

AutoTrac RowSense Biçerdöver ve Pamuk



JOHN DEERE



KULLANICI EL KİTABI

**AutoTrac RowSense Biçerdöver
ve Pamuk**

OMPFP24369 BASKI K3 (TURKISH)

John Deere Ag Management Solutions

PRINTED IN U.S.A.

Giriş

Önsöz

Bir John Deere Ürünü Satın Aldığınız için TEŞEKKÜR EDERİZ.

Ürününüzü doğru olarak kullanıp servisini yapmasını öğrenmek için bu EL KİTABINI dikkatle OKUYUN. Bu kitapta verilen bilgilere uyulmaması sonucunda kişisel yaralanma ya da ekipman hasarı oluşabilir. Bu el kitabı ve ürününüz üzerindeki güvenlik işaretleri başka dillerde de sunulabilir. (Sipariş vermek için <https://techpubs.deere.com/> adresini ziyaret edin.)

BU EL KİTABI, ürününüzün kalıcı bir parçası SAYILMALI ve ürünü sattığınız takdirde onunla birlikte verilmelidir.

Bu kitaptaki ÖLÇÜLER hem metrik sistem birimleri hem de parantez içinde eş değer ABD sistemi birimleri ile verilmiştir. Yalnızca doğru yedek parça ve bağlantı elemanları kullanın. Metrik ve inç sistemi bağlama elemanları özel bir metrik veya inç anahtar kullanılmasını gerektirebilir.

SAĞ VE SOL yanlar makina ya da donanımın ileriye doğru sürüş yönüne göre belirlenir.

ÜRÜN TANIM NUMARALARINI (P.I.N.) Operatör El Kitabına YAZIN. Çalınması durumunda ürünün izlenmesine yardımcı olmak için tüm seri numaralarını eksiksiz biçimde yazarak saklayın. Bu numaraları yedek

parça siparişlerinde yetkili servisimize de bildirmeniz gerekir. Tanımlama numaralarının bir yedeğini, makine dışında veya makineden uzakta güvenli bir konumda saklayın.

GARANTİ, ekipmanlarını bu el kitabında açıklandığı gibi kullanan ve bakımını yapan müşteriler için hazırlanmış olan John Deere destek programının bir parçası olarak sunulmaktadır. Garanti, yetkili servisimizden almış olmanız gereken garanti belgesinde veya bildirisinde açıklanmıştır.

Bu garanti size, garanti dönemi içinde herhangi bir kusur tespit edilmesi halinde ürünlerin John Deere tarafından destekleneceği teminatını vermektedir. Bazı durumlarda John Deere, ürün garanti dışında olsa dahi tarla iyileştirmeleri de sağlamaktadır. Ekipman kötü kullanılırsa, ya da orijinal fabrika özelliklerinin ötesinde performans göstermesi için üzerinde değişiklik yapılırsa, garanti geçersiz kılınır ve saha geliştirmeleri reddedilebilir.

Bu ürünün ilk sahibi değilseniz, bu birimin seri numarasını bildirmek için yerel John Deere bayinizle görüşmeniz sizin yararınıza olacaktır. Bu, John Deere firmasının sizi herhangi bir konuya veya ürün iyileştirmelerine ilişkin olarak bilgilendirmesine yardımcı olacaktır.

Seri Numarası:

zb48j1t,1692254533140 -80-17AUG23-1/1

Ticari Markalar

Ticari Markalar	
AMS™	Deere & Company ticari markası
Android™	Google Inc.'in ticari markası
Apple®	Apple, Inc.'in ticari markası
AutoTrac™	Deere & Company ticari markası
Bluetooth®	Bluetooth SIG'e ait ticari marka
CommandCenter™	Deere & Company ticari markası
GreenStar™	Deere & Company ticari markası
iGrade™	Deere & Company ticari markası
iTEC™	Deere & Company ticari markası
JDLink™	Deere & Company ticari markası
John Deere Remote Display Access™	Deere & Company ticari markası
Microsoft®	Microsoft Corporation firmasının Amerika Birleşik Devletleri ve diğer ülkelerdeki ticari markasıdır
RowSense™	Deere & Company ticari markası
Service ADVISOR™	Deere & Company ticari markası
StarFire™	Deere & Company ticari markası
StellarSupport™	Deere & Company ticari markası
Surface Water Pro	Deere & Company ticari markası
Windows®	Microsoft Corporation firmasının Amerika Birleşik Devletleri ve diğer ülkelerdeki ticari markasıdır

bvmsit,1690521760389 -80-22AUG23-1/1

İçindekiler

Sayfa	Sayfa
Güvenlik	
Güvenlik Bilgilerini Tanıma5-1	AB Kavisleri40-8
Uyarı Sözcüklerini Anlayın.....5-1	Yuvarlak Hat40-10
Güvenlik Talimatlarına Uyun.....5-1	Sıra Bulucu40-11
Bakım Çalışmalarının Güvenli Yapılması5-2	Kılavuz Hattını Değiştir40-12
Elektronik Bileşenler ve Desteklerle	Hendek Parkur.....40-12
Güvenli İşlem Yapılması.....5-2	Set Parkur.....40-12
Kılavuzluk Sistemlerinin Güvenli	
Şekilde Kullanılması.....5-3	GreenStar 3 CommandCenter - Kılavuz Hattı
Güvenlik Kemerini Doğru Takın5-3	Düz Kılavuz Hattı.....45-1
Bıçme Düzeninden Uzak Durun5-4	Uyarlanabilir Kavisler.....45-3
	AB Kavisleri45-7
	Yuvarlak Hat45-9
	Sıra Bulucu45-11
Mevzuat ve Uyumluluk Bilgileri	
AT Uygunluk Açıklaması.....10-1	
	4. Nesil Ekran-Kılavuz Hattı
Sürdürme Düğmesi	Düz Kılavuz Hattı.....50-1
Sürdürme Düğmesi Ayarı15-1	Kavisli Kılavuz Hattı.....50-2
	Yuvarlak Hat50-4
AutoTrac RowSense	Sınır Parkuru50-5
Genel Bakış.....20-1	
2012 Yılı Modeli ve Daha Yeni Ayar ve Kalibrasyon Sistemi	Diyagnostik
GreenStar Ekranı Kullanarak AutoTrac	GreenStar 3 için Diyagnostik Ekranlar.....55-1
RowSense Ayarı25-1	4. Nesil için Diyagnostik Ekranı55-2
4. Nesil Ekran Kullanarak AutoTrac	
RowSense Ayarı25-4	Sıra Sensörlerini Temizleme
Sıra Kılavuzluğu Sistemi Kaçıklık Ayarı.....25-6	Sıra Sensörlerini Temizleme60-1
Sıra Girişini Ayarlama.....25-6	
GreenStar Ekran Kullanılarak Sıra	
Sensörü Kalibrasyon Prosedürü25-7	
4. Nesil Ekran Kullanılarak Sıra	
Sensörü Kalibrasyon Prosedürü25-8	
2011 Yılı Modeli ve Daha Eski Ayar ve Kalibrasyon Sistemi	
AutoTrac RowSense Ayarı30-1	
Sıra Kılavuzluğu Sistemi Kaçıklık Ayarı.....30-2	
Sıra Sensörü Kalibrasyon Prosedürü30-3	
Sistemi Etkinleştirme	
Ekranlar ve Göstergeler.....35-1	
Sıra Sensörlerini Etkinleştirme35-2	
GreenStar 3 Ekran-Kılavuz Hattı	
Düz Kılavuz Hattı.....40-1	
Uyarlanabilir Kavisler.....40-5	

Orijinal yönerge. Bu el kitabındaki tüm bilgiler, resimler ve teknik veriler yayımlama öncesindeki en son duruma uygundur. İstenildiği zaman haber vermeksizin gerekli değişiklikleri yapma hakkı saklıdır.

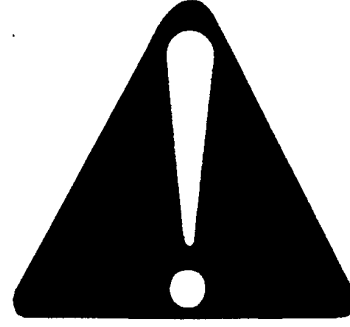
COPYRIGHT © 2012
DEERE & COMPANY
European Office Mannheim
All rights reserved.
A John Deere ILLUSTRATION™ Manual

Güvenlik

Güvenlik Bilgilerini Tanıma

Bu bir güvenlik uyarısı simgesidir. Bu simgeyi makineniz üzerinde veya bu kılavuzda gördüğünüzde, kişisel yaralanma tehlikesine karşı dikkatli olun.

Önerilen önlemleri alın ve güvenli çalışma uygulamalarını takip edin.



TS1388 —UN—28JUN13

DX,ALERT -80-03OCT22-1/1

Uyarı Sözcüklerini Anlayın

TEHLİKE; İşaret sözcüğü TEHLİKE, kaçınılmaması halinde ölüm veya ciddi yaralanmayla sonuçlanacak tehlikeli bir durumu gösterir.

UYARI; İşaret sözcüğü UYARI, kaçınılmaması halinde ölüm veya ciddi yaralanmayla sonuçlanması mümkün tehlikeli bir durumu gösterir.

DİKKAT; İşaret sözcüğü DİKKAT, kaçınılmaması halinde küçük veya orta derecede yaralanmayla sonuçlanması mümkün tehlikeli bir durumu gösterir. DİKKAT işareti ayrıca kişisel yaralanmaya yol açabilecek durumlara yönelik güvenli olmayan çalışmalara karşı uyarmak amacıyla da kullanılabilir.

Güvenlik uyarı sembolü ile birlikte bir işaret sözcüğü —TEHLİKE, UYARI veya DİKKAT— kullanılır. TEHLİKE en ciddi tehlikeleri gösterir. TEHLİKE ya da UYARI



işaretleri özellikle tehlikeli olan yerlere yapıştırılmışlardır. Genel güvenlik önlemleri DİKKAT işareti ile belirtilmişlerdir. DİKKAT işareti ayrıca bu kılavuzda bulunan güvenlik iletilerine de dikkat çekmektedir.

DX,SIGNAL -80-05OCT16-1/1

TS187 —80—08SEP03

Güvenlik Talimatlarına Uyun

Bu el kitabında ve makinenizde bulunan tüm güvenlik uyarılarını dikkatlice okuyun. Güvenlik uyarı işaretlerinin iyi olmasına dikkat edin. Kaybolan ya da hasar gören güvenlik işaretlerin yerlerine yenilerini yapıştırın. Yeni ekipman bileşenlerinin veya onarılan parçaların geçerli güvenlik işaretlerini içerdiğinden emin olun. Yeni güvenlik işaretlerini John Deere yetkili servisinden elde edebilirsiniz.

Dış sağlayıcılardan edilen parça ve bileşenler için, bu kullanım kılavuzunda ayrıca verilmeyen, ek güvenlik bilgileri olabilir.

Makineyi nasıl çalıştıracağınızı ve kumandaları nasıl doğru şekilde kullanacağınızı öğrenin. Bilgisiz kimselerin makineyi kullanmasına izin vermeyin.

Makinenizin düzenli bakımını yapın. Makine üzerinde izinsiz olarak yapılacak herhangi bir değişiklik, makine işlevine zarar verebilir ve/veya makine ömrünü olumsuz etkileyebilir.



Bu el kitabında anlamadığınız bölümler olursa ve yardıma ihtiyaç duyarsanız John Deere bayinize başvurun.

DX,READ -80-01AUG22-1/1

TS201 —UN—15APR13

Bakım Çalışmalarının Güvenli Yapılması

Çalışmaya başlamadan önce bakım prosedürünü iyice öğrenin. Çalışma yapılacak alanı temiz ve kuru tutun.

Hareket halindeki makinede hiçbir zaman yağlama, bakım ya da ayar çalışması yapmayın. Ellerinizi, ayaklarınızı ve elbiselerinizi tahrik altındaki parçalardan uzak tutun. Basıncı salmak için, tüm gücü devre dışı bırakın ve kumandaları işletin. Askıda olan donanımı indirin. Motoru durdurun. Kontak anahtarını çıkarın. Motorun soğumasını bekleyin.

Bakım çalışması için kaldırılması gereken makina parçalarını alttan destekleyin.

Tüm parçaları iyi durumda ve doğru takılmış biçimde muhafaza edin. Hasarları hemen onarın. Aşınmış ve kırılmış parçaları yenileriyle değiştirin. Yerdeki gres, yağ ve pislik birikintilerini temizleyin.

Elektrik sisteminde çalışma yapmadan ya da kaynak çalışmalarından önce akünün (-) kutbundaki kabloyu çıkarın.

Çekilir ekipmanlarda, elektrik sistemi bileşenlerine bakım yapmadan ya da makinede kaynak çalışması yapmadan önce, kablolama tesisatlarını bağlantılarından ayırın.

Yüksekte temizlik yaparken ya da çalışırken aşağı düşme, ağır yaralanmaya neden olabilir. Her bir konuma ulaşmak için bir merdiven ya da platform kullanın. Sağlam ve güvenli basamaklar ve tutamaklar kullanın.



TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -80-28FEB17-1/1

Elektronik Bileşenler ve Desteklerle Güvenli İşlem Yapılması

Donanım üzerine takılmış elektronik bileşenleri sökerken ya da takarken düşme ağır yaralanmaya neden olur. Takma yerine kolayca erişmek için bir merdiven ya da çalışma platformu kullanın. Sağlam ve güvenli basamak ve tutamaklar kullanın. Bileşenleri ıslak ya da buzlu koşullarda takmayın ya da sökmeyin.

Eğer bir kule ya da bir diğer yüksek yapı üzerinde bir RTK üs istasyonunu kuruyorsanız ya da bakımını yapıyorsanız, bir onaylı tırmanıcı kullanın.

Bir donanım üzerinde kullanılan bir küresel konumlandırma alıcısı direğini takıyor ya da bakımını yapıyorken, doğru kaldırma teknikleri kullanın ve doğru koruyucu donanım giyin ya da takın. Direk ağırdır ve kaldırılıp işlem



yapılması zordur. Yerden ya da bir çalışma platformundan erişilemeyen yerlere takarken iki kişi gereklidir.

TS249 —UN—23AUG88

DX,WW,RECEIVER -80-24AUG10-1/1

Kılavuzluk Sistemlerinin Güvenli Şekilde Kullanılması

Kılavuzluk sistemlerini geçitlerde kullanmayın. Bir geçide girmeden önce kılavuzluk sistemlerini daima kapatın (devre dışı bırakın). Bir taşıt yolunda giderken kılavuzluk sistemini açmaya (devreye almaya) çalışmayın.

Kılavuzluk sistemleri, operatörün tarla işlemlerini daha verimli yapmasına yardım etme amacını taşır. Makinenin hareket ettiği yol daima sürücünün sorumluluğundadır. Kılavuzluk sistemleri engellerle ya da diğer makinelerle çarpışmayı otomatik olarak algılamaz.

Kılavuzluk sistemleri, makinenin sürüş yönlendirmesini otomatikleştiren her türlü uygulamayı kapsamaktadır. AutoTrac, iTEC, AutoTrac Sırabası Dönüş Otomasyonu, AutoTrac Ekipman Kılavuzluk Sistemi (pasif), AutoTrac Universal, AutoTrac Controller, AutoTrac ve John Deere Machine Sync buna dâhildir, ancak bunlarla sınırlı olmayabilir.

Sürücünün ve civardakilerin yaralanmasını önlemek için:

- Hareket etmekte olan bir makineye binmeye ya da makineden inmeye çalışmayın.
- Makinenin, ekipmanın ve kılavuzluk sisteminin düzgün kurulduğundan emin olun.
 - iTEC, AutoTrac Sırabası Dönüş Otomasyonu veya AutoTrac Ekipman Kılavuzluk Sistemini (pasif) kullanıyorsanız sınırların doğru tanımlandığından emin olun.
 - Makine Senkronizasyonunu kullanıyorsanız izleyicinin giriş noktasının makineler arasında yeterli boşluk olacak şekilde kalibre edildiğinden emin olun.
- Tetikte olun ve çevrenize dikkat edin.
- Tarladaki tehlikeler, ekipmanlar veya diğer engellere ve etrafta bulunabilecek insanlara çarpmamak için gerektiğinde direksiyon kontrolünü elinize alın.
- Görüş mesafesinin makinenin yolu üzerindeki insanları ya da engelleri görmenize veya makineyi çalıştırmınıza engel olduğu zamanlarda makinenin kullanımına son verin.
- Makine hızını seçerken tarla koşullarını, görüş mesafesini ve makine yapılandırmasını göz önünde bulundurun.

bvmsit,1690521594604 -80-28JUL23-1/1

Güvenlik Kemerini Doğru Takın

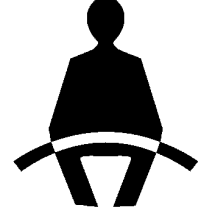
Devrilme olması halinde, ezilme yaralanmaları veya ölüm meydana gelmesini önleyin.

Bu makine, bir devrilme güvenlik çerçevesi (ROPS) ile donatılmıştır. ROPS ile işletim sırasında, güvenlik kemeri KULLANIN.

- Mandalı kavrayın ve güvenlik kemerini gövdeniz boyunca çekin.
- Kilidi yuvasına takın. Bir tık sesi işitilmelidir.
- Kemerin güvenli biçimde kilitlendiğinden emin olmak için, güvenlik kemerinin mandalını yoklayın.
- Güvenlik kemerinin kalçalarınız boyunca tamamen oturmasını sağlayın.

Eğer montaj bağlama elemanları, tokası, kayışı veya geri sarma düzeneği hasar belirtisi gösteriyorsa, güvenlik kemerinin tamamını yenisiyle değiştirin.

Güvenlik kemerini ve bağlantı donanımını yılda en az bir kez gözden geçirin. Donanımın gevşek olup olmadığını,



kayıta yırtılma, aşınma olup olmadığını inceleyin. Yalnızca makinanız için öngörülmüş olan yedek parçaları kullanın. John Deere bayinize danışın.

TS1729 —UN—24MAY13

DX,ROPS1 -80-22AUG13-1/1

Bıçme Düzeninden Uzak Durun

Bıçak kırışı, sarmal, dolap ve besleme silindirleri, işleyişleri gereği, tümten kapalı değildir. İşletim sırasında bu hareketli parçalardan uzak durun. Bakım yapmadan ya da makinedeki tıkanmaları açmaya girişmeden önce her zaman, ana kavramayı devre dışı bırakın, motoru durdurun ve kontak anahtarını çıkartın.



