN—22AUG23

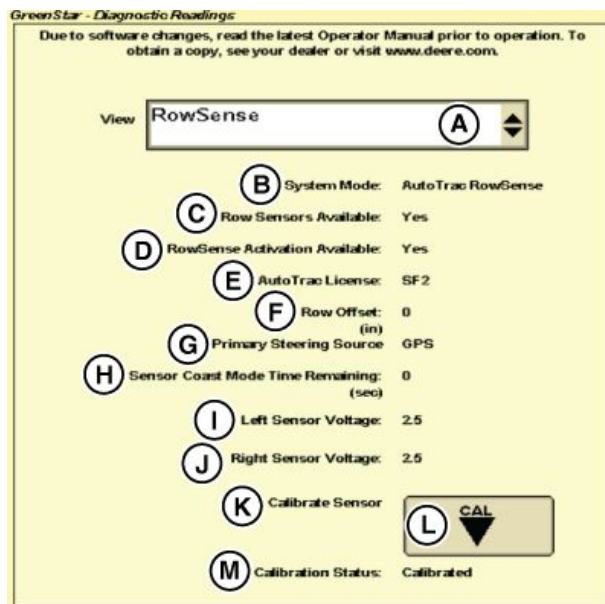
Diagnostika

GreenStar 3 diagnostikaekraanid

MÄRKUS: Võimalikud diagnostikavastused antakse koos lühiselgitusega.



GreenStar 3 CommandCenteri diagnostikanäidud



GreenStar 3ekraani diagnostikanäidud

- A—Kuva
B—Süsteemirežiim
C—Reaandurid on saadaval
D—RowSense'i aktiveerimine on saadaval
E—Süsteemi AutoTrac litsents
F—Rea nihe
G—Peamine juhtimisallikas
H—Anduri vabakäigurežiimi allesjäänud aeg

Reaandurid on saadaval:

- A – jah
- B – ei

Reajuhiku aktiveerimine on saadaval:

- A – jah (juhul kui süsteemi AutoTrac RowSense GS3 on võimalik aktiveerida)
- C – ei (juhul kui süsteemi AutoTrac Rowsense GS3 ei ole võimalik aktiveerida)

Süsteemi AutoTrac litsents:

- A – jah (SF1)
- B – jah (SF2)
- C – ei

Rea nihe

- Praegune rea nihke väärtus, kaugus, mis on mõõdetud (tollides) või (mm).

Peamine juhtimisallikas:

- A – puudub

- I— Vasakpoolse anduri ping
J— Parempoolse anduri ping
K—Anduri kalibreerimine
L—CAL
M—Kaliibrimise olek

- B – GPS
- C – reaandurid

Anduri vabakäigurežiimi allesjäänud aeg:

- Pöördloenduse taimer GPS-signaal kadumise korral, mis kuvatakse sekundites.

Vasakpoolse anduri ping

- Anduri puhkeasendi ping peab olema väiksem kui 2,5 volti.

Parempoolse anduri ping

- Anduri puhkeasendi ping peab olema suurem kui 2,5 volti.

Anduri kalibreerimine

Kaliibrimise olek

- Kalibreeritud
- Kalibreerimata

zb48j1t,1692098536255 -21-12SEP23-1/1

4. põlvkonna diagnostikaekraan

AutoTraci olek: AutoTraci olek kuvab AutoTraci sektordiagrammi ja AutoTraci sisse-/väljalülitusnupu.

MÄRKUS: Järgimise jõudluse ja seisundi väärtuseid arvutatakse pidevalt, kui AutoTrac on rakendatud (4/4 oleku sektordiagramm) ja järgib rada. Väärtuseid ei uuendata, kui AutoTrac™-i oleku sektordiagramm langeb 3/4-ni või 2/4-ni ja väärtused sektoris 1/4 asenduvad väärtusega „---“.

Järgimisjõudlus (A)

MÄRKUS: Iga järgmist väärtust kuvatakse 95% väärtusena, mis tähendab, et 95% ajast on jõudlus kuvatud väärtusest parem või sellega võrdne.

95% rajast kõrvalekalde viga – masina kaugus lähimast rajast. Viga suureneb, kuni masin jõuab kahe raja vahele, siis hakkab vea väärtus langema, kui masin läheneb järgmisele rajale. Heades oludes peavad väärtused olema toodud väärtustega võrdsed või neist väiksemad.

	4,8–12,9 km/h (3–8 mi/h)	12,9–19,3 km/h (8–12 mi/h)	19,3–24,1 km/h (12–15 mi/h)
Rajast kõrvalekalde viga (kõik raja tüübid)	4 cm (1.6 in)	8 cm (3.2 in)	12 cm (4.7 in)

95% suunaviga – masina suund seoses kasutatava rajaga. Heades oludes peavad väärtused olema toodud väärtustega võrdsed või neist väiksemad.

