



DCY

AutoTrac™ RowSense™

MANUAL DO OPERADOR

AutoTrac RowSense

OMPFP10880 EDIÇÃO B9 (PORTUGUESE)

John Deere Ag Management Solutions



OMPFP10880

Introdução

Introdução

LEIA ESTE MANUAL atentamente para aprender a operar o sistema de forma correta. A não observância desse procedimento poderá resultar em acidentes pessoais ou danos ao equipamento. Este manual e os sinais de segurança em sua máquina também podem estar disponíveis em outros idiomas. (Consulte seu concessionário John Deere para fazer o pedido).

ESTE MANUAL DEVE SER CONSIDERADO uma parte integrante do seu sistema e deve permanecer com o sistema quando de sua venda.

AS MEDIDAS neste manual são apresentadas tanto no sistema métrico como no sistema habitual de medidas utilizado nos Estados Unidos. Utilize somente peças de reposição e fixadores corretos. Os fixadores em polegadas e métricos podem exigir uma chave específica métrica ou em polegadas.

Os lados DIREITO E ESQUERDO são determinados com base no sentido de avanço da máquina.

A GARANTIA é fornecida como parte do programa de assistência da John Deere para clientes que operam e mantêm seus equipamentos conforme descrito neste manual. A garantia de peças do GreenStar é explicada no certificado de garantia que você deve ter recebido de seu concessionário.

Esta garantia assegura-lhe que a John Deere substituirá seus produtos que apresentarem defeitos dentro do período de garantia. Em algumas circunstâncias, a John Deere também oferece melhorias de talhão, freqüentemente sem custos ao cliente, mesmo que o produto já esteja fora da garantia. Caso o sistema seja mal utilizado ou modificado para alterar seu desempenho para além das especificações originais da fábrica, a garantia será anulada e as melhorias de talhão podem ser negadas.

KR43067,00000A2 -54-10NOV08-1/1

Conteúdo

	Página
Segurança	5- 1
Interruptor de Retorno	
Configuração do Interruptor de Retorno.....	10- 1
AutoTrac RowSense	
Visão Geral.....	15- 1
Configuração e Calibração do Sistema	
Configuração do AutoTrac RowSense	20- 1
Procedimento de Calibração do Sensor de Linha	20- 1
Configuração do Desvio da Orientação de Linha	20- 2
Habilitação do Sistema	
Habilitação do Sistema.....	25- 1
Monitores e Indicadores	25- 3
Ativação dos Sensores de Linha	25- 4
Configuração da Entrada de Linha.....	25- 5
Pista Reta	
Pista Reta.....	30- 1
Curvas Adaptáveis	
Curvas Adaptáveis	35- 1
Configurar Curvas Adaptáveis.....	35- 2
RowFinder	35- 4
Curvas AB	
Curvas AB	40- 1
Pista Circular	
Configurar Pista Circular	45- 1
Diagnóstico	
Telas de Diagnóstico	50- 1
Limpeza dos Sensores de Linha	
Limpeza dos Sensores de Linha	55- 1
Especificações	
Declaração de Conformidade.....	60- 1
Nota de Segurança sobre a Instalação Posterior de Componentes e/ou Aparelhos Eletro-eletrônicos	60- 1

Instrução original. Todas as informações, ilustrações e especificações neste manual são baseadas nas informações mais recentes disponíveis no momento da publicação. Reservamo-nos o direito de efetuar alterações a qualquer momento sem aviso prévio.

COPYRIGHT © 2009
DEERE & COMPANY
European Office Mannheim
All rights reserved.
A John Deere ILLUSTRATION © Manual

Segurança

Reconheça as Informações de Segurança

Este é o símbolo de alerta de segurança. Ao ver este símbolo em sua máquina ou neste manual, fique atento a possíveis ferimentos pessoais.

Siga as precauções e práticas seguras de operação recomendadas.



T81389 —UN—07DEC88

DX,ALERT -54-29SEP98-1/1

Palavras de Aviso

Uma palavra de aviso—PERIGO, ATENÇÃO OU CUIDADO—é usada como símbolo de alerta de segurança. PERIGO identifica os riscos graves.