ES118704 —UN—21MAR95

FX,CUT -80-21DEC90-1/1

Mevzuat ve Uyumluluk Bilgileri

AT Uygunluk Açıklaması

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

Aşağıda adı belirtilen kişi şu beyanda bulunur

Ürün: AutoTrac™ RowSense™

aşağıdaki direktiflerin tüm ilgili hükümlerini ve temel gerekliliklerini karşılar:

Yönerge	Sayı	Belgelendirme Yöntemi
Elektromanyetik Uyumluluk Yönergesi	2004/108/AT	Yönergenin II numaralı Eki uyarınca kendinden sertifikalı

Teknik yapım dosyasını derlemek için Avrupa Birliği'nde yetkilendirilmiş kişinin adı ve adresi:

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

Beyan yeri: Kaiserslautern, Almanya

Adı: Aaron Senneff

Beyan tarihi: 29 Temmuz 2011

Başlık: Mühendislik Müdürü, John Deere Intelligent Solutions Group

Üretim birimi: John Deere Intelligent Solutions Group

DXCE01 —UN—28APR09



zb48j1t,1695303948124 -80-21SEP23-1/1

Sürdürme Düğmesi

Sürdürme Düğmesi Ayarı

AutoTrac ile donatılmış bir makine RowSense donanımlı mısır başlığına bağlandığında çok işlevli kontrol kolundaki aktivasyon düğmeleri 2 ve 3, bu sistem için başlık indirici ve AutoTrac kaldığı yerden sürdürme düğmesi olarak kullanılacak şekilde otomatik olarak etkinleştirilir. 2012 yılına ait modelde ve daha yeni makinelerde Otomatik düğmesi AutoTrac'i devreye almak için kullanılabilir böylece ekin antene temas ettiğinde Sıra Sensörleri devreye girer. (Daha fazla ayrıntı için Sistemi Etkinleştirirken Sıra Girişini Ayarlama konusuna bakın.)



Makinede Sürdürme Düğmesi (Eski)



Makinede Sürdürme Düğmesi (Yeni)

bvwmst,1690524195381 -80-05OCT23-1/1

PC582138 —UN—28JUL23

PC582139 —UN—28JUL23

AutoTrac RowSense

Genel Bakış

AutoTrac RowSense aşağıdaki bileşenlerden oluşur

- Makinede dahili AutoTrac takılı ve etkin, Sürüş Sistemi Ünitesi'nde (SSU) AutoTrac SF1 veya SF2 aktivasyonunda programlanmış yükseltilmiş AutoTrac RowSense yazılımı ile.
 - 50 ve 60 serisi biçerdöverler için Bridge Controller/Gateway yazılım güncellemesi kurulu olmalıdır.
 - 2008 yılı modeli S, W, T Serisi ve 2009 yılı modeli C Serisi biçerdöverlerin, AutoTrac RowSense ile uyumlu olması için LYNX veriyolunun kurulu olması gerekir.
- Makinede dahili AutoTrac takılı ve etkin, Sürüş Sistemi Ünitesi'nde (SSU) AutoTrac SF1 veya SF2 aktivasyonunda programlanmış yükseltilmiş AutoTrac RowSense yazılımı ile.
- Model yılı 2012 ve sonrası makineler için GreenStar 3 2630 ekran veya GreenStar 3 CommandCenter veya daha yeni ekran gereklidir.
- Model yılı 2011 ve sonrası makineler için GreenStar 2 2600 ekran veya GreenStar 3 2630 ekran gereklidir.
- AutoTrac RowSense aktivasyonu.
- Eski bir GS2 AutoTrac SF1 aktivasyonuna sahip GS2 AutoTrac RowSense SF1.
- Eski bir GS2 AutoTrac SF2 aktivasyonuna veya GS2 AutoTrac aktivasyonuna sahip GS2 AutoTrac RowSense SF2.

- 4. Nesil ekran için AutoTrac RowSense aktivasyonu.
- SF1, SF2, SF3 veya RTK düzeltme sinyalli StarFire Alıcı.
- Onaylı Mısır Başlığına monte edilmiş bir çift Sıra Sensörü.

AutoTrac RowSense, mevcut tüm izleme düzenleri ile çalışır. AutoTrac aşağıdaki modlarda çalışır: Uyarlanabilir Kavisler, AB Kavisleri, Dairesel Parkur ve Düz Parkur. AutoTrac RowSense, mısır hasadı sırasında uyumlu bir hassas tarım ekranında entegre AutoTrac'e yönelik bir iyileştirir. Onaylanmış bir mısır tablasına monte edilen Sıra Sensörleri sıranın nerede olduğunu bilmek için mısır saplarını algılar. AutoTrac Kılavuzluk Uygulaması, makineyi kılavuz yolunda tutmak için mevcut AutoTrac sinyalleriyle birleştirilmiş sıra sensörü sinyalini kullanır. Sıra sensörlerinden bir sinyal gelmediğinde (örneğin bir su yolu içerisinde sürüş yapma), normal GPS kılavuzu geçerli olacaktır. AutoTrac için birçok diğer özellik değişmemiştir. Sıra sensörleri makineyi yönlendirmek için başka bir pozisyon girişidir. Tüm izleme modları, GPS tabanlı AutoTrac ile aynı şekilde ayarlanır.

zb48j1t,1688365471549 -80-28SEP23-1/1

GreenStar Ekranı Kullanarak AutoTrac RowSense Ayarı

PC582158 —UN—01AUG23

GreenStar 3 Ekranın Kullanılması

NOT: Bu ürünü kullanmadan önce AutoTrac'i ayarlamaya ek olarak aşağıdaki adımların tamamlanması gerekir:



Menü

1. Menü'yü seçin.

zb48j1t,1690443942471 -80-17SEP23-1/13

2. GreenStar'ı (GS3) seçin.

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1690443942471 -80-17SEP23-2/13

3. Kılavuzluk'u seçin.

PC582160 —UN—01AUG23

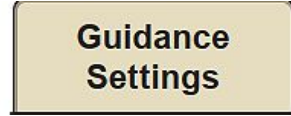


Kılavuzluk Sistemi

zb48j1t,1690443942471 -80-17SEP23-3/13

4. Kılavuzluk Ayarları'nı seçin.

PC582161 —UN—01AUG23



Kılavuzluk Ayarları

zb48j1t,1690443942471 -80-17SEP23-4/13

5. RowSense Ayarlarını Değiştirme'yi seçin.

PC582162 —UN—01AUG23



RowSense Ayarlarını Değiştirme

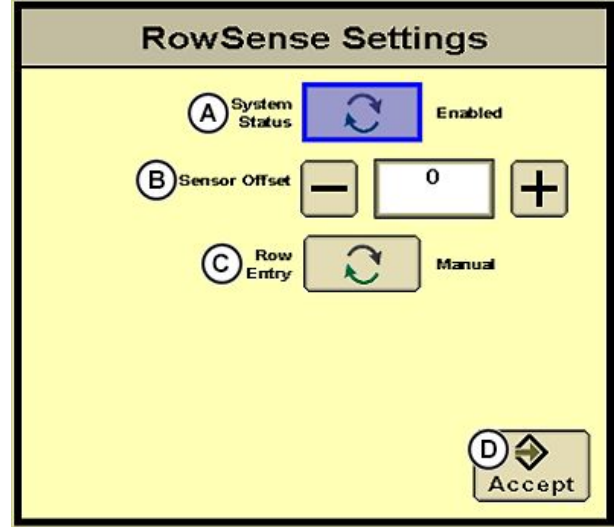
Devamı arka sayfada

zb48j1t,1690443942471 -80-17SEP23-5/13

6. Sıra Kılavuzluğu Sistemi sensörlerini etkinleştirmek için Sistem Durumu (A) ögesini seçin.
7. Sensör Kaçıklığı (B) değerinin doğru olduğundan emin olun (varsayılan değer 0'dır).
8. Gerekli mod için Sıra Girişi (C) ögesini seçin.
9. RowSense Ayarları'ndan çıkmak için Kabul Et'i (D) seçin.

A—Sistem Durumu
B—Sensör Kaçıklığı

C—Sıra Girişi
D—Kabul



RowSense Ayarlar Sayfası

zb48j1t,1690443942471 -80-17SEP23-6/13

PC582140 —UN—28JUL23

10. AutoTrac RowSense simgesi, AutoTrac Kılavuzluk kullanıcı arabiriminin Çalıştırma sayfasında görünür.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

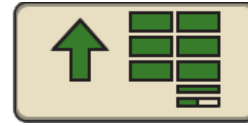
zb48j1t,1690443942471 -80-17SEP23-7/13

GreenStar 3 CommandCenter Ekranını Kullanma

PC582158 —UN—01AUG23

NOT: Bu ürünü kullanmadan önce AutoTrac'i ayarlamaya ek olarak aşağıdaki adımların tamamlanması gerekir:

1. Menü'yü seçin.



Menü

zb48j1t,1690443942471 -80-17SEP23-8/13

2. GreenStar'ı (GS3) seçin.

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Devamı arka sayfada

zb48j1t,1690443942471 -80-17SEP23-9/13

3. Ayarları seçin.

PC582163 —UN—01AUG23



Ayarlar

zb48j1t,1690443942471 -80-17SEP23-10/13

4. RowSense Ayarları'nı seçin.

PC582164 —UN—01AUG23



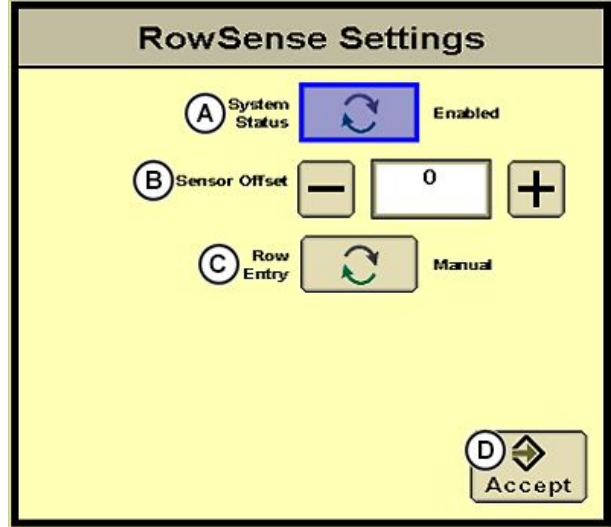
RowSense Ayarları

zb48j1t,1690443942471 -80-17SEP23-11/13

5. Sıra Kılavuzluğu Sistemi sensörlerini etkinleştirmek için Sistem Durumu (A) ögesini seçin.
6. Sensör Kaçıklığı (B) değerinin doğru olduğundan emin olun (varsayılan değer 0'dır).
7. Gerekli mod için Sıra Girişi (C) ögesini seçin.
8. RowSense Ayarları'ndan çıkmak için Kabul Et'i (D) seçin.

A—Sistem Durumu
B—Sensör Kaçıklığı

C—Sıra Girişi
D—Kabul



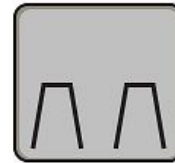
RowSense Ayarlar Sayfası

zb48j1t,1690443942471 -80-17SEP23-12/13

PC582140 —UN—28JUL23

9. AutoTrac RowSense simgesi, AutoTrac Kılavuzluk kullanıcı arabiriminin Çalıştırma sayfasında görünür.

PC582150 —UN—01AUG23



AutoTrac RowSense

zb48j1t,1690443942471 -80-17SEP23-13/13

4. Nesil Ekran Kullanarak AutoTrac RowSense Ayarı

PC28961 —UN—24APR23

NOT: Bu ürünü kullanmadan önce AutoTrac'i ayarlama ek olarak aşağıdaki adımların tamamlanması gerekir:

1. Menü'yü seçin.



Menü

bvmsit,1690446889571 -80-17SEP23-1/7

2. Uygulamalar ögesini seçin.

PC582132 —UN—27JUL23



Uygulamalar

bvmsit,1690446889571 -80-17SEP23-2/7

3. AutoTrac Kılavuzluk Sistemini Seçin.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac Kılavuzluk Sistemi

bvmsit,1690446889571 -80-17SEP23-3/7

4. Bilgileri'i seçin.

PC582133 —UN—27JUL23



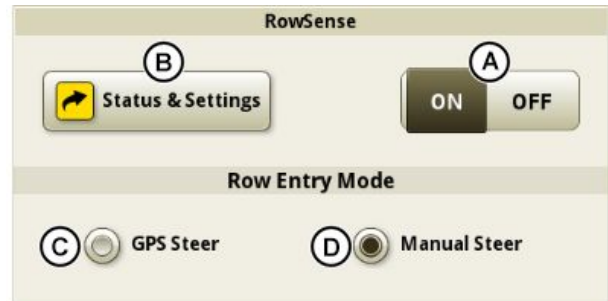
Bilgi

bvmsit,1690446889571 -80-17SEP23-4/7

5. Sıra Kılavuzluğu Sistemi sensörlerini etkinleştirmek için AÇIK/KAPALI (A) ögesini seçin.
6. GPS Yönlendirme (C) veya Manuel Yönlendirme (D) için gerekli Sıra Girişi modunu seçin.
7. Sensör kaçıklık ayarına erişmek için Durum ve Ayarlar (B) ögesini seçin.

A—Açık/Kapalı
B—Durum ve Ayarlar

C—GPS Yönlendirmesi
D—Manuel Yönlendirme



RowSense Bilgi Sayfası

Devamı arka sayfada

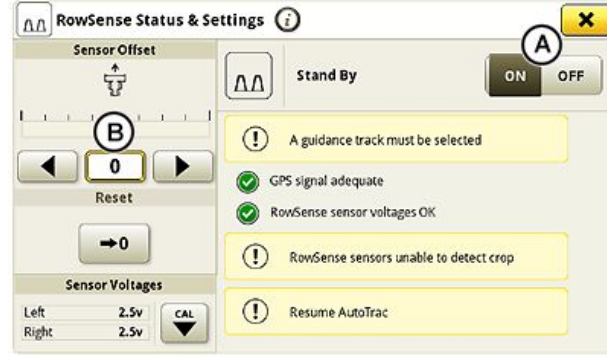
bvmsit,1690446889571 -80-17SEP23-5/7

PC582136 —UN—27JUL23

8. Sensör Kaçıklığı (B) değerinin doğru olduğundan emin olun (varsayılan değer 0'dır).
9. Sıra Kılavuzluğu Sistemi sensörlerini etkinleştirmek için AÇIK/KAPALI (A) ögesini seçin.
10. RowSense Durumu ve Ayarları'ndan çıkmak için sağ üst köşedeki X ögesini seçin.

A—Açık/Kapalı

B—Sensör Kaçıklığı



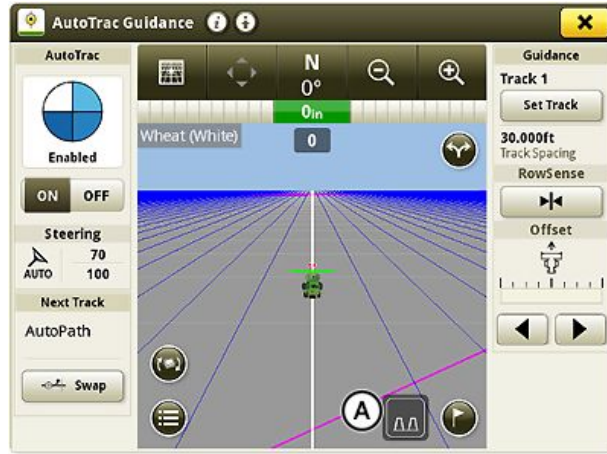
RowSense Durumu ve Ayarları Sayfası

bvmsit,1690446889571 -80-17SEP23-6/7

PC582135 —UN—27JUL23

11. AutoTrac RowSense simgesi (A), AutoTrac Kılavuzluk uygulaması sayfasında görünür olacaktır.

A—AutoTrac RowSense



RowSense Etkin Halde AutoTrac Kılavuzluk Sayfası

bvmsit,1690446889571 -80-17SEP23-7/7

PC582137 —UN—28JUL23

Sıra Kılavuzluğu Sistemi Kaçıklık Ayarı

Mısır başlığına giren sapların hizalamasını değiştirmek için sıra kılavuzuna bir ofset eklenebilir.

Hizalama değişiminin gerekli olduğu örnekler:

- Ekili tahminleme sırası mısır tablasının ortasındadır ve sıralar başlık tarafından itilir. "Farkı ayırmak" için bir kaçıklık uygulanabilir, böylece tüm sıralar yaslanır ancak ofsetin bulunmadığı durumdaki kadar ciddi olmaz.
- Sıra sensörü takılan ekin bölücüler sıra ile hizalı değildir. Sensörleri hizalamak için onarımlar yapılarak kadar yanlış hizalamayı gidermeye yardımcı olması için bir kaçıklık uygulanabilir.

O'dan küçük kaçıklık değerlerinin girilmesi makinenin hafifçe solda ilerlemesine neden olurken O'dan büyük değerler makinenin hafifçe sağda ilerlemesine neden olur. Varsayılan değer 0'dır, aralık ise -50 - 50 şeklindedir.

1. RowSense Ayarları'na gitmek için:

GreenStar 3 Ekran için: Menü, GreenStar (GS3), Kılavuzluk, Kılavuzluk Ayarları'nı seçin ve ardından RowSense Ayarları Değişikliği'ni seçin. Daha fazla bilgi için bu bölümdeki GreenStar Ekranı Kullanarak AutoTrac RowSense Ayarı kısmına bakın.

2. **GreenStar 3 CommandCenter Ekran için:** Menü, GreenStar (GS3), Ayarları'ı seçin ve ardından RowSense Ayarları'nı seçin. Daha fazla bilgi için bu bölümdeki GreenStar Ekranı Kullanarak AutoTrac RowSense Ayarı kısmına bakın.

4. Nesil Ekran için: Menü, Uygulamalar, AutoTrac Kılavuzluk, Bilgi ögesini seçin ve ardından RowSense altındaki Durum ve Ayarları'ı seçin. Daha fazla bilgi için bu bölümdeki 4. Nesil Ekran Kullanarak AutoTrac RowSense Ayarı kısmına bakın.

3. Sensör Kaçıklığı değerini -50 - 50 arasında girin. Varsayılan değer 0'dır.

4. **GreenStar 3 Ekran için:** RowSense Ayarları'ndan çıkmak için Kabul Et'i seçin.

GreenStar 3 CommandCenter Ekran için: RowSense Ayarları'ndan çıkmak için Kabul Et'i seçin.

4. Nesil Ekran için: RowSense Durumu ve Ayarları'ndan çıkmak için X ögesini seçin.

bvmsit,1690530224859 -80-14SEP23-1/1

Sıra Girişini Ayarlama

GreenStar Ekranın Kullanılması

1. RowSense Ayarları'na gitmek için.

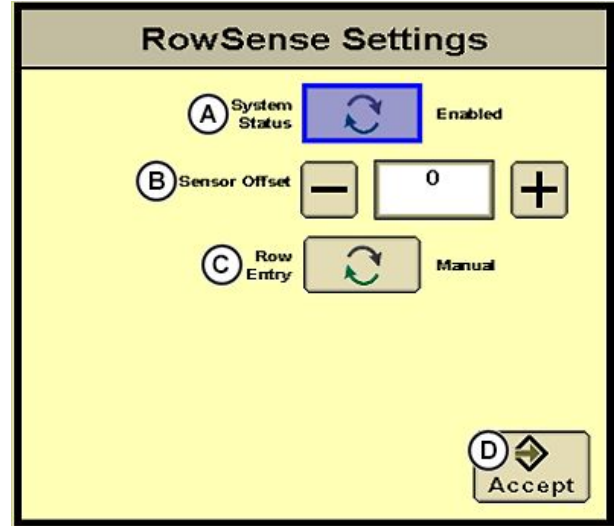
GreenStar 3 Ekran için: Menü, GreenStar (GS3), Kılavuzluk, Kılavuzluk Ayarları'nı seçin ve ardından RowSense Ayarları Değişikliği'ni seçin. Daha fazla bilgi için bu bölümdeki GreenStar Ekranı Kullanarak AutoTrac RowSense Ayarı kısmına bakın.

GreenStar 3 CommandCenter Ekran için: Menü, GreenStar (GS3), Ayarları'ı seçin ve ardından RowSense Ayarları'nı seçin. Daha fazla bilgi için bu bölümdeki GreenStar Ekranı Kullanarak AutoTrac RowSense Ayarı kısmına bakın.