	4,8–12,9 km/h (3–8 mi/h)	12,9–19,3 km/h (8–12 mi/h)	19,3–24,1 km/h (12–15 mi/h)
Sirge rada	0,8°	1°	1,2°
Kurviline/ringjooneline rada (see väärtus oleneb kurvi teravusest. Järskudel kurvidel on kõrgemad väärtused.)	1,6°	3,0°	3,6°

95% lengerdusmäär – masina pöörämiskiirus, mis mõjutab järgimisjõudlust. Heades oludes peavad

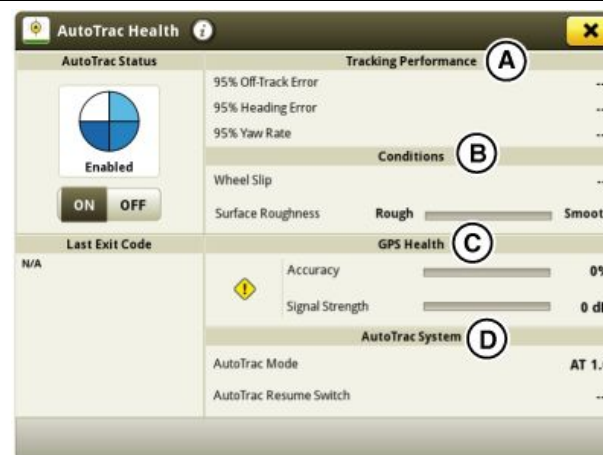
väärtused olema toodud väärtustega võrdsed või neist väiksemad.

	4,8–12,9 km/h (3–8 mi/h)	12,9–19,3 km/h (8–12 mi/h)	19,3–24,1 km/h (12–15 mi/h)
Sirge rada	1°	1,5°	1,8°
Kurviline/ringjooneline rada (see väärtus oleneb kurvi teravusest. Järskudel kurvidel on kõrgemad väärtused.)	2°	4,5°	5,4°

Tingimused (B)

MÄRKUS: Kui väärtused jäävad optimaalsest vahemikust välja, süttib kollane LED-märgutuli. Kui väärtused on optimaalses vahemikus, põleb roheline LED-märgutuli.

Pinnase karmus – pinnase seisund, kus masina töötab. Seda arvutatakse StarFire'i vastuvõtja võnkumise, veeremise ja kiiruse andmete alusel. Pinna karmuse indikaatorriba on kollane, kui see jääb optimaalsest vahemikust välja, ja roheline, kui see jääb optimaalsesse vahemikku.



4. põlvkonna diagnostikaekraan

A—Järgimisjõudlus
B—Tingimused

C—GPS-i seisukord
D—Süsteem AutoTrac

Rataste libisemine – rataste libisemise protsent, mida võrreldakse masina GPS-kiirusest saadud rataste liikumiskiiruse näiduga. Suurem väärtus kui 6% märgib, et rataste libisemine mõjutab AutoTraci jõudlust negatiivselt.

GPS-i seisukord (C)

Täpsus – vastuvõtja asukohatäpsust, mis kuvatakse protsendina. Lubatud täpsuse ja korratavuse saavutamiseks on vajalik 100% täpsus.

Signaali tugevus – StarFire'i vastuvõtja parandussignaali täpsus.

Süsteem AutoTrac (D)

AutoTraci režiim – näitab masinale paigaldatud AutoTraci juhtploki tüüpi.

Juhtplakk	AutoTraci režiim
AT2 (7R S.N. 110101–, 8R S.N. 160001–, 8RT S.N. 923001–, 8RX S.N. 801001–)	AT 2.0
AT1 (integreeritud või tehases paigaldatud AutoTraci juhtplakk)	AT 1.0
AutoTrac Controller 300	ATC 300
AutoTrac Controller Raven	ATC Raven
AutoTrac Controller Reichhardt	ATC Reichhardt
AutoTrac Controller Deere	ATC Deere
AutoTrac Universal 300	ATC 300
AutoTrac Universal 200	ATC 200
AutoTrac Universal 100	ATC 100

AutoTraci taastuslüliti – sees, kui AutoTraci taastuslüliti on vajutatud, ja väljas, kui lüliti on vabastatud.