Avisos de segurança como PERIGO ou ATENÇÃO estão localizados próximos de perigos específicos. Precauções gerais são indicadas nos avisos de segurança de CUIDADO. A palavra CUIDADO também chama atenção para as mensagens de segurança neste manual.

 **PERIGO**

 **ALERTA**

 **CUIDADO**

TS187 —54—27JUN08

DX,SIGNAL -54-03MAR93-1/1

Siga as Instruções de Segurança

Leia atentamente todas as mensagens de segurança neste manual e os avisos de segurança em sua máquina. Mantenha os avisos de segurança em boas condições. Substitua avisos de segurança danificados ou perdidos. Certifique-se de que novos componentes e peças de reposição do equipamento incluam os avisos de segurança atualizados. Avisos de segurança para reposição podem ser encontrados no seu concessionário John Deere.

Pode haver informações de segurança adicionais não reproduzidas neste manual do operador, contidas em peças e componentes oriundos de outros fornecedores.

Aprenda como operar a máquina e como usar os comandos corretamente. Não deixe ninguém operar a máquina sem que tenha sido treinado.

Mantenha sua máquina em condições de operação corretas. Modificações não autorizadas na máquina



TS201 —UN—23AUG88

podem prejudicar o funcionamento e/ou a segurança e afetar a vida útil.

Caso não compreenda alguma parte deste manual e precisar de assistência, entre em contato com seu concessionário John Deere.

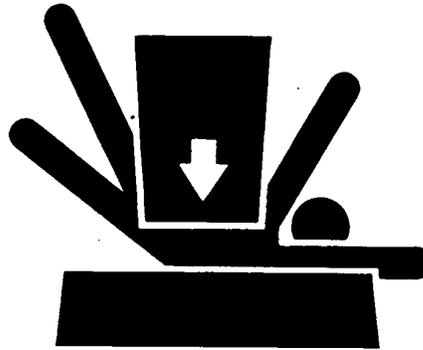
DX,READ -54-16JUN09-1/1

Apoie a Máquina Apropriadamente

Baixe sempre os implementos ao solo antes de trabalhar na máquina. Ao trabalhar numa máquina ou acessório suspenso, apoie a máquina ou o acessório com segurança. Se deixados em uma posição levantada, os implementos sustentados hidraulicamente poderão baixar ou ter vazamento interno e baixar.

Não apoie a máquina sobre blocos de cimento, tijolos ocios ou escoras que possam desmoronar sob uma carga contínua. Não trabalhe sob uma máquina que esteja apoiada apenas por um macaco. Observe sempre as instruções de manuseio dadas neste manual.

Quando implementos ou acessórios são utilizados em uma máquina, siga sempre as precauções de segurança listadas no manual do operador do implemento.



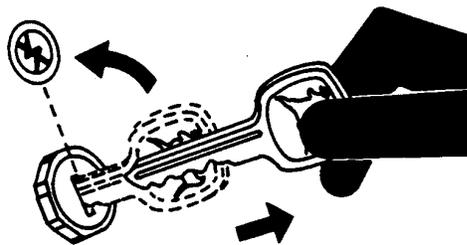
TS229 —UN—23AUG88

DX,LOWER -54-24FEB00-1/1

Estacione a Máquina com Segurança

Antes de trabalhar na máquina:

- Abaixe todos os equipamentos até ao solo.
- Desligue o motor e retire a chave.
- Desligue o cabo "Terra" da bateria.
- Pendure um aviso "NÃO OPERAR" na cabina do operador.



TS230 —UN—24MAY89

DX,PARK -54-04JUN90-1/1

Mantenha-se Afastado das Unidades de Colheita

A barra de corte, o sem-fim, o molinete e os rolos de alimentação não podem ser completamente protegidos devido à sua função. Fique longe desses elementos em movimento durante a operação. Sempre desligue a embreagem principal, desligue o motor, acione o freio de estacionamento e retire a chave antes de executar serviços ou de desentupir a máquina.