2. Gerekli mod için Sıra Girişi (C) ögesini seçin.
3. RowSense Ayarları'ndan çıkmak için Kabul Et'i (D) seçin.

A—Sistem Durumu
B—Sensör Kaçıklığı

C—Sıra Girişi
D—Kabul



RowSense Ayarlar Sayfası

PC582140 —UN—28JUL23

Devamı arka sayfada

bvmsit,1690534615778 -80-17SEP23-1/2

4. Nesil Ekranı Kullanma

1. RowSense Ayarları'na gitmek için.
Menü, Uygulamalar, AutoTrac Kılavuzluğu'nu seçin ve ardından Bilgi'yi seçin.
2. Sıra Kılavuzluğu Sistemi sensörlerini etkinleştirmek için AÇIK/KAPALI (A) ögesini seçin.
3. GPS Yönlendirme (C) veya Manuel Yönlendirme (D) için gerekli Sıra Girişi modunu seçin.
4. RowSense Durumu ve Ayarları'ndan çıkmak için X işaretini seçin.

Manuel:

1. Makineyi sıra içine sürün.
2. Tablayı indirmek için sürdürme düğmesine bir kez basın.
3. Kılavuzu ve sıra sensörlerini devreye almak için sürdürme düğmesine ikinci kez basın.

GPS:

1. Makineyi sıra içine sürün.
2. Tablayı indirmek ve kılavuzu devreye almak için sürdürme düğmesine bir kez basın.



RowSense Bilgi Sayfası

- A—Açık/Kapalı
B—Durum ve Ayarlar
C—GPS Yönlendirmesi
D—Manuel Yönlendirme

3. Sıra sensörlerini devreye almak için sürdürme düğmesine ikinci kez basın.

NOT: Sürdürme düğmesine basıldığında AutoTrac devreye girer. Ekin antene temas ettiğinde Sıra Sensörleri devreye girer.

bvwmst,1690534615778 -80-17SEP23-2/2

PC582136 —UN—27JUL23

GreenStar Ekran Kullanılarak Sıra Sensörü Kalibrasyon Prosedürü

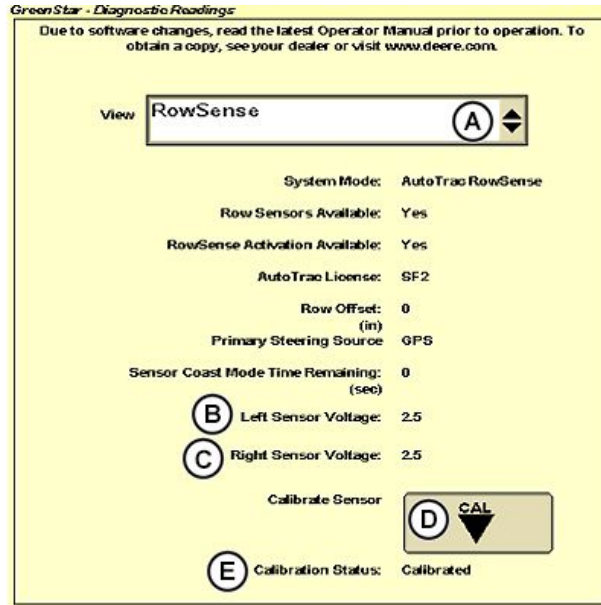
Bu prosedür, sistem kurulduğunda veya sistem onarıldıktan sonra gerçekleştirilir. Sıra sensörleri duruş stop'larına karşı takılmalı ve pozisyonlanmalıdır.

Sıra sensörlerinin onları duruş konumunda tutan yaylarla takılı olduğundan emin olun. Sıra sensörlerinin yere temas etmemesini sağlamak için tablayı kaldırın. Makine hareket etmemelidir.

1. GreenStar Diyagnostik Okunan Değerleri sayfasına gitmek için. Menü, GreenStar (GS3) ögesini seçin ve ardından Diyagnostik'i seçin.
2. Görünüm açılır menüsünden (A) RowSense ögesini seçin.
3. Kalibrasyonu başlatmadan önce RowSense sensörünü etkinleştirin. Daha fazla bilgi için bu bölümdeki GreenStar Ekranı Kullanarak AutoTrac RowSense Ayarı kısmına bakın.
4. RowSense sensörlerinin dinlenme gerilimlerinde kalibre edildiğinden emin olun.

NOT: Sağ sensör duruş voltajı 2,5 volt'tan daha büyük olmalıdır. Sol sensör duruş voltajı 2,5 volt'tan daha küçük olmalıdır.

5. Sensörü, Dümenleme Sistemi Birimi (SSU) belleğinde sabitleme gerilimlerinde saklamak için CAL (D) ögesini seçin.



Sıra Sensörü Kalibrasyonu

- A—Görüntüle
B—Sol Sensör Voltajı
C—Sağ Sensör Voltajı
D—CAL
E—Kalibrasyon Durumu

6. Başarılı kalibrasyondan sonra GreenStar Diyagnostik Okunan Değerlerinden çıkın.

bvwmst,1690544832169 -80-17SEP23-1/1

PC582141 —UN—28JUL23

4. Nesil Ekran Kullanılarak Sıra Sensörü Kalibrasyon Prosedürü

Bu prosedür, sistem kurulduğunda veya sistem onarıldıktan sonra gerçekleştirilir. Sıra sensörleri duruş stop'larına karşı takılmalı ve pozisyonlanmalıdır.

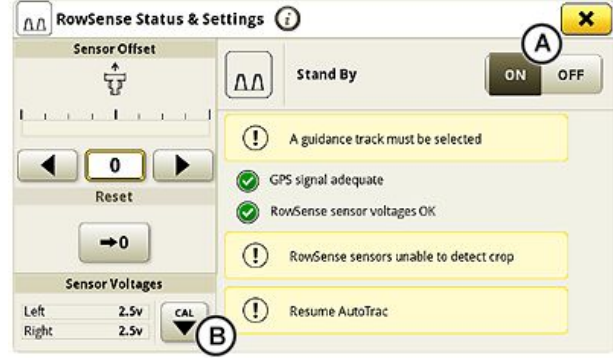
Sıra sensörlerinin onları duruş konumunda tutan yaylarla takılı olduğundan emin olun. Sıra sensörlerinin yere temas etmemesini sağlamak için tablayı kaldırın. Makine hareket etmemelidir.

1. RowSense Ayarları'na gitmek için.

Menü, Uygulamalar, AutoTrac Kılavuzluk, Bilgi ögesini seçin ve ardından RowSense altındaki Durum ve Ayarlar'ı seçin.

2. Kalibrasyonu başlatmadan önce RowSense sensörünü etkinleştirin. Bu bölümdeki 4. Nesil Ekran Kullanarak AutoTrac RowSense Ayarı kısmına bakın.
3. RowSense sensörlerinin dinlenme gerilimlerinde kalibre edildiğinden emin olun.

NOT: Sağ sensör duruş voltajı 2,5 volt'tan daha büyük olmalıdır. Sol sensör duruş voltajı 2,5 volt'tan daha küçük olmalıdır.



RowSense Durumu ve Ayarları Sayfası

A—Açık/Kapalı

B—CAL

4. Sensörü, Dümenleme Sistemi Birimi (SSU) belleğinde sabitleme gerilimlerinde saklamak için CAL (B) ögesini seçin.

bvmsit,1690544848389 -80-19SEP23-1/2

5. Kalibrasyon işlemi ayrıntılarını okuyun ve Kalibrasyona Başla'yı seçin.
6. Kalibrasyon ön koşullarını dikkatlice okuyun ve İleri'yi seçin.
7. Başarılı kalibrasyondan sonra OK (Tamam) ögesini seçin ve RowSense Durumu ve Ayarları'ndan çıkmak için X ögesini seçin.

PC582143 —UN—30JUL23



Kalibrasyonu Başlat

bvmsit,1690544848389 -80-19SEP23-2/2

AutoTrac RowSense Ayarı

PC582144 —UN—31JUL23

NOT: Bu ürünü kullanmadan önce AutoTrac'i ayarlamaya ek olarak aşağıdaki adımların tamamlanması gerekir:

1. Menü'yü seçin.



Menü

bvmsit,1690794031707 -80-17SEP23-1/5

2. Orijinal GreenStar Ekran'ı seçin.

PC582145 —UN—31JUL23



Orijinal GreenStar Ekran

bvmsit,1690794031707 -80-17SEP23-2/5

3. AYAR ögesini seçin.

PC582146 —UN—31JUL23



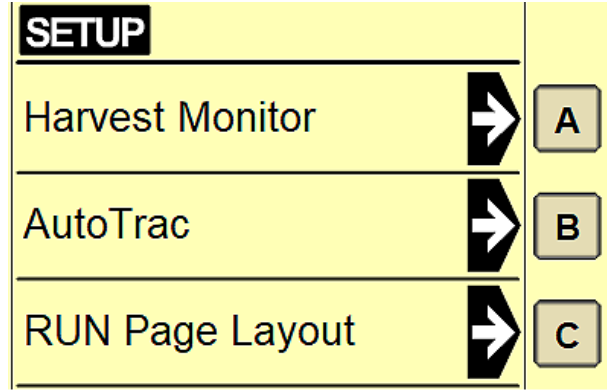
Kurulum

bvmsit,1690794031707 -80-17SEP23-3/5

4. AutoTrac (B) ögesini seçin.

A—Hasat Monitörü
B—AutoTrac

C—ÇALIŞTIR Sayfası Düzeni



Ayar Sayfası

Devamı arka sayfada

bvmsit,1690794031707 -80-17SEP23-4/5

PC582147 —UN—31JUL23

5. Sıra Kılavuzluğu Sistemi Seçeneği Takılı (C) ve Sıra Kılavuzluğu Sistemi Seçeneği Etkin için EVET'i seçin.
6. Sıra Kılavuzluğu Sistemi Sensörlerinin kalibrasyonunu yapın.
7. Sensör Kaçıklığı (E) değerinin doğru olduğundan emin olun (varsayılan değer 100'dür).

- A—Direksiyon Hassasiyeti (50-200)
 B—AutoTrac Kalibrasyonu
 C—Sıra Kılavuzluğu Sistemi Seçeneği Takılı
 D—Sıra Kılavuzluğu Sistemi Algılayıcı Kalibrasyonu
 E—Sensör Kılavuzluğu Sistemi Kaçıklığı (50-150)
 F—Kullanılmıyor
 G—Kurulum

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	SETUP			F
INFO	RUN	SETUP	Setup	G

AutoTrac Ayar Sayfası

bvwmst,1690794031707 -80-17SEP23-5/5

PC582148 —UN—31JUL23

Sıra Kılavuzluğu Sistemi Kaçıklık Ayarı

Mısır başlığına giren sapların hizalamasını değiştirmek için sıra kılavuzuna bir ofset eklenebilir.

Hizalama değişiminin gerekli olduğu örnekler:

- Ekili tahminleme sırası mısır tablasının ortasındadır ve sıralar başlık tarafından itilir. Farkı ayırmak için bir kaçıklık uygulanabilir, böylece tüm sıralar yaslanır ancak kaçıklığın bulunmadığı durumdaki kadar ciddi olmaz.
- Sıra sensörü takılan ekin bölücüler sıra ile hizalı değildir. Sensörleri fiziksel olarak hizalamak için onarımlar yapılana kadar yanlış hizalamayı gidermeye yardımcı olması için bir kaçıklık uygulanabilir.

100'den küçük kaçıklık değerlerinin girilmesi makinenin hafifçe solda ilerlemesine neden olurken 100'den büyük değerler makinenin hafifçe sağda ilerlemesine neden olur. Varsayılan değer 100'dür, aralık ise 50 - 150 arasındadır.

1. AutoTrac ayarına gitmek için.

Menü, Orijinal GreenStar Ekran, AYAR ögesini seçin ve ardından AutoTrac ögesini seçin.

2. Sıra Kılavuzluğu Sistemi Kaçıklığını Seçin (50-150) (E).
3. Sıra kılavuzluğu sistemi kaçıklık değerini girin, 50-150 arasında olmalıdır. Varsayılan değer 100'dür.

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	SETUP			F
INFO	RUN	SETUP	Setup	G

AutoTrac Ayar Sayfası

- A—Direksiyon Hassasiyeti (50-200)
 B—AutoTrac Kalibrasyonu
 C—Sıra Kılavuzluğu Sistemi Seçeneği Takılı
 D—Sıra Kılavuzluğu Sistemi Algılayıcı Kalibrasyonu
 E—Sensör Kılavuzluğu Sistemi Kaçıklığı (50-150)
 F—Kullanılmıyor
 G—Kurulum

bvwmst,1690794031816 -80-17SEP23-1/1

PC582148 —UN—31JUL23

Sıra Sensörü Kalibrasyon Prosedürü

Bu prosedür, sistem kurulduğunda veya sistem onarıldıktan sonra gerçekleştirilir. Sıra sensörleri duruş stop'larına karşı takılmalı ve pozisyonlanmalıdır.

1. AutoTrac ayarına gitmek için.

Menü, Orijinal GreenStar Ekran, AYAR ögesini seçin ve ardından AutoTrac ögesini seçin.

2. Sıra sensörlerinin onları duruş konumunda tutan yaylarla takılı olduğundan emin olun. Sıra sensörlerinin yere temas etmemesini sağlamak için tablayı kaldırın. Makine hareket etmemelidir.
3. Sıra Kılavuzluğu Sistemi Algılayıcı Kalibrasyonunu Seçin (D).

A—Direksiyon Hassasiyeti (50-200)

B—AutoTrac Kalibrasyonu

C—Sıra Kılavuzluğu Sistemi Seçeneği Takılı

D—Sıra Kılavuzluğu Sistemi Algılayıcı Kalibrasyonu

E—Sensör Kılavuzluğu Sistemi Kaçıklığı (50-150)

F—Kullanılmıyor

G—Kurulum

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	SETUP			F
INFO				G
RUN		SETUP	Setup	

AutoTrac Ayar Sayfası

PC582148 —UN—31JUL23

bvmsit,1690794031747 -80-19SEP23-1/2

4. Sensörün duruş gerilimlerini kalibre edin.
5. Sensörü, Dümenleme Sistemi Birimi (SSU) belleğinde sabitleme gerilimlerinde saklamak için Sıra Kılavuzluğu Sistemi Sensörünü Kalibre Et (E) ögesini seçin.

NOT: Sağ sensör duruş voltajı 2,5 volt'tan daha büyük olmalıdır. Sol sensör duruş voltajı 2,5 volt'tan daha küçük olmalıdır.

6. Başarılı kalibrasyondan sonra sıra sensörü kalibrasyon modundan çıkın.

A—Kullanılmıyor
B—Kullanılmıyor
C—Sol Sensör Klb (V) 1,17
D—Sağ Sensör Klb (V) 3,83

E—Sıra Kılavuzluğu Sistemi Sensörünü Kalibre Et
F—Kullanılmıyor
G—AutoTrac

1	2	SETUP	Calibration	
3	4			A
5	6			B
7	8			C
9	0			D
.	CLR	Left Sensor Cal (V) 1.17		
		Right Sensor Cal (V) 3.83		
PAGE	SETUP	Calibrate Row Guidance Sensor	→	E
INFO				F
RUN		AutoTrac	↶	G

Sıra Sensörü Kalibrasyonu

PC582149 —UN—31JUL23

bvmsit,1690794031747 -80-19SEP23-2/2

Sistemi Etkinleştirme

Ekranlar ve Göstergeler

AutoTrac RowSense kullanılırken ekranda aşağıdaki RowSense Durum simgeleri görüntülenebilir.

GreenStar 2 ekranda: AutoTrac RowSense haritada Kılavuzluk Görünümü'nün altında görünür ve sıra sensörlerinin kullanılabilir olduğunu göster (SENSÖR DURUMU etkin olduğunda).

GreenStar 3 2630 ekranda: AutoTrac RowSense haritada Kılavuzluk Görünümü'nün altında görünür ve sıra sensörlerinin kullanılabilir olduğunu göster (SENSÖR DURUMU etkin olduğunda).

GreenStar 3 CommandCenter ekranda: Çalıştırma sayfasında AutoTrac RowSense görüntülenecektir.

4. Nesil Ekranda: AutoTrac RowSense, AutoTrac Kılavuzluk Uygulaması sayfasında görünecektir.

Her simge RowSense durumunu gösterir. RowSense durum simgesi, RowSense durumuna bağlı olarak griden renge değişir.

Gray — RowSense sistemi takılı.

Green — Sistem etkin ve sıra sensörleri ve GPS ile çalışılıyor.

Yellow — RowSense etkin ancak yalnızca sıra sensörü girişleriyle çalışır.

Red — RowSense etkin ancak yalnızca GPS ile çalışır.

PC582150 —UN—01AUG23



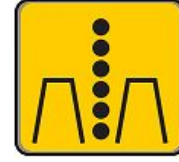
Sistem Kuruldu

PC582151 —UN—01AUG23



Sistem Etkin, Sıra sensörü ve GPS ile çalışılıyor

PC582152 —UN—01AUG23



GPS bağlantısı Kesildi, Yalnızca Sıra Sensörü Verileriyle Çalışılıyor

PC582153 —UN—01AUG23



Sıra Sensörü Sinyali Kesildi, Yalnızca GPS ile Çalışılıyor

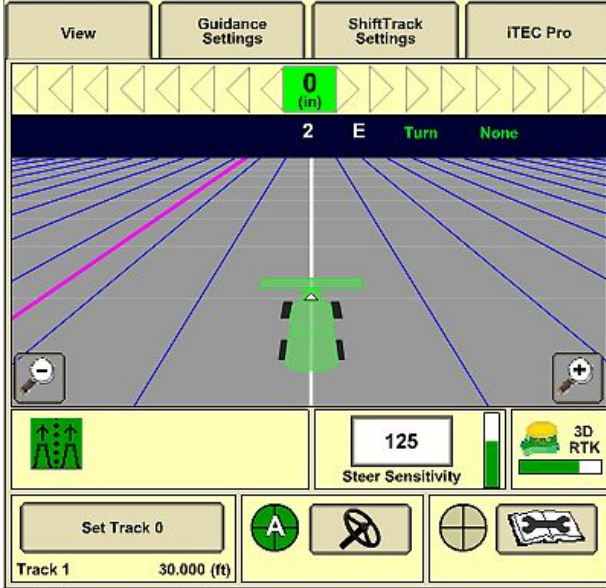
bvwmsit,1690865482645 -80-17SEP23-1/1

Sıra Sensörlerini Etkinleştirme

Sıra sensörleri bir sıra konumunu her belirlediği anda makineye kılavuzluk eder. Sürücü sıra sensörlerinin makineye kılavuzluk ettiğini AutoTrac RowSense simgesinin yeşile ve hareketli hale dönüşmesiyle anlar.