zb48j1t,1692676792441 -21-23AUG23-2/2

Reaandurite puhastamine

Reaandurite puhastamine

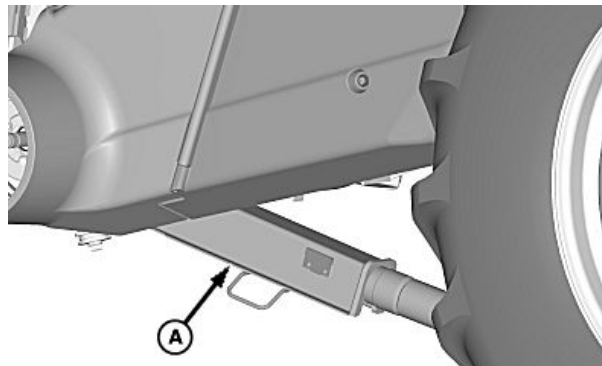
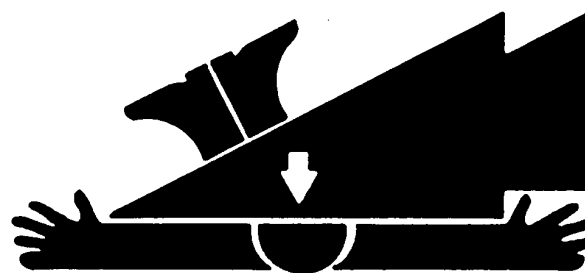
⚠ ETTEVAATUST: Lülitage mootor VÄLJA, rakendage seisupidur ja eemaldage süütevõti.

Tõstke heeder üles ja langetage turvatõkis (A) hüdrosilindri vardale.

Reaandurite puhtust tuleb kontrollida kord päevas. Kui anduritele on kogunenud koristusprahti, võib see takistada vaba liikumist ja häirida süsteemi tööd. Reaandurite puhastamiseks eemaldage anduritelt ja nende ümbrusest koristuspraht. Veenduge, et andurid liiguvad vabalt ja takistamatult.

Kord aastas tuleb kontrollida andurite pukse ja võlle liigse kulumise tuvastamiseks. Vajaduse korral asendage.

A—Turvatõkis



TS696 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

KR43067,00000B3 -21-11NOV08-1/1

Indeks

Lehekülg	Lehekülg
A	N
Aktiveerimine..... 20-1	Nihke väärtus..... 20-1
Anduri oleku lubamine/keelamine..... 15-1	Nihked
AutoTraci režiim	Reajuhtimine..... 25-6, 30-2
Kohanduvad kurvid 40-7	Nupp 2
D	Jätkamisnupp..... 15-1
Diagnostika..... 55-1	Nupp 3
Dokumentatsioonirežiim	Jätkamisnupp..... 15-1
Kohanduvad kurvid 40-7	Nõuded 20-1
G	O
GPS	Ohutus
Reaandur 35-1	Ohutu hooldamine..... 5-2
H	Oletatav rida 25-6, 30-2
Hooldus	P
Reaandurite puhastamine..... 60-1	Paigaldatud
Häälestus	Reaandur 35-1
Jätkamisnupp..... 15-1	Pinged
I	Reaandurid 25-7, 30-3
Ikoon	Puhastamine
Reaandur 35-1	Reaandurid 60-1
J	Põllujagajad 25-6, 30-2
Joondus	Põlluotsa pööre..... 35-2
Reajuhtimine..... 25-6, 30-2	R
Jätkamisnupp	Reaandur
Häälestus..... 15-1	Ikoon 35-1
Nupp 2 15-1	Olekunupp..... 15-1
Nupp 3 15-1	Signaal on kadunud 35-1
Reajuhtimise režiim..... 15-1	Töötab GPS-iga 35-1
Reasisestusrežiim..... 15-1	Reaandurid
K	Kalibreerimine 25-7, 30-3
Kalibreerimine	Pinged..... 25-7, 30-3
Diagnostika 55-1	Puhastamine..... 60-1
Reaandurid 25-7, 30-3	Varte joondus 25-6, 30-2
Kohanduvad kurvid	Viivitusae..... 15-1
AutoTraci režiim 40-7	Reaandurx
Dokumentatsioonirežiim..... 40-7	Paigaldatud 35-1
Käsitsi salvestamine 40-7	Reajuhtimine
Käsitsi salvestamine	Diagnostika 55-1
Kohanduvad kurvid 40-7	Joondus 25-6, 30-2
M	Nihke seadistamine..... 25-6, 30-2
Mitmeotstarbeline hoob 15-1	Reajuhtimise režiim
	Jätkamisnupp..... 15-1
	Reasisestusrežiim
	Jätkamisnupp..... 15-1
	Rikkeotsing
	Diagnostikakuva..... 55-1

Jätkub järgmisel leheküljel

Lehekülg

S

Signaal on kadunud	
Reaandur	35-1
Signaalsõnad, arusaamine	5-1
SSU	15-1
Süsteemi lubamine	15-1

V

Varte joondus	
Reaandurid	25-6, 30-2
Viivitusae	15-1

Ü

Ühilduvus.....	20-1
Üldteave	
Üldised viited	
Kaubamärgid	-2

Saadaolev ettevõtte John Deere tehniline kirjandus

Tehniline informatsioon

Tehnilist informatsiooni saab osta John Deere'lt. Publikatsioonid on kättesaadavad trükituna või CD-formaadis.