ES118704 —UN—21MAR95

RG53986,0000964 -54-03NOV08-1/1

Instalação e Remoção com Segurança do Receptor StarFire e Suportes

Ao instalar e remover o receptor StarFire, siga essas orientações para evitar possíveis acidentes pessoais devido a quedas:

- Use uma escada ou plataforma adequada para acessar o local de montagem com facilidade.
- Certifique-se de que os corrimãos e apoios para os pés sejam robustos e seguros.
- Evite instalar ou remover o receptor em condições com umidade ou gelo.

O mastro do receptor usado nos implementos é pesado e pode ser difícil manuseá-lo. Se instalar ou remover um mastro do receptor em um implemento, siga essas orientações:

- Use duas pessoas nos locais de montagem não acessíveis do solo ou uma plataforma de serviço.



- Use as técnicas de elevação adequadas.
- Use equipamentos de proteção adequados.

PC10340 —UN—27SEP07

OUO6050,0000EED -54-31JAN08-1/1

Operação Segura dos Sistemas de Orientação

Não use o sistema AutoTrac em rodovias.

- Sempre desligue (Desative e Desabilite) o sistema AutoTrac antes de entrar em uma rodovia.
- Não tente ligar (Ativar) o sistema AutoTrac ao trafegar em uma rodovia.

O sistema AutoTrac visa uma operação mais eficiente da máquina pelo operador. O operador é sempre o responsável pela rota da máquina. Para evitar acidentes pessoais ao operador e observadores:

- Permaneça em alerta e preste atenção ao ambiente ao seu redor.
- Assuma o controle da direção quando necessário para evitar perigos no talhão, observadores, equipamentos ou outros obstáculos.
- Interrompa a operação se condições de visibilidade deficiente prejudicarem sua capacidade de operar a máquina ou de identificar pessoas ou objetos no caminho da máquina.

OUO6050,0000F2B -54-03APR08-1/1

Leia o Manual de Orientação

Antes de tentar operar o Parallel Tracking ou o AutoTrac leia o manual de Orientação por inteiro para entender os componentes e procedimentos necessários para uma operação adequada e segura.

Este manual de Orientação serve para as aplicações dos sistemas de orientação AutoTrac e Parallel Tracking.

OUO6050,0000F2C -54-03APR08-1/1

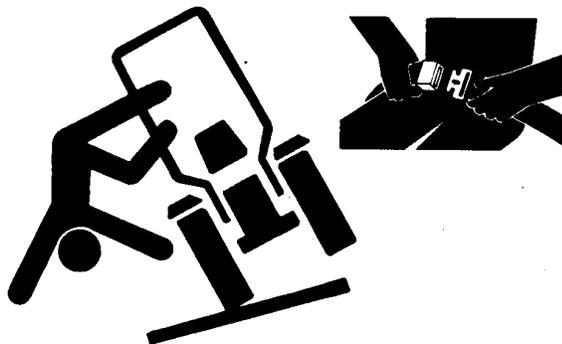
Uso Adequado do Cinto de Segurança

Use o cinto de segurança ao operar um trator equipado com uma estrutura de proteção contra capotagem (EPCC) ou com cabina do operador para reduzir a chance de ferimentos em caso de um acidente, como capotagem.

Não use cinto de segurança quando operar sem a estrutura de proteção contra capotagem ou sem cabina do operador.

Se algum dos componentes do cinto, como o fecho, cinto, fivela ou trava apresentarem sinais de danificação, substitua o cinto de segurança inteiro.

Faça no mínimo uma vez por ano uma inspeção completa no cinto de segurança e da trava do mesmo. Identifique sinais de peças soltas ou danificadas no cinto, tal como rasgos, atrito, desgaste extremo ou precoce,



desbotamento ou abrasão. Substitua peças danificadas somente por peças de reposição originais. Consulte a seu concessionário John Deere.