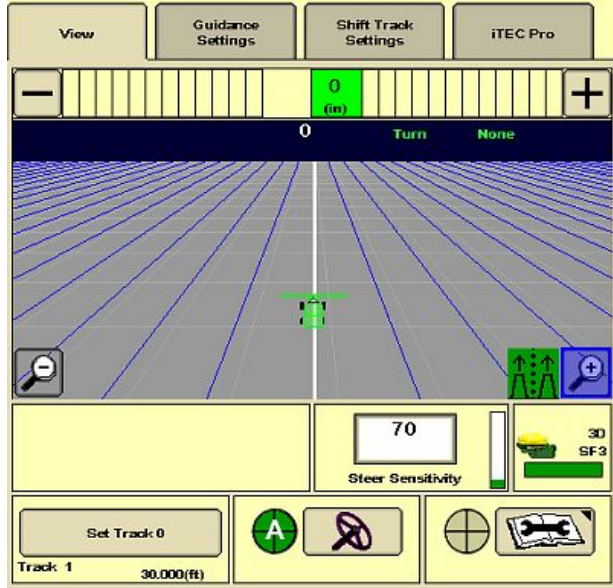
İlk parkur ayarlandıktan sonra (bir AB çizgisi ya da ilk kaydedilen Kavisli Parkur Geçiş), makine parkur aralığının yarısında ve sıralara kabul edilebilir bir açıdayken sürdürme düğmesine basılabilir. Sıra sensörlerinde bir faaliyet olduğu anda sıra sensörleri makineyi yönlendirir.

Sıra başı dönüşü yapma: Sıra başı dönüşleri GPS tabanlı AutoTrac ile aynı şekilde yapılır. Sürücü izlemek istediği parkuru hizalar. Sürdürme düğmesine basmak AutoTrac'in kılavuz parkurunda ilerlemesine neden olur. Sıra sensörleri sıranın konumunu algılar ve izler. Uyarlanabilir Kavisler, Dairesel Parkur ve AB Kavislerinin çizgi uzatması özelliği bitişik parkur izdüşümünü burunlara uzatmak için kullanılabilir.



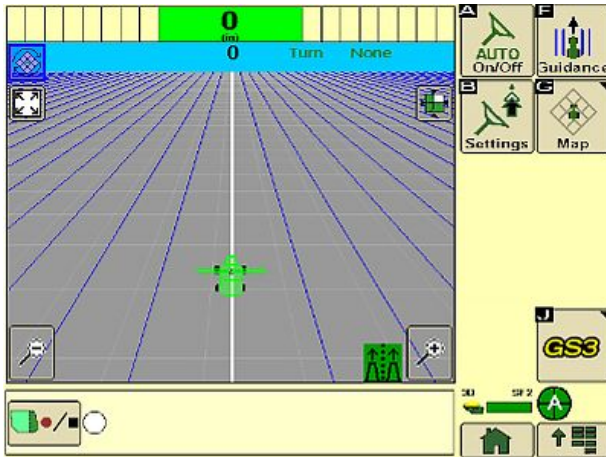
GreenStar 2 Ekran

PC582154—UN—01AUG23



GreenStar 3 2630 Ekran

PC582155—UN—01AUG23



GreenStar 3 CommandCenter Ekran

PC582156—UN—01AUG23



4. Nesil Ekran

PC582157—UN—01AUG23

GreenStar 3 Ekran-Kılavuz Hattı

Düz Kılavuz Hattı

Düz Parkur sıralar düz ve yaklaşık 1 m'den (3-1/4 ft) fazla farklılık göstermediğinde kullanılmalıdır. Düz kılavuz hattı, ilk parkurun tüm çizgilerinin izdüşümünü yapar.

Tarla göreceli olarak düzse ve rota değişmiyorsa bitişik parkurlarda sıra girişine izin vereceğinden düz kılavuz hattını kullanmanız önerilir. Tarla AutoTrac ile ekildiğinde sıra girişiyle performans artar. Performans su yollarındaki sıra düşme periyodu sırasında da artar.

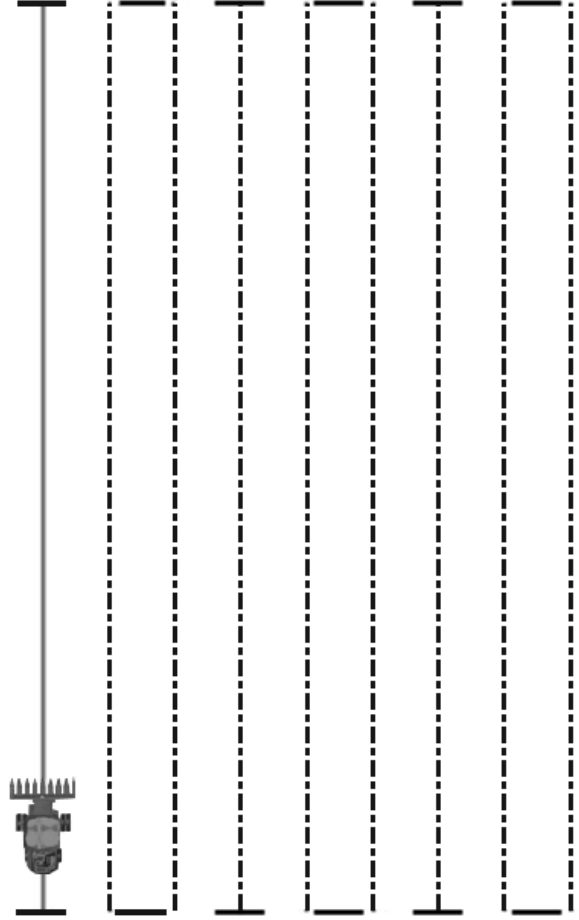
Düz kılavuz hattındayken GPS çizgisi otomatik olarak yeniden ortalınır. Bu, GPS parkurunun sıralarla düzgün şekilde hizalanmasını sağlar.

NOT: Bu özellik uyarlanabilir kavislerde kullanılamaz.

Kılavuz Hattı 0 tanımlamanın birkaç yöntemi vardır:

- A + B - Kılavuz Hattı 0'ı, makineyle sürerek tanımlayın.
- Otomatik B - Kılavuz Hattı 0'ı, makineyle sürerek tanımlayın.
- A + Rota - Kılavuz Hattı 0'ı, makineyi A noktasına sürüp bir öntanımlı rota değeri girerek tanımlayın.
- Enl./Boyl. - A ve B noktaları için öntanımlı enlem ve boylam koordinat değerleri girerek Kılavuz Hattı 0'ı tanımlarsınız.
- Enl./Boyl. + Rota - A noktası için öntanımlı enlem ve boylam koordinat değerleri, ardından bir öntanımlı Rota değeri girerek Kılavuz Hattı 0'ı tanımlarsınız.

Düz Kılavuz Hattını ayarlamak için



Düz Kılavuz Hattı

zb48j1t,1691052171610 -80-17SEP23-1/9

PC10390 —UN—07JAN08

1. Menü'yü seçin.

PC582158 —UN—01AUG23



Menü

zb48j1t,1691052171610 -80-17SEP23-2/9

2. GreenStar'ı (GS3) seçin.

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Devamı arka sayfada

zb48j1t,1691052171610 -80-17SEP23-3/9

3. Kılavuzluk'u seçin.

PC582160 —UN—01AUG23



Kılavuzluk Sistemi

zb48j1t,1691052171610 -80-17SEP23-4/9

4. Kılavuzluk Ayarları'nı seçin.

PC582161 —UN—01AUG23



Kılavuzluk Ayarları

zb48j1t,1691052171610 -80-17SEP23-5/9

5. Takip Modu'ndan Düz Kılavuz Hattı'nı seçin.

PC589284 —UN—17AUG23

6. Görünüm'ü seçin.

NOT: Hasat yapılmadığı zaman kaydetmeyi durdurun.

NOT: Çalıştır sayfasında alıcıyı görüntüleyerek SF1, SF2, SF3 veya RTK sinyalinin mevcut olduğundan emin olun.



Takip Modu'ndan Düz Kılavuz Hattı

7. Sıra aralığının doğru olduğundan emin olun. Sıra aralığı doğru değilse Kılavuzluk kısmında sıra aralığını değiştirin.

zb48j1t,1691052171610 -80-17SEP23-6/9

8. Kılavuz Hattı 0'ı Ayarla seçeneğini belirleyin.

PC590562 —UN—17AUG23



Kılavuz Hattı 0'ı Ayarla Sayfası

Devamı arka sayfada

zb48j1t,1691052171610 -80-17SEP23-7/9

9. Mevcut Kılavuz Hattı 0 (A) alanından kılavuz hattının adını seçin. Ad yoksa Yeni (C) seçeneğini belirleyerek yeni kılavuz hattı adı oluşturun.
10. Yöntem (B) kısmından bir kılavuz hattı yöntemi seçin.
11. A'yı Ayarla (F) seçeneğini belirleyin ve kılavuz hattına başlamak için makineyi sürün.
12. Kılavuz hattı kaydını sonlandırmak için B'yi Ayarla (G) ögesini seçin ve makineyi minimum 10 m kadar sürün.
Tarla boyunca bir kılavuzluk hattı oluşur.
13. AutoTrac RowSense'i çalıştırmak için Kabul Et ögesini seçin.
14. Ayarı herhangi bir zamanda iptal edip Kılavuzluk Ayarları sayfasına dönmek için İptal'i (H) seçin.

A—Geçerli Parkur 0
B—Yöntem
C—Yeni
D—Sökme

E—Sıra Aralığı
F—A'yı Ayarla
G—B'yi Ayarla
H—İptal

Parkuru 0 Yap

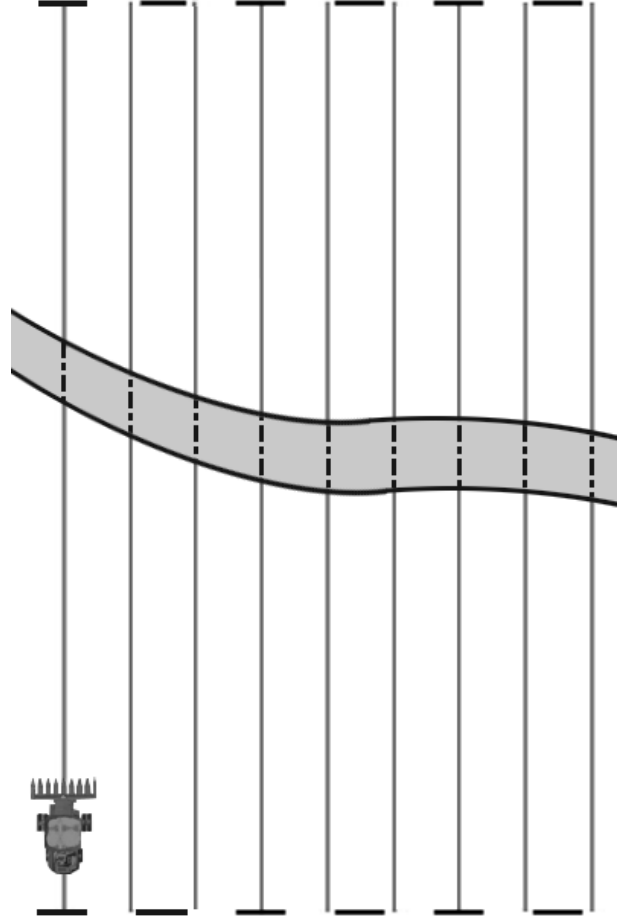
Devamı arka sayfada

zb48j1t,1691052171610 -80-17SEP23-8/9

PC590573 —UN—17AUG23

Sıra Düşme -Su yolunda bir sıra olmaz. Düz kılavuz hattı ve AB kavisleri, kılavuz hattını yeniden ortaladığı için su yolunun her iki tarafında doğru sırayı bulma şansı daha fazladır.

NOT: Hem GPS hem de Sıra Sensörü veri sinyalleri kayıp, sistem GPS sinyali geri yüklenene kadar devreye alınmayacak.



Su yolu

PC10391 —UN—08JAN08

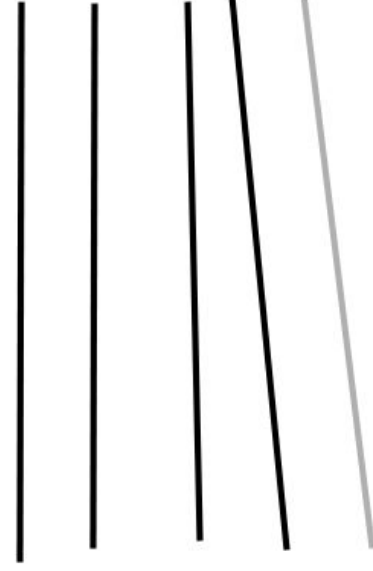
zb48j1t,1691052171610 -80-17SEP23-9/9

Uyarlanabilir Kavisler



Tarlada ilerlerken parkur değişiklikleri

PC10399 —UN—04FEB08



Tarlada ilerlerken rota değişiklikleri

PC10400 —UN—04FEB08

Adaptasyonlu eğriler tüm alanlarda kullanılabilir. Ancak tarladan geçerken rota değiştiğinde veya eğri U şeklinde olduğunda bunu kullanmak özellikle önerilir. Uyarlanabilir kavisler, Sıra Bulucu'yu geçiş düğmesiyle seçilebilecek hale getiren ilave bir özelliğe sahiptir. Sıra sensörleri, bir sırada devreye alındığında makineyi yönlendirmek için kullanılabilir. Kavisli kılavuz hattı kaydı AÇIK olmalıdır. Bu ilk geçişi oluşturur ve düz çizgi uzatmalarının gerçekleşmesine izin verir.

Uyarlanabilir kavisler yalnızca bitişik geçişe yöneltilir ancak farklı kavis şekillerini kullanma avantajına sahiptir, böylece tarlada olası tahminleme sırası hataları birikmez.

Tarlada birden fazla makine varsa uyarlanabilir kavisler bir geçişi atlamaya izin vermez. Bu senaryodaki uyarlanabilir kavisler yalnızca diğer makinelerin parkur aralığı kendisinininkine eklendiğinde çalışır. Örneğin aynı tarlada hasat yaparken 12 sıralı bir başı 8 sıralı bir başı 30 inçlik sıralarla izliyorsa her birinin 20 sıralı (50 ft) sıra aralığına gereksinimi olur.

Uyarlanabilir kavislerin tarlada sıklıkla parkur değişikliği olması durumunda kullanılması önerilir. Uyarlanabilir kavisler yalnızca bir sonraki parkura yöneltilir.

Uyarlanabilir Kavisleri ayarlamak için



Kavisler U şeklindedir

PC11000 —UN—04FEB08

Devamı arka sayfada

zb48j1t,1692099522625 -80-27SEP23-1/7

1. Menü'yü seçin.

PC582158 —UN—01AUG23



Menü

zb48j1t,1692099522625 -80-27SEP23-2/7

2. GreenStar'ı (GS3) seçin.

PC582159 —UN—01AUG23

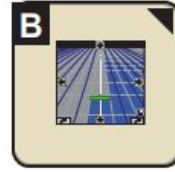


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099522625 -80-27SEP23-3/7

3. Kılavuzluk'u seçin.

PC582160 —UN—01AUG23



Kılavuzluk Sistemi

zb48j1t,1692099522625 -80-27SEP23-4/7

4. Takip Modu'ndan Uyarlanabilir Kavisler'i seçin.

PC590561 —UN—17AUG23



Takip Modu'ndan Uyarlanabilir Kavisler

5. Görünüm'ü seçin.

NOT: Hasat yapılmadığı zaman kaydetmeyi durdurun.

NOT: Çalıştır sayfasında alıcıyı görüntüleyerek SF1, SF2, SF3 veya RTK sinyalinin mevcut olduğundan emin olun.

6. Sıra aralığının doğru olduğundan emin olun. Sıra aralığı doğru değilse Kılavuzluk kısmında sıra aralığını değiştirin.

Devamı arka sayfada

zb48j1t,1692099522625 -80-27SEP23-5/7

7. Parkuru kaydetmeye başlamak için Kayıt düğmesini seçin.
8. Tarla boyunca parkuru sürün. İlk parkuru sürdürdükten sonra yalnızca sonraki parkurun izdüşümü oluşturulur.
9. AutoTrac RowSense'i çalıştırmak için Sürdür öğesini seçin.
10. Ayarı herhangi bir zamanda iptal edip Kılavuzluk Ayarları sayfasına dönmek için İptal'i seçin.

AutoTrac modundayken direksiyon simidi döndürüldüğünde kayıt işlemi kapatılır. Belgeleme modundayken, tabla kaldırıldığında kayıt işlemi kapatılır.

AutoTrac Modu - Sürücü yalnızca bitişik geçiş için gelişmiş sıra girişi isterse uyarlanabilir kaydı AutoTrac'e bağlayın. Bu, tarla aşırı kavisleri olmayacak şekilde göreceli olarak düzse ve AutoTrac nadiren devre dışı bırakılıyorsa (manuel yönlendirme ve GPS kaybı nedeniyle) önerilir.

Belgeleme Modu - Uyarlanabilir kavisleri belgeleme moduna bağlayın. Bu, çalışma sırasında sürücünün

PC590563 —UN—17AUG23



Kayıt

direksiyon simidini kavramasına ve üzerinde oldukları parkuru kaydetmeye devam etmesine olanak verir. Çizgi uzatmaları sonraki geçişte kullanılabilir ancak uç sıralarda başın alınmasında gecikme olduğu için sıra girişinde çok kullanışlı olmaz. Performans sıra düşme periyodunda marjinal olacaktır.

Manuel Kaydetme - Sürücü uyarlanabilir kaydetmeyi manuel kaydetmeye bağlayabilir. Bu mod, sürücü uç sırada sürekli olarak durdurma düğmesine basmadıkça çizgi uzatmalarına izin vermez. Sürücü kaydı kapatmayı unutursa bu, yanlış kavislilik izdüşümü gibi sorunlara neden olabilir. Örnek: Sürücü yük boşaltmak için sıra dışına çıkarsa ve duraklat düğmesine basmazsa parkur kaydedilir. Sürücü bitişik parkura sürerse izdüşümü yapılan çizgi dışına çıkıldığından makine hafifçe sıra dışına çekilir.

zb48j1t,1692099522625 -80-27SEP23-6/7

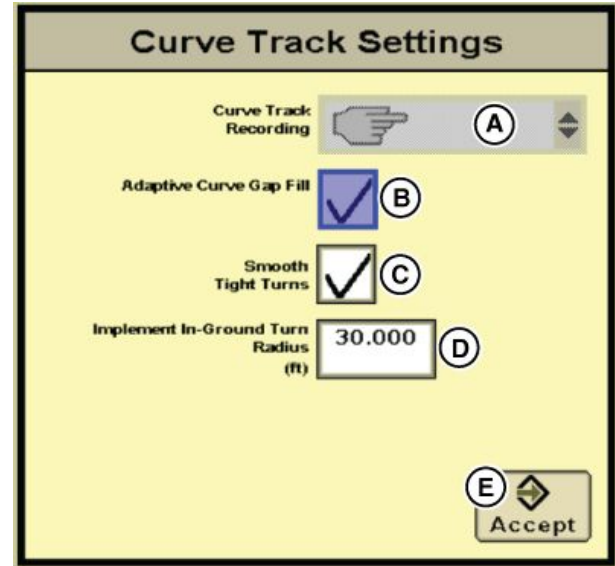
Menü, GreenStar (GS3), Kılavuzluk, Kılavuzluk Ayarları, Kavisli Kılavuz Hattı Ayarları'nı seçin ve ardından Kavisli Kılavuzluk Hattı Kaydı'nı (A) seçin.

Listelenen Uyarlanabilir Eğri modları istenen mod seçilerek değiştirilebilir.