Tellimusi saab teha, kasutades üht järgmistest:

- John Deere'i tehnilise informatsiooni pood:
www.JohnDeere.com/TechInfoStore
- Helistades 1-800-522-7448
- Pöörduge John Deere'i esindaja poole

Võimalik on saada järgmist informatsiooni:

VARUOSADE KATALOOGIS on kirjas teie masinale sobivad varuosad koos lahtivõetud vaatega, mis hõlbustab õige varuosa kindlakstegemist. Samuti on see kasulik lahtivõtmisel ja kokkupanemisel.



TS189 —UN—17JAN89

DX,SERVLIT -21-07DEC16-1/4

KASUTUSJUHEDEID sisaldavad informatsiooni ohutuse, kasutamise, korrashoiu ja hooldamise kohta.



TS191 —UN—02DEC88

DX,SERVLIT -21-07DEC16-2/4

TEHNILISED TEATMIKUD, kus on toodud teie masina hooldamisega seotud informatsioon. Need sisaldavad tehnilisi andmeid, pilte kokkupaneku ja lahtivõtmise kohta, hüdroõli vooluskeeme ja juhtmestiku skeeme. Mõnede toodete kohta on eraldi käsiraamatud remondi ja diagnostika informatsiooniga. Mõnede komponentide kohta, nagu mootorid, on saadaval eraldi tehnilised teatmikud.



Jätub järgmisel leheküljel

DX,SERVLIT -21-07DEC16-3/4

TS224 —UN—17JAN89

HARIDUSLIK ÕPPEKURSUS, mis koosneb viiest kõikehõlmavast raamatuseeriast, milles on detailne põhiinformatsioon, sõltumata tootjast:

- Agricultural Primer seeria käsitleb talupidamise ja karjakasvatuse tehnoloogiaid.
- Farm Business Management seeria käsitleb "päris elust" võetud probleeme ning pakub praktilisi lahendusi turunduse, finantseerimise ja seadmete valiku ning vastavuse tagamise valdkonnas.
- Hooldamise põhialused näitavad, kuidas oma maastikumasinaid remontida ja hooldada.
- Masina kasutamise põhialused selgitavad masina võimalusi ja seadistamist, kuidas masina tootlikkust suurendada ja kuidas vältida mittevajalikke toiminguid põllul.
- Kompaktseadmete põhialused annavad juhised kuni 40 käitusvõlli hobujõuga varustuse remontimiseks ja hoolduseks.



TS1663 —UN—10OCT97

DX,SERVLIT -21-07DEC16-4/4

John Deere on Teie teenistuses

KLIENDIRAHULOLU on John Deere jaoks oluline.

Meie esindused pingutavad selle nimel, et varuosad ja teenindus jõuaksid teieni õigeaegselt ja efektiivselt:

–Hooldus ja varuosad teie seadmetele.

–Koolitatud hooldustehnikud ja vajalikud diagnostika ning remondivahendid teie seadmete hooldamiseks.

PROBLEEMILAHENDUSPROTSESS KLIENDIRAHULOLU TAGAMISEKS

John Deere esindaja tagab pühendunult teie seadmele tugiteenuse ja mis tahes probleemi lahendamise.

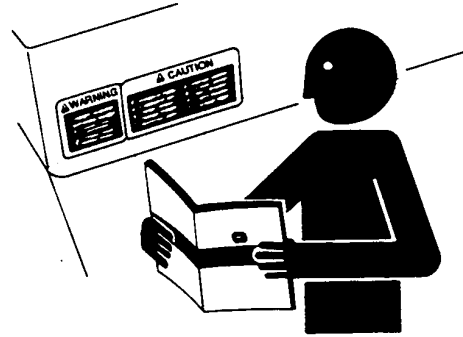
1. Esindusega ühenduse võtmisel pange valmis järgmine informatsioon:

–Masina mudel ja toote-identifikatsiooninumber

–Ostmise kuupäev

–Probleemi olemus

2. Arutage probleemi esinduse hooldusjuhiga.



3. Kui probleemi ei õnnestu lahendada, selgitage probleemi esinduse juhile ning paluge abi.

4. Kui probleem püsib ja seda esinduses ei suudeta lahendada, siis paluge abi saamiseks esindajal ühendust võtta John Deere'ga. Või võtke ühendust kleinditeeninduskeskusega Ag Customer Assistance Center telefonil 1-866-99DEERE (866-993-3373) või saatke meile e-mail aadressil www.deere.com/en_US/ag/contactus/.

DX,IBC,2 -21-02APR02-1/1

TS201—UN—15APR13