- AutoTrac
- Dokümantasyon
- Manuel

A—Kavisli Kılavuz Hattı Kaydı
B—Uyarlanabilir Kavis Boşluk Doldurma
C—Yumuşak Dar Dönüşler

D—Ekipman Toprak İçi Dönüş Yarıçapı (ft)
E—Kabul



Kavisli Kılavuz Hattı Ayarları

zb48j1t,1692099522625 -80-27SEP23-7/7

PC590581 —UN—17AUG23

AB Kavisleri

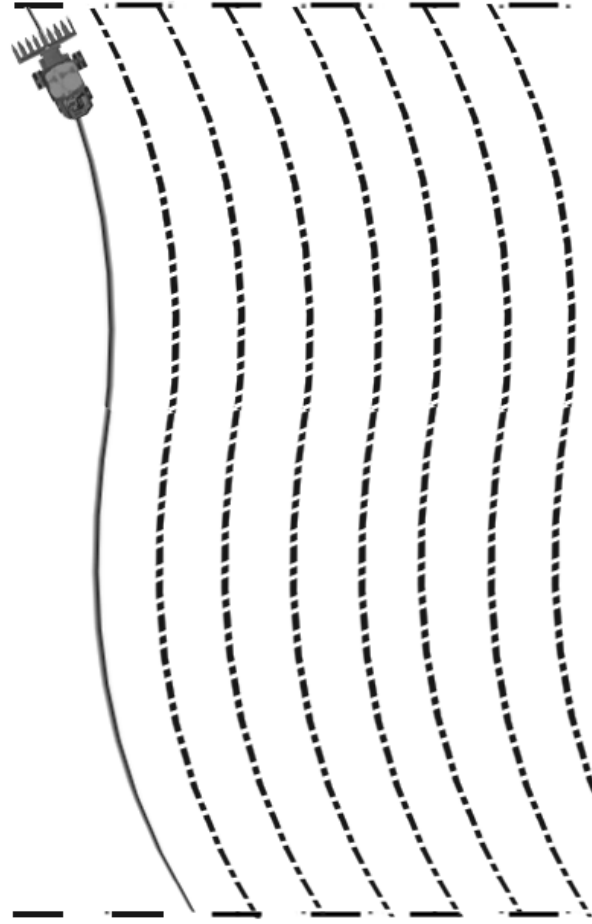
AB kavislerinin tarlada sürekli bir kavis olan durumda kullanılması önerilir. Bu, bitişik parkurlarda sıra girişine izin verir. Tarla AutoTrac ile ekilirse performans artırılır. AB kavisleri de sıra düşme periyodunda performansı artırır.

AB kavisleri tarlada paralel hatlar olarak kavisli parkur yönlendirme avantajına sahiptir ancak kavis şekli her geçişte aynıdır.

AB kavislerindeyken GPS kavis otomatik olarak yeniden ortalanır. Bu, GPS parkurunun sıralarla düzgün şekilde hizalanmasını sağlar.

NOT: Bu özellik AB kavislerinde kullanılamaz.

AB Kavislerini ayarlamak için



PC10393 —UN—08JAN08

AB Kavisleri, ilk geçişin tüm çizgilerinin izdüşümünü yapar

zb48j1t,1692099671127 -80-19SEP23-1/7

1. Menü'yü seçin.

PC582158 —UN—01AUG23



Menü

zb48j1t,1692099671127 -80-19SEP23-2/7

2. GreenStar'ı (GS3) seçin.

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Devamı arka sayfada

zb48j1t,1692099671127 -80-19SEP23-3/7

3. Kılavuzluk'u seçin.

PC582160 —UN—01AUG23



Kılavuzluk Sistemi

zb48j1t,1692099671127 -80-19SEP23-4/7

4. Kılavuzluk Ayarları'nı seçin.

PC582161 —UN—01AUG23

NOT: Hasat yapılmadığı zaman lütfen kaydetmeyin.



Kılavuzluk Ayarları

zb48j1t,1692099671127 -80-19SEP23-5/7

5. Takip Modu'ndan AB Kavisler'ini seçin.

PC589285 —UN—17AUG23

6. Görünüm'ü seçin.

NOT: Çalıştır sayfasında alıcıyı görüntüleyerek SF1, SF2 veya RTK sinyalinin olduğundan emin olun.



Takip Modu'ndan AB Kavisleri

7. Sıra aralığının doğru olduğundan emin olun. Sıra aralığı doğru değilse Kılavuzluk kısmında sıra aralığını değiştirin.

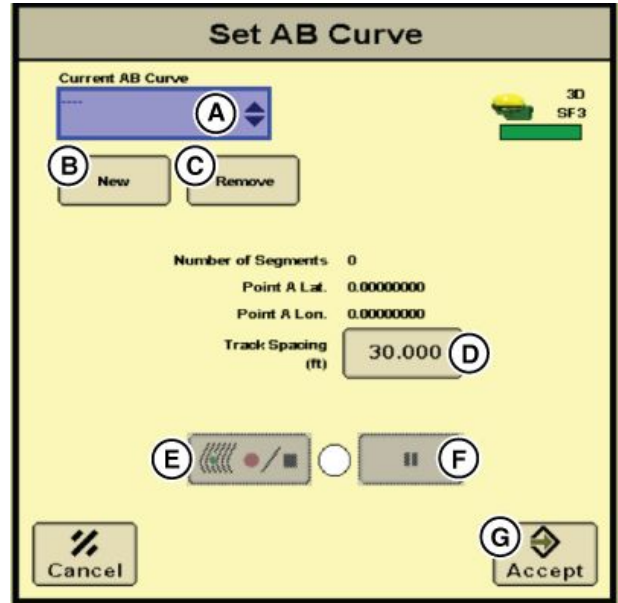
8. AB Kavisini Ayarla'yı seçin.

zb48j1t,1692099671127 -80-19SEP23-6/7

9. Mevcut AB Kavis'i'nden (A) AB Kavis'i adı seçin. Ad yoksa Yeni (B) seçeneğini belirleyerek yeni bir tane oluşturun.
10. Kaydı başlatmak için Kaydet/Durdur (E) ögesini seçin.
11. Görünüm'ü seçin ve makineyi sürün.
12. Kaydı durdurmak için Kaydet/Durdur (E) ögesini seçin
13. Kavisler tarlada yansıtılır.
14. AutoTrac RowSense'i çalıştırmak için sürdürme düğmesine basın.
15. Ayarı herhangi bir zamanda iptal edip Kılavuzluk Ayarları sayfasına dönmek için İptal'i seçin.

A—Mevcut AB Kavis'i
B—Yeni
C—Sökme
D—Sıra Aralığı (ft)

E—Kaydet/Durdur
F—Duraklat
G—Kabul



AB Kavis'i Sayfasını Ayarla

zb48j1t,1692099671127 -80-19SEP23-7/7

PC590582 —UN—17AUG23

Yuvarlak Hat

Merkez pivot bölgeye tohum ekildiğinde, dairesel kılavuz hattının kullanılması önerilir.

Hasat yapılacak sıralar daireselse yuvarlak hat kullanılmalıdır. Bu, sıra sensörlerine uygulamak için GPS kavisinden girişe izin verir.

Yuvarlak Hat'ı ayarlamak için



Yuvarlak Hat

zb48j1t,1692099693191 -80-17SEP23-1/7

PC10853 —UN—31JAN08

1. Menü'yü seçin.

PC582158 —UN—01AUG23



Menü

zb48j1t,1692099693191 -80-17SEP23-2/7

2. GreenStar'ı (GS3) seçin.

PC582159 —UN—01AUG23

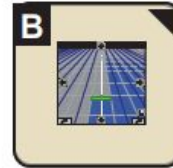


GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692099693191 -80-17SEP23-3/7

3. Kılavuzluk'u seçin.

PC582160 —UN—01AUG23



Kılavuzluk Sistemi

zb48j1t,1692099693191 -80-17SEP23-4/7

4. Kılavuzluk Ayarları'nı seçin.

PC582161 —UN—01AUG23



Kılavuzluk Ayarları

Devamı arka sayfada

zb48j1t,1692099693191 -80-17SEP23-5/7

5. Takip Modu'ndan Yuvarlak Hat'ı seçin.

PC590560 —UN—17AUG23

6. Görünüm'ü seçin.

NOT: Çalıştır sayfasında alıcıyı görüntüleyerek SF1, SF2 veya RTK sinyalinin mevcut olduğundan emin olun.



Takip Modu'ndan Yuvarlak Hat

zb48j1t,1692099693191 -80-17SEP23-6/7

7. Daireyi Ayarla'yı seçin.

8. Sıra aralığının doğru olduğundan emin olun. Sıra aralığı doğru değilse Kılavuzluk kısmında sıra aralığını değiştirin.

9. Geçerli Daire'den (A) daire adını seçin. Ad yoksa Yeni (C) seçeneğini belirleyerek yeni bir tane oluşturun.

10. Yöntem (B) kısmından Sürüş Dairesi yöntemini seçin.

11. Kaydı başlatmak için Kaydet/Durdur (F) ögesini seçin.

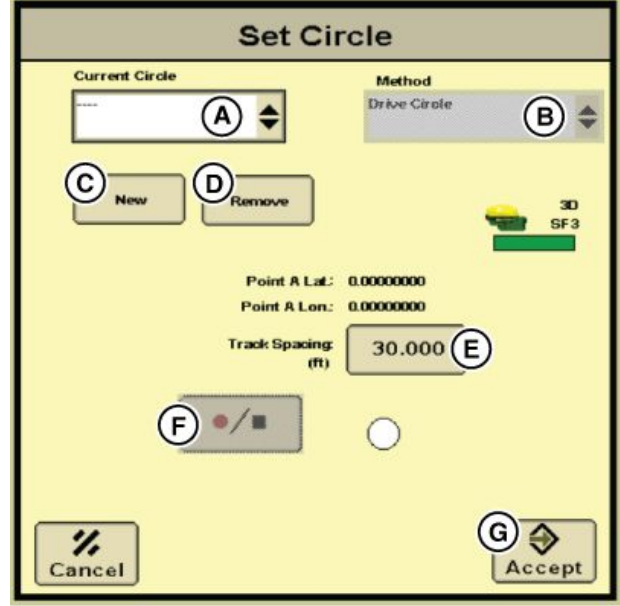
12. Kabul et (G) ögesini seçin. Tarlaya bir daire yansıtılır.

13. AutoTrac RowSense'i çalıştırmak için sürdürme düğmesine basın.

14. Ayarı herhangi bir zamanda iptal edip Kılavuzluk Ayarları sayfasına dönmek için İptal'i seçin.

A—Geçerli Daire
B—Yöntem
C—Yeni
D—Sökme

E—Sıra Aralığı (ft)
F—Kaydet/Durdur
G—Kabul



Daireyi Ayarla Sayfası

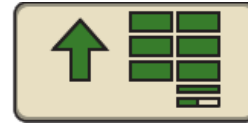
zb48j1t,1692099693191 -80-17SEP23-7/7

Sıra Bulucu

PC582158 —UN—01AUG23

Sıra Bulucu (yalnızca paralel izleme) modu, sıraların her zaman eşit aralıklı olmadığı ekin uygulamalarında kullanılamama amacını taşır. Sıra Bulucu, önceki sıra dizilerinin ortaya çıkarılması esnasında bir referans noktasının belirlenmesinden sonra tarlaya hangi sıra dizilerinin tekrar girileceğinin bulunması konusunda sürücüyü yardımcı olur.

1. Menü'yü seçin.



Menü

zb48j1t,1692279379982 -80-21SEP23-1/5

2. GreenStar'ı (GS3) seçin.

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Devamı arka sayfada

zb48j1t,1692279379982 -80-21SEP23-2/5

3. Kılavuzluk'u seçin.

PC582160 —UN—01AUG23



Kılavuzluk Sistemi

zb48j1t,1692279379982 -80-21SEP23-3/5

4. Kılavuzluk Ayarları'nı seçin.

PC582161 —UN—01AUG23



Kılavuzluk Ayarları

zb48j1t,1692279379982 -80-21SEP23-4/5

5. Takip Modu'ndan Sıra Bulucu'yu seçin.

PC590595 —UN—17AUG23



Takip Modu'ndan Sıra Bulucu

zb48j1t,1692279379982 -80-21SEP23-5/5

Kılavuz Hattını Değiştir

GreenStar 3 2630 Ekran Kullanıcı El Kitabındaki Kılavuzluk bölümüne bakın.

zb48j1t,1692279221665 -80-22AUG23-1/1

Hendek Parkur

Surface Water Pro ve AutoTrac kılavuz hattı oluşturmak için birlikte kullanılır.

Surface Water Pro Kullanıcı El Kitabının (OMPC21751) Hendek bölümüne bakın.

zb48j1t,1692279337562 -80-22AUG23-1/1

Set Parkur

Surface Water Pro ve AutoTrac kılavuz hattı oluşturmak için birlikte kullanılır.

Surface Water Pro Kullanıcı El Kitabının (OMPC21751) Set bölümüne bakın.

zb48j1t,1692279350350 -80-22AUG23-1/1

GreenStar 3 CommandCenter - Kılavuz Hattı

Düz Kılavuz Hattı

Çalışma Prensipleri

Düz Kılavuz Hattı modu, sürücünün düz ve paralel parkurlarda sürmesine yardım eder. İlk olarak Kılavuz Hattı 0'ı tanımlama yöntemlerini kullanarak bir Kılavuz Hattı 0 (referans parkur) ayarlayın. Kılavuz Hattı 0 tanımlandıktan sonra tarla için tüm geçişler üretilir. Üretilen geçişler Manuel Kılavuzluğu veya AutoTrac'i çalıştırmak için kullanılabilir. Her geçiş kaydı, sürüş hatalarının tüm tarlaya yayılmasını önlemek için orijinal sürülen geçiş kaydından üretilir.

Geçişler orijinal geçişin birebir kopyasıdır.

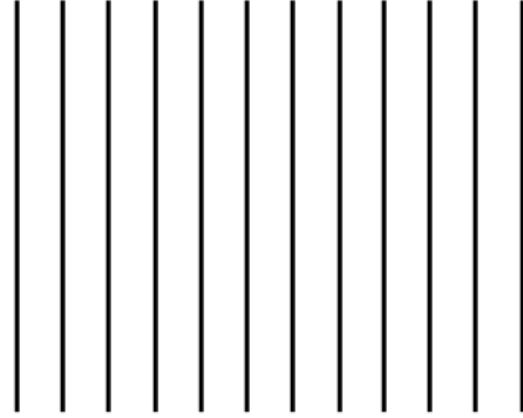
NOT: "Kılavuz Hattı" ve "AB hattı" terimleri birbirlerinin yerine kullanılabilir. Kılavuz Hattı 0, sürücünün tanımladığı kılavuz hattıdır ve tarladaki diğer tüm paralel geçişler için esas alınan referans noktasıdır.

Paralel geçişler arasındaki boşluk, Ayar Sihirbazı'na girilen Sıra Aralığı'dır.

Yeni Bir Düz Kılavuz Hattı Oluşturma

Kılavuz Hattı 0 tanımlamanın birkaç yöntemi vardır:

- A + B - Kılavuz Hattı 0'ı, makineyle sürerek tanımlayın.
- A + Otomatik B - Kılavuz Hattı 0'ı, makineyle sürerek tanımlayın.
- A + Rota - Kılavuz Hattı 0'ı, makineyi A noktasına sürüp bir öntanımlı rota değeri girerek tanımlayın.
- Enl./Boyl. - A ve B noktaları için öntanımlı enlem ve boylam koordinat değerleri girerek Kılavuz Hattı 0'ı tanımlarsınız.



Düz Kılavuz Hattı

- Enl./Boyl. + Rota - A noktası için öntanımlı enlem ve boylam koordinat değerleri, ardından bir öntanımlı Rota değeri girerek Kılavuz Hattı 0'ı tanımlarsınız.

NOT: İşlem sırasında (örneğin dikim yaparken) Kılavuz Hattı 0 oluşturulabilir ancak oluşturulurken bazı özellikler kullanılamaz.

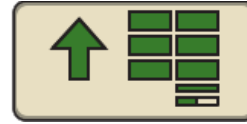
NOT: Manuel mod kılavuz hattının 3 mt (10 ft) uzunluğunda, otomatik mod için ise 15 mt (45 ft) uzunluğunda olması önerilir.

zb48j1t,1692099757967 -80-17SEP23-1/9

Düz Kılavuz Hattı

PC582158 —UN—01AUG23

1. Menü'yü seçin.



Menü

zb48j1t,1692099757967 -80-17SEP23-2/9

2. GreenStar'ı (GS3) seçin.

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Devamı arka sayfada

zb48j1t,1692099757967 -80-17SEP23-3/9

3. Kılavuzluk'u seçin.

PC590571 —UN—17AUG23

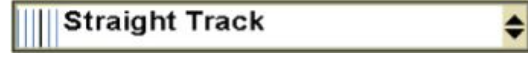


Kılavuzluk Sistemi

zb48j1t,1692099757967 -80-17SEP23-4/9

4. Takip Modu'ndan Düz Kılavuz Hattı'nı seçin.
5. Kılavuz Hattı Adı'ndan düz kılavuz hattı adını seçin. Ad yoksa yeni kılavuz hattını seçerek yeni bir tane oluşturun.

PC590564 —UN—17AUG23



Takip Modu'ndan Düz Kılavuz Hattı

zb48j1t,1692099757967 -80-17SEP23-5/9

6. A'yı Ayarla seçeneğini belirleyin.

PC590568 —UN—17AUG23

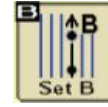


A'yı Ayarla

zb48j1t,1692099757967 -80-17SEP23-6/9

7. Şu üç seçenekten birini kullanarak B'yı Ayarla tanımlamasını yapın:
a. B noktasını manuel olarak ayarlamak için aracı tarlada istenen yere sürerek B noktasını oluşturun ve B'yı Ayarla'yı seçin. Minimum mesafe 3 m'dir (10 ft). İstenen rotayı tanımlamak için B noktasının tarlada uzak uçta ayarlanması tavsiye edilir.

PC590569 —UN—17AUG23

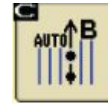


B'yı Ayarla

zb48j1t,1692099757967 -80-17SEP23-7/9

- b. B noktasını otomatik olarak ayarlamak için B'yı Otomatik Ayarla'yı herhangi bir zamanda seçebilirsiniz. Araç A noktasından 15 m (45 ft) uzaklaşınca B noktası otomatik olarak ayarlanır. Bu yöntem 15 m (45 ft) sürüşten alınan son beş veri noktasına göre B noktasını hesaplar ve yön belirleyen noktalar yardımıyla en uygun çizgiyi devreye sokar.

PC590570 —UN—17AUG23



B'yı Otomatik Ayarla

zb48j1t,1692099757967 -80-17SEP23-8/9

- c. B noktasını bir rota girerek ayarlamak için Rotayı Ayarla'yı seçin. İstedığınız hat rotasını sayısal tuş takımıyla girdikten sonra Kabul Et'i seçerek değeri kaydedin. 0,000 Kuzeyi, 90,000 Doğuyu, 180,000 Güneyi ve 270,000 Batıyı belirtir.

PC590572 —UN—17AUG23



Rota

8. Ayarı herhangi bir zamanda iptal edip Kılavuzluk Ayarları sayfasına dönmek için İptal'i seçin.

Artık Kılavuz Hattı 0 tanımlanmıştır ve paralel parkurlar otomatik olarak oluşturulur.

zb48j1t,1692099757967 -80-17SEP23-9/9

Uyarlanabilir Kavisler

PC9028 —UN—16APR06

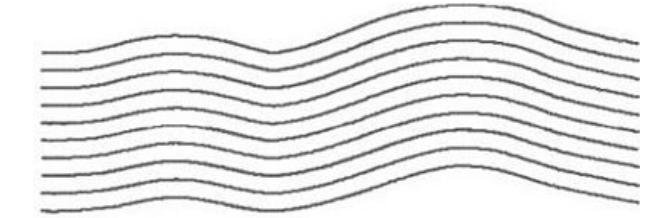
Çalışma Prensipleri

Uyarlanabilir kavis, sürücünün manuel olarak sürülen kavisli parkuru kaydetmesine olanak sağlar. İlk kavisli geçiş kaydedildiğinde ve makine döndürüldüğünde sürücü daralan yol görüldüğünde paralel kılavuz hattını veya AutoTrac'i etkinleştirebilir. Müteakip geçişler boyunca önceden kaydedilen geçişler esas alınarak makine yönlendirilecektir. Her geçiş kaydı, orijinal sürülen geçişle ilişkili olarak üretilip sürüş hatalarının tüm tarlaya yayılması önlenir. Geçiş kayıtları, orijinal geçişin kopyalarına benzemez. Geçişin kavis, geçişler arasında oluşabilecek hataları gidermek için değişir. Gerekliğinde, operatör aracı çoğaltılan yolun dışına sürerek kavisli yolu tarlada istediği noktada değiştirebilir.

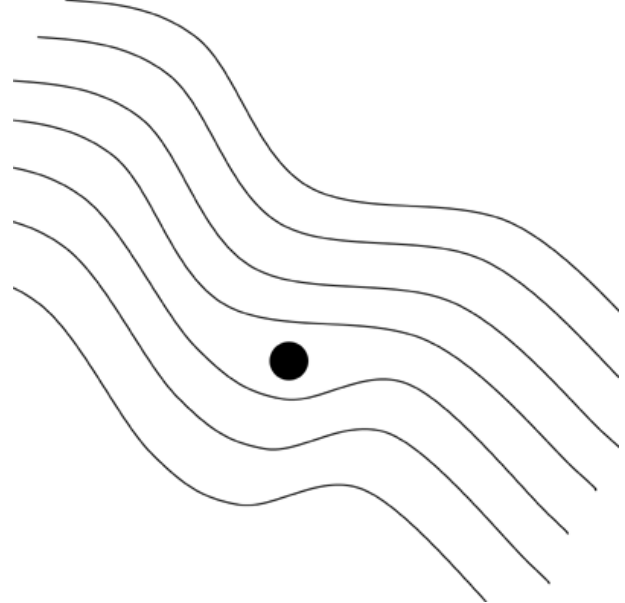
NOT: Geçiş atlama, Uyarlanabilir Kavisler Modu'nda kullanılamaz.

Müteakip yollar daha içe kıvrımlı veya dışa kıvrımlı bir hal aldıkça yolun kavis değışecektir.

Uyarlanabilir kavisli takip modu, sürücüye çeşitli tarla düzenlerinde manüel sürüş ve kılavuzluk olanağı sağlar.



Uyarlanabilir Kavisler Modu



Uyarlanabilir Kavisler Modu

PC9029 —UN—17APR06

zb48j1t,1692100048683 -80-19SEP23-1/8

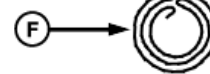
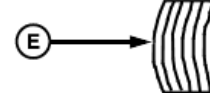
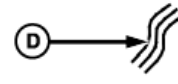
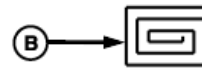
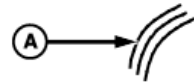
Kılavuzluk Modelleri

Aşağıda çeşitli tarla düzenleri verilmiştir:

- Basit Kavis
- S Kavis
- Çerçeve Tipi
- Yarış Parkuru
- Spiral
- Daire

Parkur Kaydırma İşlemi

Kavisli parkur kullanılırken yol kaydırma özelliğinin kullanılması önerilmez. Yol kaydırma kavisli takip modunda esas GPS kaymasını telafi etmez.



Yollar

A—Basit Kavis
B—Çerçeve Tipi
C—Spiral

D—S Kavis
E—Yarış Parkuru
F—Daire

PC9032 —UN—17APR06

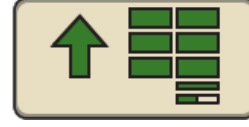
Devamı arka sayfada

zb48j1t,1692100048683 -80-19SEP23-2/8

Yeni Bir Uyarlanabilir Kavisli Parkur Oluşturma

PC582158 —UN—01AUG23

NOT: Uyarlanabilir kavisli parkur çalışması için müşteri, çiftlik ve tarla ayarlarının yapılması gerekmez ancak bir adet genel uyarlanabilir kavisli parkur kaydedilebilir.



Menü

1. Menü'yü seçin.

zb48j1t,1692100048683 -80-19SEP23-3/8

2. GreenStar (GS3) seçeneğini belirleyin

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692100048683 -80-19SEP23-4/8

3. Kılavuzluk'u seçin.

PC590571 —UN—17AUG23



Kılavuzluk Sistemi

zb48j1t,1692100048683 -80-19SEP23-5/8

4. Takip Modu'ndan Uyarlanabilir Kavisler'i seçin.
5. Kılavuz Hattı Adından uyarlanabilir kavislerin adını seçin. Ad yoksa yeni kılavuz hattını seçerek yeni bir tane oluşturun.
6. Parkurun başlangıç noktası için aracı tarlada istenen konuma sürün.
7. Kaydı başlatın. Kaydet'i seçin.

PC590566 —UN—17AUG23



Takip Modu'ndan Uyarlanabilir Kavisler

yapılırken (yani ilaçlama, hasat) yineleme modu işaretlenmelidir (Açık).

Yineleme modu varsayılan olarak KAPALI'dır.

NOT: Yineleme modu devredeyken uyarlanabilir kavis kaydı devre dışı kalır. Yeni yollar kaydederken (yani ekim yaparken) yineleme modunun işareti kaldırılmalıdır (Kapalı). Mevcut yollarda kılavuzluk

8. Kayıt seçildikten sonra aşağıdakiler tarafından değiştirilir:

- a. Duraklat

Devamı arka sayfada

zb48j1t,1692100048683 -80-19SEP23-6/8

b. Durdur

NOT: Kayıt işlemi yalnızca makineyi normal tarla düzeninin dışında (yani pülverizatörü, mibzeri tekrar doldurmak için) sürmek gerekiyorsa veya kullanıcı tarlanın sonundaki veya burunlardaki dönüşleri kaydetmek istemiyorsa devreden çıkarılmalıdır.

9. İlk geçişi sürün. Haritada mavi bir kılavuz hattı görünür.

NOT: Düz sürerken kayıtlı parkur ekrandaki makinenin arkasında görünmeyebilir. Yol, makine dönünce görünecektir.

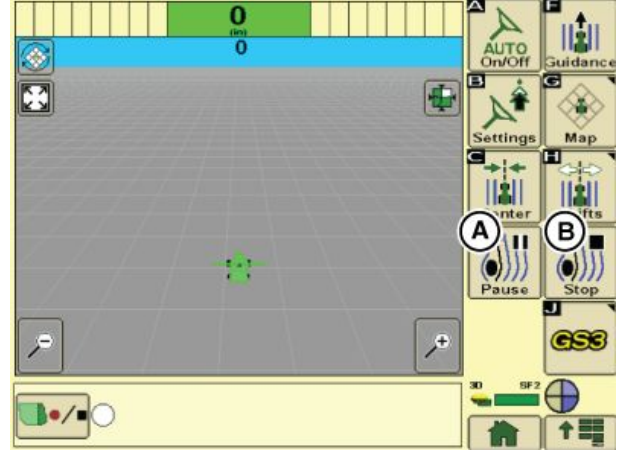
Geçişin sonuna erişilene ve makine dönene kadar navigasyon hattı görüntülenmez. Makine döndükten sonra sistem kılavuzluk yapacağı yolu tespit eder. Sistem, paralel ve 1/2 ila 1-1/2 sıra aralığı dahilinde bir hat kesimi belirler. Operatörün izleyebileceği tahmin edilen yol görüntülenir. Aracı istenen yol boyunca sürün.

10. Makineyi ilk geçişin sonunda döndürdüğünüzde sonraki geçiş için beyaz renkli bir navigasyon hattı oluşturulur. Navigasyon hattının görünmesi birkaç saniye alabilir.

11. Hedeflenen geçişin beyaz navigasyon hattı görününce makinedeki sürdürme şalterine (yalnızca AutoTrac için) bastığınız zaman makine o geçişe otomatik olarak yönelir. Manuel kılavuzluk için beyaz renkle vurgulu navigasyon hattına yönelin.

12. Tarla tamamlandınca Durdur'u (B) seçin.

ÖNEMLİ: Sonraki tarlaya girmeden önce kaydı durdurun. Bu yapılmazsa sonraki tarlada



Uyarlanabilir Kavisleri Ayarlama Sayfası

A—Duraklat

B—Durdur

uyarlanabilir kavis verileri kaydedilmeden önce son tarladan alınan uyarlanabilir kavis verileri silinebilir.

NOT: Kaydedilen uyarlanabilir kavisli kılavuz hattı verileri, seçilen müşteri, çiftlik ve tarla adına atanır. Bu veriler kullanıcı tarafından silinip bir ekrandan başka birine aktarılan kadar ekranın dahili belleğinde saklanır.

Devamı arka sayfada

zb48j1t,1692100048683 -80-19SEP23-7/8

PC590589 —UN—17AUG23

Düz Yol Kaydetme veya Engellerin Etrafından Dolaşma

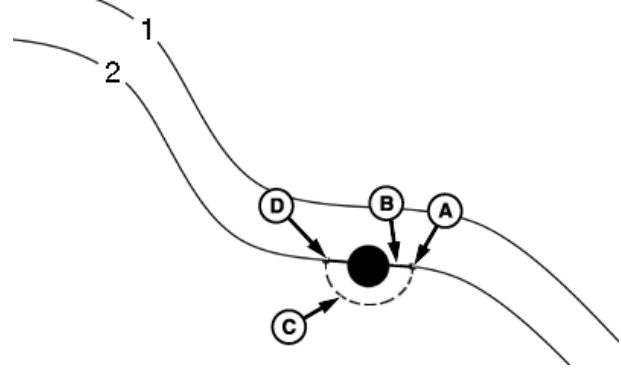
1. Kaydı başlatın.
2. Aracın yol kaydını geçici olarak durdurmak için Kaydı Duraklat'ı seçin.
3. Uyarlanabilir kavisi kaydetmeye devam etmek için Kayıt'ı seçin.

Kaydın DURAKLATILDIĞI ve kaydın DURAKLATMADAN ÇIKARTILDIĞI noktalar arasındaki mesafe düz bir çizgiyle gösterilir. Bu özellik, uzun düz kesimli yollarda veya engellerin etrafında dolaşıldığında yararlı olur.

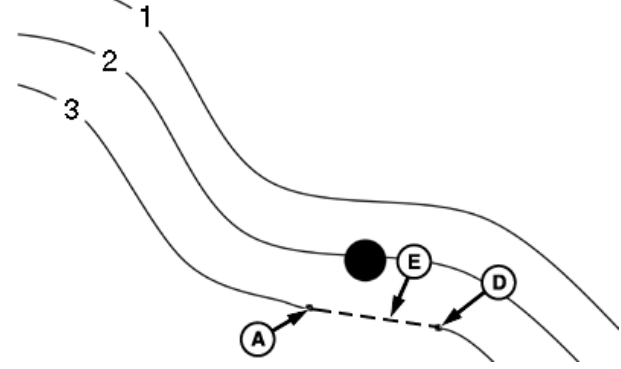
NOT: Oluşturulabilecek en uzun köprü kesimi (DURAKLATILDI ve DURAKLATMADAN ÇIKARTILDI noktaları arasında oluşturulan hat kesimi) 0,8 km'dir (0,5 mil) (2640 ft). Daha büyük mesafe için hat kesimi bağlanmayarak yolda bir boşluk oluşturacaktır.

A—Kayıt DURAKLATILDI
B—İki noktayı bağlamak için köprü kesimi oluşturulur
C—Duraklatma sırasında traktör yolu kaydedilmedi

D—Kayıt DURAKLATMADAN ÇIKARTILDI
E—A ve D noktaları arasında düz çizgi olarak kaydedilen parkur



Engelin Etrafından



Düz Yol

PC9284 —UN—29JUL06

PC9285 —UN—08AUG06

zb48j1t,1692100048683 -80-19SEP23-8/8

AB Kavisleri

Çalışma Prensipleri

AB kavisleri modu, sürücüye tarlanın iki ucundan birinde kavisli paralel geçiş sürmesine olanak sağlar. Direksiyon hatalarının tüm tarlaya yayılmasını önlemek için kılavuzluk hatları her iki yönde kılavuz hattına paralel olur ve ilk kılavuz hattı temel alınarak oluşturulur.

Kılavuz Hattı 0, tarlada sonraki kavisli geçişler için referans alınan kılavuz hattıdır. AB kavisli (Kılavuz Hattı 0) oluşturulunca 4 kılavuz hattı oluşur. Makine ekranda görüntülenen son geçişi sürdükçe sistem ek geçişler üretmeye devam eder.

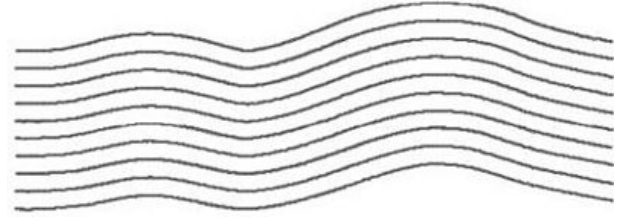
NOT: Geçiş atlama, AB kavisleri modunda kullanılabilir.

AB Kavisli Parkur Bilgilerinin Oluşturulması - Kılavuz Hattı 0 kaydından sonra sistem ilk geçişleri veya ek geçişleri ürettikçe perspektif görünümde "AB Kavisli Oluşturuluyor" yazısı görüntülenir. Bu esnada, hiçbir parkuru izleyemezsiniz.

AB Kavisli Oluşturma Sınırları — Kılavuzlukta kullanılan AB kavisinin geçerli olması için kaydedilen ilk AB kavisinin uzunluğu en az 10 ft. olmalıdır. Araç, kavisli parkurları oluşturmaya başlamak için Parkur 0'ın sistemde kayıtlı olduğu konumun 400 metre (0.25 mil) dahilinde olmalıdır. Araç bu sınırın dışında ise, ekranda görüntülenecek bir parkurun oluşturulması birkaç dakika sürebilir. Bu süre zarfında ekranda "AB Kavisli Oluşturuluyor" yazısı görüntülenir.

Tarlada birden fazla AB Kavisli - Bir tarlada birden fazla AB kavisli parkuru bulunabilir. Tarla için her bir AB kavisli kaydedilmeli ve benzersiz biçimde adlandırılmalıdır.

PC9028 —UN—16APR06



AB Kavisleri Modu

Kılavuz Hattı Numaralandırma - Geçiş atlamalarına izin vermek ve geçişleri bulmaya yardımcı olmak için kılavuz hatları numaralandırılır. Yön etiketi (K, G, D veya B) kavisin ilk ve son noktaları arasında belirlenen yöne göre tanımlanır.

Müteakip yollar daha içe kıvrımlı veya dışa kıvrımlı bir hal aldıkça yolun kavisli değişecektir.

Yeni Bir AB Kavisli Parkuru Oluşturma

Tarlada sonraki kavisli geçişler için referans alınacak ilk AB kavisini (Kılavuz Hattı 0) ayarlamak için aşağıdaki prosedürü kullanın.

NOT: Her tarla için birden fazla AB kavisli kaydedilebilir. Söz konusu kavislere ayrı ayrı adlandırılmaları ve kaydedilmeleri gerekir.

zb48j1t,1692100403680 -80-17SEP23-1/7

1. Menü'yü seçin.

PC582158 —UN—01AUG23



Menü

zb48j1t,1692100403680 -80-17SEP23-2/7

2. GreenStar'ı (GS3) seçin.

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Devamı arka sayfada

zb48j1t,1692100403680 -80-17SEP23-3/7

3. Kılavuzluk'u seçin.

PC590571 —UN—17AUG23



Kılavuzluk Sistemi

zb48j1t,1692100403680 -80-17SEP23-4/7

4. Takip Modu'ndan AB Kavisler'ini seçin.

PC590565 —UN—17AUG23



Takip Modu'ndan AB Kavisleri

5. Kılavuz Hattı Adı'ndan AB kavislerinin adını seçin. Ad yoksa yeni kılavuz hattını seçerek yeni bir tane oluşturun.

6. Parkurun başlangıç noktası için aracı tarlada istenen konuma sürün.

a. Duraklat

7. Kaydı başlatın. Kaydet'i seçin.

8. Kayıt seçildikten sonra aşağıdakiler tarafından değiştirilir:

zb48j1t,1692100403680 -80-17SEP23-5/7

b. Durdur

9. İlk geçişi sürün. Haritada mavi bir kılavuz hattı görünür.

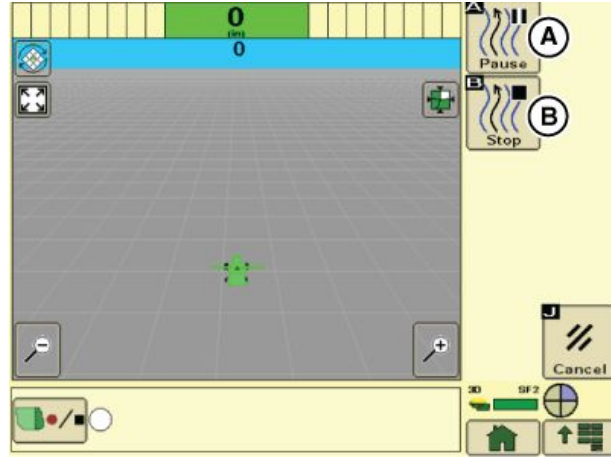
NOT: Düz sürerken kayıtlı parkur ekrandaki makinenin arkasında görünmeyebilir. Yol, makine dönünce görünecektir.

10. Geçişin sonunda Durdur'a (B) bastığınız zaman kılavuz hattı belleğe kaydedilir.

NOT: Kayıt esnasında GPS sinyali kaybolursa, kayıt durur ve bu noktaya kaydedilmiş olan AB kavis kaydedilir. AB kavis sürücünün istediği şey değilse Kılavuz Hattını Ayarla sayfasındaki Kılavuz Hattını Sil düğmesi kullanılarak silinebilir.

A—Duraklat

B—Durdur



AB Kavis Sayfasını Ayarla

Devamı arka sayfada

zb48j1t,1692100403680 -80-17SEP23-6/7

PC590590 —UN—17AUG23

Düz Yol Kaydetme veya Engellerin Etrafından Dolaşma

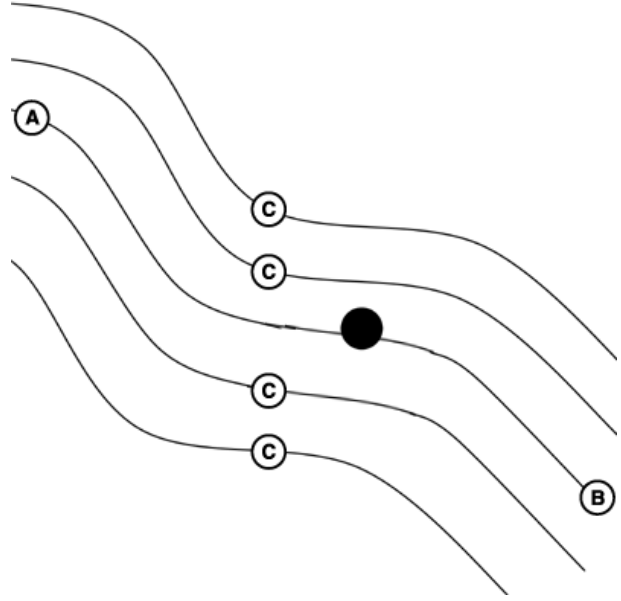
1. AB kavisleri kaydını başlatın.
2. Aracın yol kaydını geçici olarak durdurmak için Kaydı Duraklat'ı seçin.
3. AB kavisini kaydetmeye devam etmek için AB kavisleri kaydı'nı seçin.

Kaydın duraklatıldığı ve kaydın duraklatmadan çıkartıldığı noktalar arasındaki mesafe düz bir çizgiyle gösterilir. Bu özellik, uzun düz kesimli yollarda veya engellerin etrafında dolaşıldığında yararlı olur.

NOT: Oluşturulabilecek en uzun köprü kesimi (duraklatılan ve duraklatılmayan noktalar arasında oluşturulan çizgi kesimi) 0,8 km'lik (0,5 mil) (2640 ft) bir mesafedir. Daha büyük mesafe için hat kesimi bağlanmayarak yolda bir boşluk oluşturacaktır.

A—Engelden önce duraklatın
B—Engelden sonra devam ettirin

C—Parkur 0'dan Oluşturulan Parkurlar



Engellerin Etrafında Dolaşma

zb48j1t,1692100403680 -80-17SEP23-7/7

PC9030C —UN—27OCT06

Yuvarlak Hat

PC582158 —UN—01AUG23

Çalışma Prensipleri

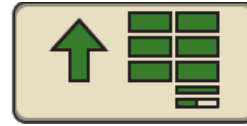
Yuvarlak hat, sürücünün merkez pivot sulama sistemli tarlada eşmerkezli daireler sürmesine yardımcı olur. Sürücüler çeşitli yöntemler kullanarak bir başlangıç daresi oluşturabilir. İlk daire tanımlandıktan sonra tarlada sonraki tüm daireler oluşturulur.

Yuvarlak hat modu, manuel kılavuzluk için kullanılabilir ancak yuvarlak hat modunda AutoTrac kullanılabilmemesi için hem AutoTrac hem de Pivot Pro'nun etkinleştirilmesi gerekir. Pivot Pro aktivasyonu yalnızca Kuzey Amerika'da yapılabilir.

Daire merkezi enlem ve boylam koordinatları bir tarla adına kaydedilir ve bu adla ilişkilendirilir. Daire merkezi tanımlandığında tarla seçilmezse genel daire merkezleri kaydedilir. Daire merkezleri daha sonra kullanılırken geri çağırılabilir.

Yeni Bir Yuvarlak Hat Oluşturma

1. Menü'yü seçin.



Menü

zb48j1t,1692100524545 -80-17SEP23-1/6

2. GreenStar (GS3) seçeneğini belirleyin.

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

Devamı arka sayfada

zb48j1t,1692100524545 -80-17SEP23-2/6

3. Kılavuzluk'u seçin.

PC590571 —UN—17AUG23



Kılavuzluk Sistemi

zb48j1t,1692100524545 -80-17SEP23-3/6

4. Takip Modu'ndan Yuvarlak Hat'ı seçin.

PC590567 —UN—17AUG23



Takip Modu'ndan Yuvarlak Hat

5. Kılavuz Hattı Adı'ndan yuvarlak hat adını seçin. Ad yoksa yeni kılavuz hattını seçerek yeni bir tane oluşturun.

6. Parkurun başlangıç noktası için aracı tarlada istenen konuma sürün.

merkezinin en doğru şekilde hesaplanabilmesi ve kılavuz hattının doğruluğunun artırılabilmesi için dairenin tamamının sürülmesi gerekir.

Sürüş Dairesi Yöntemi

Sürüş Daireleri - İstenen dairenin en az yüzde 10'unun sürülmesi yoluyla bir yuvarlak hat oluşturur. Daire

1. Dairesel geçişle sürüş için aracı tarlada istenen konuma sürün.

zb48j1t,1692100524545 -80-17SEP23-4/6

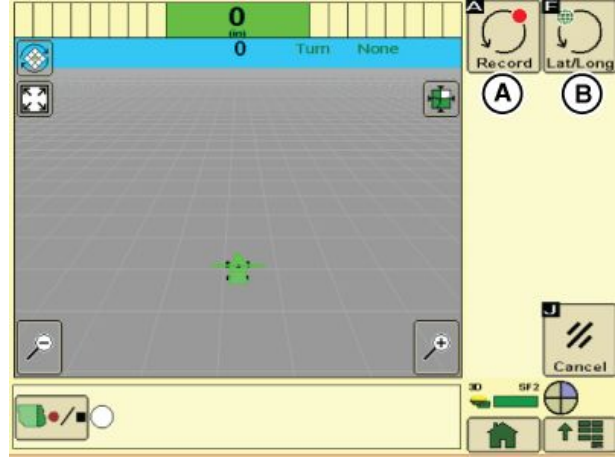
2. Yuvarlak hatla sürüş için kaydı (A) seçin.

3. Daire kaydını durdur'u seçin. Yuvarlak hatlar, ayarlarda tanımlanan sıra aralığıyla birlikte otomatik olarak oluşturulur.

NOT: Merkez noktayı hesaplamak için dairenin yeterli kısmı sürülünce Daire kaydını durdur seçeneği görünür.

A—Kayıt

B—Enl./Boyl.



Yuvarlak Hat Ayarlama Sayfası

Devamı arka sayfada

zb48j1t,1692100524545 -80-17SEP23-5/6

PC590591 —UN—17AUG23

Enl./Boyl. Yöntemi

1. Enl./Boyl. (B) kılavuz hattını seçin.
2. İstedığınız enlem ve boylam değerlerini ondalık derece cinsinden girin. Giriş ekranı ilk görüntülendiğinde tarlayla ilişkili önceki enlem ve boylam değerleri gösterilir.
3. Kabul Et'i (C) seçerek değerleri kaydedin. Yuvarlak hatlar, Ayarlar'da tanımlanan sıra aralığıyla birlikte otomatik olarak oluşturulur.

NOT: Aracın merkezi eksen kulesinin yörüngesi ile aynı hizaya gelmesi veya araç ile aynı hizada bulunan parkurlar elde etmek için merkezi parkur kaydırma özelliğinin kullanılması gerekebilir.

A—Enlem
B—Boylam

C—Kabul

Orta Nokta

zb48j1t,1692100524545 -80-17SEP23-6/6

PC590584 —UN—17AUG23

Sıra Bulucu

PC582158 —UN—01AUG23

1. Menü'yü seçin.



Menü

zb48j1t,1692279954088 -80-17SEP23-1/3

2. GreenStar (GS3) seçeneğini belirleyin.

PC582159 —UN—01AUG23



GreenStar (GS3)

zb48j1t,1692279954088 -80-17SEP23-2/3

3. Kılavuzluk'u seçin.
4. Takip Modu'ndan Sıra Bulucu'yu seçin.
5. Görünüm'e gidin.
6. Sırayı Ayarla'yı seçin.

PC590571 —UN—17AUG23



Kılavuzluk Sistemi

zb48j1t,1692279954088 -80-17SEP23-3/3

4. Nesil Ekran-Kılavuz Hattı

Düz Kılavuz Hattı

PC28961 —UN—24APR23

1. Menü'yü seçin.



Menü

zb48j1t,1692106465016 -80-17SEP23-1/9

2. AutoTrac Kılavuzluk Sistemini Seçin.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac Kılavuzluk Sistemi

zb48j1t,1692106465016 -80-17SEP23-2/9

3. Kılavuz Hattı Ayarla'yı seçin.

PC590575 —UN—17AUG23



Kılavuz Hattı Ayarla

zb48j1t,1692106465016 -80-17SEP23-3/9

4. Mevcut kılavuz hattı yoksa Yeni Kılavuz Hattı'nı seçin.

PC590576 —UN—17AUG23



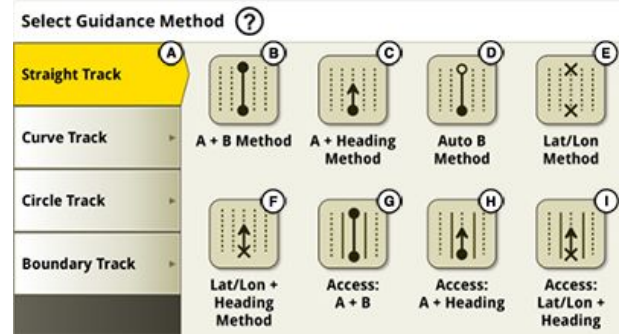
Yeni Kılavuz Hattı

zb48j1t,1692106465016 -80-17SEP23-4/9

5. Düz Kılavuz Hattı'nı (A) seçin. Kullanılabilir seçeneklerden herhangi bir yöntem seçin.

A—Düz Kılavuz Hattı
B—A + B Metodu
C—A + Rota Metodu
D—Auto B Metodu
E—Enl./Boyl. Metodu

F—Enl./Boyl + Yön Metodu
G—Erişim: A + B
H—Erişim: A+ Rota
I—Erişim: Enl./Boyl. + Yön



Düz Kılavuz Hattı Seçenekleri

Devamı arka sayfada

zb48j1t,1692106465016 -80-17SEP23-5/9

PC28945 —UN—22AUG23

4. Nesil Ekran-Kılavuz Hattı

6. Kılavuz Hattı Adını seçin.

PC590577 —UN—17AUG23

Track Name

Track 1



Parkur Adı

zb48j1t,1692106465016 -80-17SEP23-6/9

7. Tarla seçin.

PC590578 —UN—17AUG23

Field

South 40



Tarla

zb48j1t,1692106465016 -80-17SEP23-7/9

9. A'yı Ayarla seçeneğini belirleyin.

PC590579 —UN—17AUG23

Set A

A'yı Ayarla

zb48j1t,1692106465016 -80-17SEP23-8/9

10. B'yı Ayarla seçeneğini belirleyin.

PC590580 —UN—17AUG23

Set B

B'yı Ayarla

zb48j1t,1692106465016 -80-17SEP23-9/9

Kavisli Kılavuz Hattı

PC28961 —UN—24APR23

1. Menü'yü seçin.



Menü

zb48j1t,1692108125002 -80-17SEP23-1/6

2. AutoTrac Kılavuzluk Sistemini Seçin.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac Kılavuzluk Sistemi

Devamı arka sayfada

zb48j1t,1692108125002 -80-17SEP23-2/6

4. Nesil Ekran-Kılavuz Hattı

3. Kılavuz Hattı Ayarla'yı seçin.

PC590575 —UN—17AUG23



Kılavuz Hattı Ayarla

zb48j1t,1692108125002 -80-17SEP23-3/6

4. Mevcut kılavuz hattı yoksa Yeni Kılavuz Hattı'nı seçin.

PC590576 —UN—17AUG23



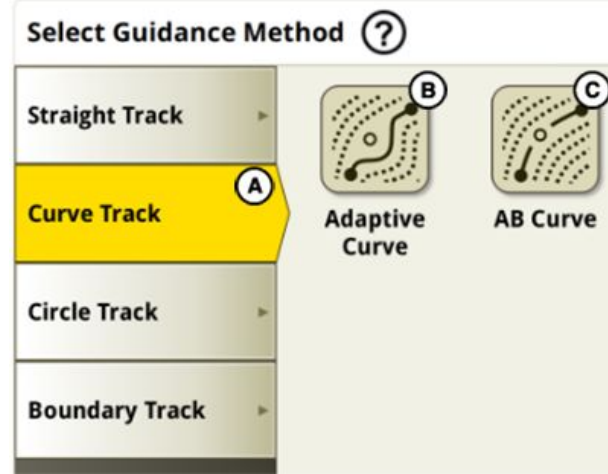
Yeni Kılavuz Hattı

zb48j1t,1692108125002 -80-17SEP23-4/6

5. Kavisli Kılavuz Hattı (A) ögesini seçin. Kullanılabilir seçeneklerden herhangi bir yöntem seçin.
6. Makineyi tarlada istenen konuma sürün.

A—Kavisli Kılavuz Hattı
B—Uyarlanabilir Kavis

C—AB Kavisli



Kavisli Kılavuz Hattı Seçenekleri

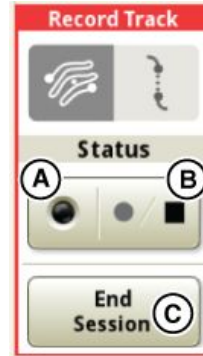
zb48j1t,1692108125002 -80-17SEP23-5/6

7. Kaydı başlatmak için Kaydet'i (A) seçin.
8. Kaydı sonlandırmak için Oturumu Sonlandır (C) ögesini seçin.
9. Oturumu kaydetmek için Tamam'ı veya kavis kaydı oturumuna dönmek için İptal'i seçin.

NOT: Sonlandırıldıktan sonra, kılavuz hattı düzenlemesi yapılarak ek kavis kesimleri oturuma eklenebilir.

A—Kayıt
B—Duraklat/Durdur

C—Oturumu Sonlandır



Kılavuz Hattını Kaydet

zb48j1t,1692108125002 -80-17SEP23-6/6

Yuvarlak Hat

PC28961 —UN—24APR23

1. Menü'yü seçin.



Menü

zb48j1t,1692108138989 -80-17SEP23-1/7

2. AutoTrac Kılavuzluk Sistemini Seçin.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac Kılavuzluk Sistemi

zb48j1t,1692108138989 -80-17SEP23-2/7

3. Kılavuz Hattı Ayarla'yı seçin.

PC590575 —UN—17AUG23



Kılavuz Hattı Ayarla

zb48j1t,1692108138989 -80-17SEP23-3/7

4. Mevcut kılavuz hattı yoksa Yeni Kılavuz Hattı'nı seçin.

PC590576 —UN—17AUG23



Yeni Kılavuz Hattı

zb48j1t,1692108138989 -80-17SEP23-4/7

5. Yuvarlak Hat'ı (A) seçin. Kullanılabilir seçeneklerden herhangi bir yöntem seçin.

A—Yuvarlak Hat
B—Sürüş Dairesi

C—Enl/Boyl Dairesi



Yuvarlak Hat Seçenekleri

Devamı arka sayfada

zb48j1t,1692108138989 -80-17SEP23-5/7

PC28847 —UN—22AUG23

Sürüş Dairesi

1. Dairesel geçişle sürüş için aracı tarlada istenen konuma sürün.
2. Yeni kılavuz hattını kaydetmek için Başlat (A) ögesini seçin.
3. İstenen dairesele geçişle sürüş yapın.
4. Kaydı durdurmak için Bitti (B) ögesini seçin.

NOT: Merkez noktayı hesaplamak için dairenin yeterli kısmı sürülünce Bitti seçeneği görünür.

A—Başlat
B—Bitti

C—İptal



Yuvarlak Hat Sürüşü

PC590587 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692108138989 -80-17SEP23-6/7

Enl/Boyl Dairesi

1. Dairesel geçişle sürüş için aracı tarlada istenen konuma sürün.
2. Mevcut enlem ve boylam doğruysa Mevcut Değeri Kullan (A) ögesini seçin.
3. Enlem (B) ve Boylam (C) seçimini yapın.
4. Kaydet (D) ögesini seçin.

A—Mevcut Değeri Kullan
B—Enlem

C—Boylam
D—Kaydet



Enl./Boyl. Yuvarlak Hat

PC590592 —UN—17AUG23

zb48j1t,1692108138989 -80-17SEP23-7/7

Sınır Parkuru

PC28961 —UN—24APR23

1. Menü'yü seçin.



Menü

zb48j1t,1692108148895 -80-17SEP23-1/5

2. AutoTrac Kılavuzluk Sistemini Seçin.

PC28717 —UN—25AUG22



AutoTrac Kılavuzluk Sistemi

Devamı arka sayfada

zb48j1t,1692108148895 -80-17SEP23-2/5

3. Kılavuz Hattı Ayarla'yı seçin.

PC590575 —UN—17AUG23



Kılavuz Hattı Ayarla

zb48j1t,1692108148895 -80-17SEP23-3/5

4. Mevcut kılavuz hattı yoksa Yeni Kılavuz Hattı'nı seçin.

PC590576 —UN—17AUG23



Yeni Kılavuz Hattı

zb48j1t,1692108148895 -80-17SEP23-4/5

5. Sınırlandırılmış Alan Hattı (A) seçeneğini belirleyin. Sınırlandırılmış Alan Hatları'nı (B) seçin.

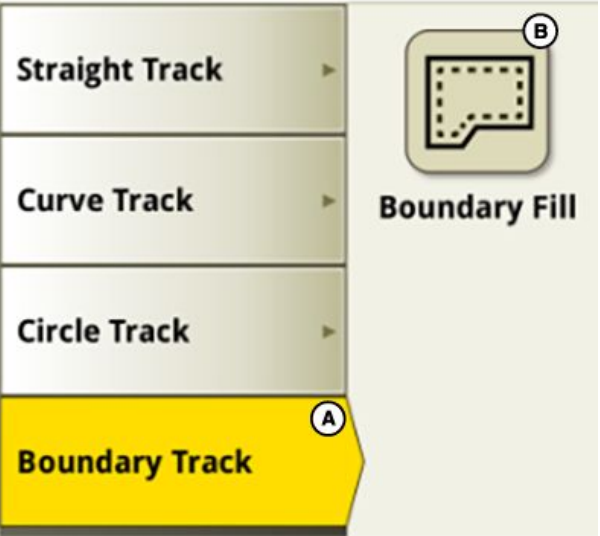
6. Sınırlandırılmış alan hatları kılavuz hattı oluşturmak için alan ve sınır seçin.

7. Sınırlandırılmış alan hatlarını ayarlamak için Sonraki seçeneğini belirleyin.

A—Sınır Parkuru

B—Sınırlandırılmış Alan Hatları

Select Guidance Method ?



Sınırlandırılmış Alan Hattı Seçenekleri

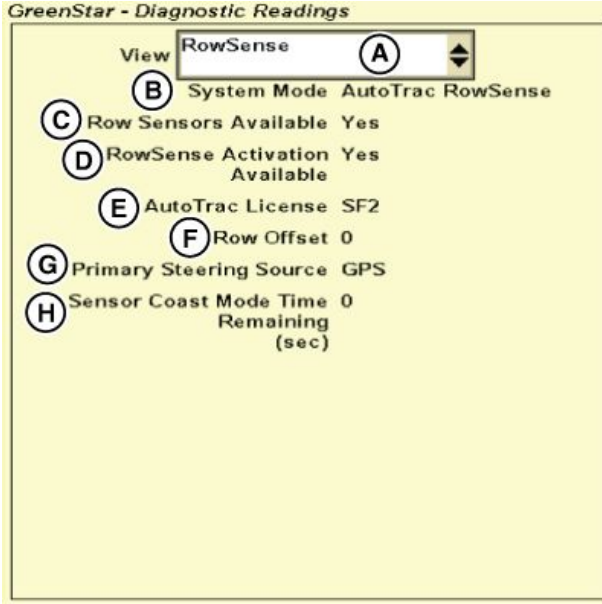
zb48j1t,1692108148895 -80-17SEP23-5/5

PC28848 —UN—22AUG23

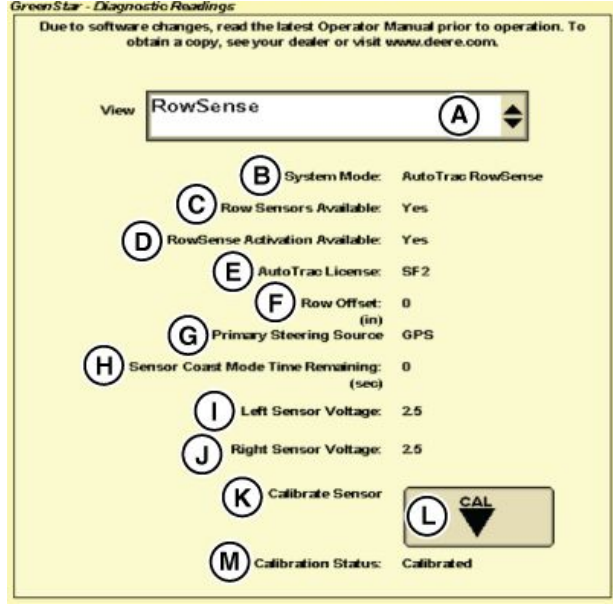
Diyagnostik

GreenStar 3 için Diyagnostik Ekranlar

NOT: Olası diyagnostik yanıtları kısa bir açıklamayla verilir.



GreenStar 3 CommandCenter için Diyagnostik Okunan Değerleri



GreenStar 3 Ekran için Diyagnostik Okunan Değerleri

- A—Görüntüle
B—Sistem Modu
C—Kullanılabilir Sıra Sensörleri
D—RowSense Aktivasyonu Yapılabilir
E—AutoTrac Lisansı
F—Sıra Kaçıklığı
G—Birincil Direksiyon Kaynağı
H—Sensör Kontrolör Yard. Modu Kalan Süresi

Kullanılabilir sıra sensörleri:

- A - Evet
- B - Hayır

Kullanılabilir sıra kılavuzluğu sistemi aktivasyonu:

- A - Evet (AutoTrac RowSense GS3 aktivasyonu varsa)
- C - Hayır (AutoTrac RowSense GS3 aktivasyonu yoksa)

AutoTrac lisansı:

- A - Evet (SF1)
- B - Evet (SF2)
- C - Hayır

Sıra kaçıklığı:

- Geçerli sıra kaçıklığı değeri, mesafe (inç) ya da (mm) olarak ölçülür.

Birincil direksiyon kaynağı:

- A - Hiçbiri

- I— Sol Sensör Voltajı
J— Sağ Sensör Voltajı
K—Sensörü Kalibre Et
L—CAL
M—Kalibrasyon Durumu

- B - GPS
- C - Sıra sensörleri

Sensör kontrolör yard. modu kalan süresi:

- GPS sinyali kaybolduğunda geri sayım zamanlayıcısı, saniye cinsinden görüntülenir.

Sol Sensör Voltajı

- Sensör duruş voltajı 2,5 volt'tan daha küçük olmalıdır.

Sağ Sensör Voltajı

- Sensör duruş voltajı 2,5 volt'tan daha büyük olmalıdır.

Sensörü Kalibre Et

Kalibrasyon Durumu

- Kalibre edilmiş
- Ayarlama yapılmamış

zb48j1t,1692098536255 -80-12SEP23-1/1

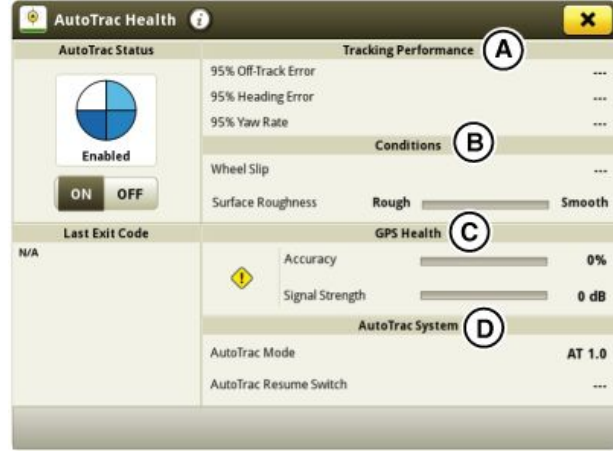
4. Nesil için Diyagnostik Ekranı

AutoTrac Durumu: AutoTrac Durumu, AutoTrac pasta grafiğini ve AutoTrac AÇIK / KAPALI anahtarını görüntüler.

NOT: AutoTrac devredeyken (4/4 durum pasta grafiği) ve hatta iz sürüyorken İz Sürme Performansı ve Koşulları sürekli olarak hesaplanır. AutoTrac 3/4 veya 2/4 durum pasta grafiğine düştüğünde değerler güncellenmez ve 1/4 durum pasta grafiği değerler "----" olarak değişir.

İz Sürme Performansı (A)

NOT: Aşağıdaki değerlerden her biri 95. yüzdelik değeri olarak görüntülenir. Bu, geçen sürenin %95'inde performansın, görüntülen değere eşit veya daha yüksek olduğu anlamına gelir.



4. Nesil için Diyagnostik Ekranı

%95 Yanal Hata - En yakın parkurdan makineye olan mesafe. Makine, iki parkur arası mesafenin yarısına gelinceye kadar hata artar, ardından makine sonraki parkura yaklaşırken hata düşer. İyi koşullarda, bu değerler aşağıdaki değerlere eşit veya aşağıdaki değerlerden daha düşük olmalıdır:

	4,8-12,9 km/sa (3-8 mil/sa)	12,9-19,3 km/sa (8-12 mil/sa)	19,3-24,1 km/sa (12-15 mil/sa)
Yanal Hata (tüm kılavuz hattı türleri)	4 cm (1,6 inç)	8 cm (3,2 inç)	12 cm (4,7 inç)

%95 Sürüş Yönü Hatası - Mevcut parkur ile makine sürüş yönü arasındaki ilişki. İyi koşullarda, bu değerler

aşağıdaki değerlere eşit veya aşağıdaki değerlerden daha düşük olmalıdır:

	4,8-12,9 km/sa (3-8 mil/sa)	12,9-19,3 km/sa (8-12 mil/sa)	19,3-24,1 km/sa (12-15 mil/sa)
Düz Kılavuz Hattı	0,8°	1°	1,2°
Kavis/Yuvarlak Hat (Bu değer, kavisin keskinliğine bağlıdır. Daha keskin kavisler daha yüksek değerlere sahiptir.)	1,6°	3,0°	3,6°

%95 Sapma Oranı - İz sürme performansını etkileyen, makine dönüş oranı. İyi koşullarda, bu değerler aşağıdaki

değerlere eşit veya aşağıdaki değerlerden daha düşük olmalıdır:

	4,8-12,9 km/sa (3-8 mil/sa)	12,9-19,3 km/sa (8-12 mil/sa)	19,3-24,1 km/sa (12-15 mil/sa)
Düz Kılavuz Hattı	1°	1,5°	1,8°
Kavis/Yuvarlak Hat (Bu değer, kavisin keskinliğine bağlıdır. Daha keskin kavisler daha yüksek değerlere sahiptir.)	2°	4,5°	5,4°

Koşullar (B)

NOT: Optimum aralığın dışında olan değerlerde, sarı LED durum göstergesi yanar. Optimum aralıkta olan değerlerde, yeşil LED durum göstergesi yanar.

Yüzey Pürüzlülüğü - Makinenin çalıştığı yüzeyin ölçümü. StarFire Alıcından alınan arazi yüzeyi, yuvarlanma ve hız girişleri kullanılarak hesaplanır. Yüzey pürüzlülüğü göstergesi ideal aralık dışındayken sarı, ideal aralıktayken yeşildir.

Tekerlek Kayması - Tekerlek kayması yüzdesi, makineden alınan tekerlek hızı okunan değerinin GPS hızıyla karşılaştırılmasıyla hesaplanır. %6'dan yüksek bir değer, tekerlek kaymasının AutoTrac performansını olumsuz etkiliyor olabileceğini belirtir.

GPS Durumu (C)

Doğruluk - Alıcının yüzde olarak görüntülenen konum doğruluğu. Belirtilen doğruluğu ve tekrarlanabilirliği elde etmek için, %100 doğruluk gerekir.

Sinyal Gücü - Alıcıdan alınan StarFire düzeltme sinyalinin kalitesi.

AutoTrac Modu - Makinede kurulu AutoTrac kumanda birimi türünü belirtir.

AutoTrac Sistemi (D)

Kumanda Birimi	AutoTrac Modu
AT2 (7R S.N. 110101-, 8R S.N. 160001-, 8RT S.N. 923001—, 8RX S. N. 801001-)	AT 2.0
AT1 (entegre veya fabrikada takılmış AutoTrac kumanda birimi)	AT 1.0
AutoTrac Controller 300	ATC 300
AutoTrac Controller Raven	ATC Raven
AutoTrac Controller Reichhardt	ATC Reichhardt
AutoTrac Controller Deere	ATC Deere
AutoTrac Evrensel 300	ATC 300
AutoTrac Evrensel 200	ATC 200
AutoTrac Evrensel 100	ATC 100

AutoTrac Sürdürme Şalteri - AutoTrac sürdürme şalterine basıldığında AÇIK, sürdürme şalteri serbest bırakıldığında KAPALI olarak görüntülenir.

zb48j1t,1692676792441 -80-23AUG23-2/2

Sıra Sensörlerini Temizleme

Sıra Sensörlerini Temizleme

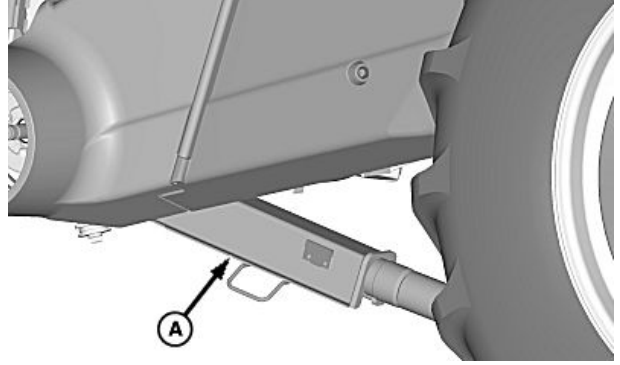
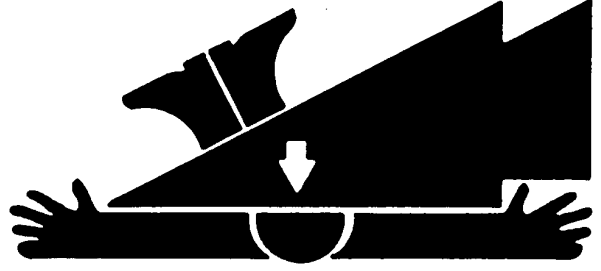
⚠ DİKKAT: Motoru **DURDURUN**, park frenini çekin ve kontak anahtarını çıkarın.

Başlığı kaldırın ve güvenlik durdurucusunu (A), hidrolik silindirin çubuğunun üzerine indirin.

Sıra Sensörleri, temizliğin gerekip gerekmediğini görmek için her gün kontrol edilmelidir. Sensörlerde malzeme birikmişse bu, serbestçe hareket etmeyi önler ve performansı etkiler. Sıra sensörlerini temizlemek için sensörlerdeki ve çevresindeki birikintileri temizleyin. Sensörlerin engelleme olmadan serbestçe hareket ettiğinden emin olun.

Sensör burçları ve millerini aşırı aşınmaya karşı yıllık olarak kontrol edin. Gerekliyorsa, yenisiyle değiştirin.

A—Emniyet Durdurucusu



TS686 —UN—21SEP89

H90891 —UN—26FEB08

KR43067,00000B3 -80-11NOV08-1/1

İndeks

Sayfa	Sayfa
A	M
Arıza Giderme	Sıra sensörleri..... 25-7, 30-3
Diyagnostik ekranı 55-1	Kayıp sinyal
AutoTrac modu	Sıra sensörü..... 35-1
Uyarlanabilir Kavisler 40-7	Kuruldu
B	Sıra sensörü..... 35-1
Bakım	Kurulum
Sıra sensörlerini temizleme..... 60-1	Sürdürme düğmesi..... 15-1
Belgeleme modu	S
Uyarlanabilir Kavisler 40-7	Sap hizalama
Ç	Sıra sensörleri..... 25-6, 30-2
Çok işlevli kol..... 15-1	Sensör durumunu etkinleştirme/devre dışı bırakma ... 15-1
D	Sıra Başı dönüşü 35-2
Diyagnostik 55-1	Sıra girişi modu
Düğme 2	Sürdürme düğmesi..... 15-1
Sürdürme düğmesi..... 15-1	Sıra kılavuzluğu sistemi
Düğme 3	Diyagnostik 55-1
Sürdürme düğmesi..... 15-1	Hizalama 25-6, 30-2
E	Kaçıklık uyarı 25-6, 30-2
Ekin bölücüler 25-6, 30-2	Sıra Kılavuzluk Modu
Etkinleştirme 20-1	Sürdürme düğmesi..... 15-1
G	Sıra sensörleri
Genel Bilgiler	Gerilimler..... 25-7, 30-3
Genel Referanslar	Kalibrasyon 25-7, 30-3
Ticari Markalar..... -3	Sap hizalama 25-6, 30-2
Gereksinimler 20-1	temizleme..... 60-1
Gerilimler	Uzatma süresi 15-1
Sıra sensörleri..... 25-7, 30-3	Sıra sensörü
GPS	Durum düğmesi..... 15-1
Sıra sensörü..... 35-1	GPS ile Çalışma..... 35-1
Güvenlik	Kayıp sinyal..... 35-1
Güvenli bakım, yapılması..... 5-2	Kuruldu..... 35-1
H	Simge..... 35-1
Hizalama	Simge
Sıra kılavuzluğu sistemi 25-6, 30-2	Sıra sensörü..... 35-1
K	Sistemi etkinleştirme..... 15-1
Kaçıklık değeri 20-1	SSU 15-1
Kaçıklıklar	Sürdürme düğmesi
Sıra kılavuzluğu sistemi 25-6, 30-2	Düğme 2 15-1
Kalibrasyon	Düğme 3 15-1
Diyagnostik 55-1	Kurulum..... 15-1
	Sıra girişi modu 15-1
	Sıra Kılavuzluk Modu 15-1
	T
	Tahminleme sırası 25-6, 30-2
	temizleme
	Sıra sensörleri..... 60-1

Devamı arka sayfada

Sayfa

U

Uyarı sözcükleri, anlayın	5-1
Uyarlanabilir Kavisler	
AutoTrac modu	40-7
Belgeleme modu	40-7
Manüel Kayıt.....	40-7
Uyumluluk.....	20-1
Uzatma süresi.....	15-1

Yararlanabileceğiniz John Deere Servis Literatürü

Teknik Bilgiler

Teknik bilgiler, John Deere'den satın alınabilir. Yayınlar, basılı ya da CD-ROM biçiminde sunulmaktadır.

Siparişlerinizi, aşağıdaki yöntemlerden birini kullanarak verebilirsiniz:

- John Deere Teknik Bilgi Mağazası: **www.John-Deere.com/TechInfoStore**
- Tel: 1-800-522-7448
- John Deere bayinize danışın

Sunulan bilgiler şunları içermektedir:

PARÇA KATALOGLARI; doğru parçaları tanımanıza yardımcı olmak amacıyla, makineniz için sunulan servis parçalarını açılım görünüş çizimleri ile birlikte listelenmiş olarak sunar. Ayrıca, parçalarına ayırma ve birleştirme işlemleri için de kullanışlıdır.



TS189 —UN—17JAN89

DX,SERVIT -80-07DEC16-1/4

KULLANICI EL KİTAPLARI; güvenlik, işletim, bakım ve servis bilgileri sunar.



TS191 —UN—02DEC88

DX,SERVIT -80-07DEC16-2/4

TEKNİK EL KİTAPLARI, makineniz için geçerli servis bilgilerini ana hatlarıyla aktarır. Teknik özellikler, resimli birleştirme ve parçalarına ayırma işlemleri, hidrolik yağ akış diyagramları ve kablo tesisatı diyagramları da içeriğine dâhildir. Bazı ürünler, onarım ve diyagnostik bilgilerini içeren ayrı el kitaplarına sahiptir. Örneğin motorlar gibi bazı bileşenler, ayrı bileşen teknik el kitapları aracılığıyla sunulmaktadır.



TS224 —UN—17JAN89

Devamı arka sayfada

DX,SERVIT -80-07DEC16-3/4

ÖĞRETİM PROGRAMI, üreticiden bağımsız olarak ayrıntılı temel bilgiler sunan kapsamlı beş kitap serisi içerir:

- Tarıma Giriş serisi, çiftçilik ve hayvancılık sektöründe teknoloji kullanımına ilişkin bilgiler sunar.
- Çiftlik İşletmeciliği Yönetimi serisi, "gerçek dünyada" karşılaşılan sorunları inceler ve pazarlama, finansman, ekipman seçimi ve uyumluluk alanlarında pratik çözümler önerir.
- Servis Temelleri el kitapları, arazi ekipmanlarının onarımının ve bakımının yapılacağını gösterir.
- Makine İşletiminin Temelleri el kitapları, makine kapasitelerini ve ayarlamalarını, makine performansının nasıl iyileştirileceğini, gereksiz tarla çalışmalarının nasıl ortadan kaldırılacağını açıklar.
- Kompakt Ekipmanların Temelleri el kitapları, 40 PTO beygir gücüne kadar olan ekipmanların servisine ve bakımına ilişkin yönergeler içerir.



TS1663 —UN—10OCT97

DX.SERVLIT -80-07DEC16-4/4

John Deere Hizmetinizde

MÜŞTERİ MEMNUNİYETİ, John Deere için önemlidir.

Yetkili servislerimiz, size gerekli parça ve hizmeti hızlı ve verimli bir biçimde sunmak için çaba gösterir:

- Donanımınıza destek için bakım ve servis parçaları.
- Donanımınızın bakımı için eğitimli bakım teknisyenleri ve gerekli arıza tanı ve onarım araçları.

MÜŞTERİ MEMNUNİYETİ SORUNLARININ ÇÖZÜM MERKEZİ

John Deere yetkili servisiniz, donanımınızı desteklemek ve karşılaşılabileceğiniz herhangi bir sorunu çözmek için kendisini adanmıştır.

1. Yetkili servisinizle irtibata geçtiğinizde, aşağıdaki bilgileri hazır bulundurun:

- Makine modeli ve ürün tanıtıcı numara
- Satın alma tarihi
- Sorunun doğası



TS201—UN—15APR13

2. Yetkili servisi yöneticisine sorunu açıklayın.

3. Çözümleyemiyor ise, yetkili servis yöneticisine sorunu açıklayın ve yardım isteyin.

4. Eğer yetkili servisiniz sorunu çözemiyorsa, yardım alması için ona John Deere ile irtibata geçmesini söyleyin. Veya Tarımsal Müşteri Destek Merkezi'ne 1-866-99DEERE (866-993-3373) başvurun veya şu adrese e-posta yazın: www.deere.com/en_US/ag/contactus/.

DX,IBC,2 -80-02APR02-1/1