T5205—UN—23AUG88

DX,ROPS1 -54-07JUL99-1/1

Interruptor de Retorno

Configuração do Interruptor de Retorno

Quando uma colheitadeira equipada com AutoTrac é conectada a uma plataforma de milho equipada com RowSense, os botões de ativação 2 e 3 na alavanca de controle multifunção serão automaticamente ativados como os interruptores de retorno de abaixamento da plataforma e de AutoTrac para este sistema. (Consulte Configuração de Entrada de Linha na seção Habilitação do Sistema para obter mais detalhes).



Interruptor de Retorno na Colheitadeira

PC7925 —JUN—14OCT03

KR43067,00000A4 -54-10NOV08-1/1

AutoTrac RowSense

Visão Geral

O AutoTrac RowSense é composto dos seguintes componentes

- AutoTrac integrado instalado e ativado na colheitadeira, com o software AutoTrac RowSense atualizado programado na Unidade do Sistema de Direção (SSU), ativação do AutoTrac SF1 ou SF2.
 - Para as *colheitadeiras das séries 50 e 60* a atualização do software Controlador Bridge/Gateway também deve ser instalada.
 - *S-Series MY08 and W-, T-, and C-Series MY09 combines* must have a LYNX bus installed to be compatible with AutoTrac RowSense.
- Ativação do AutoTrac Row Sense SF1 ou SF2
- Um par de Sensores de Linha montado em Plataforma de Milho aprovada.
- Monitor GS2 2600
- Receptor StarFire com ativação SF1, SF2 ou RTK

O AutoTrac RowSense opera com todos os padrões de rastreamento e com a maioria dos padrões comuns de

colheita. O AutoTrac opera nos seguintes modos: Curvas Adaptáveis, Curvas AB, Pista Circular e Pista Reta. O AutoTrac RowSense é uma otimização ao AutoTrac integrado no monitor GS2 na colheita de milho. Sensores de Linha montados em uma das linhas detectam talos de milho para saber onde está a linha. Os sinais fornecidos pelos sensores de linha são integrados aos sinais existentes do AutoTrac para ajudar a manter a colheitadeira nas linhas. Quando não há sinal proveniente dos sensores de linha (por exemplo, se deslocando em um curso d'água), a orientação do GPS normal se aplica. A maioria das outras características do AutoTrac se mantém inalterada. Os sensores de linha são simplesmente outra entrada de posição para dirigir a colheitadeira. Todos os modos de rastreamento são configurados da mesma maneira como feito no AutoTrac baseado em GPS.

DT31797,0000233 -54-29JAN09-1/1

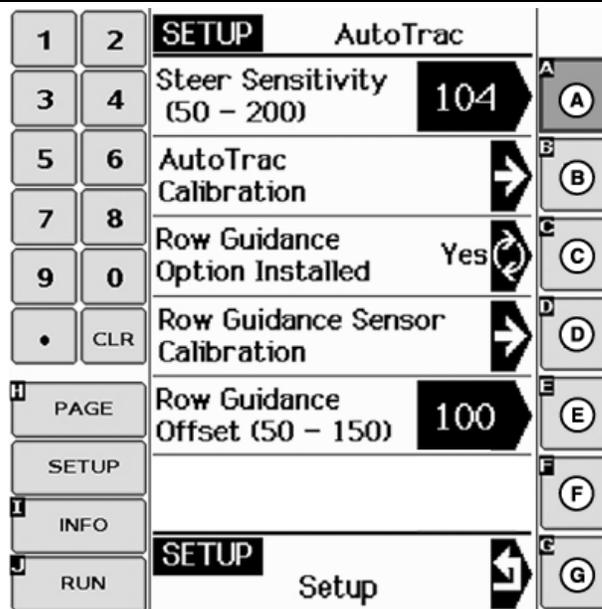
Configuração e Calibração do Sistema

Configuração do AutoTrac RowSense

NOTA: Antes de usar este produto, as etapas a seguir devem ser concluídas além da configuração do AutoTrac:

1. No Monitor GS2, navegue até o Monitor GreenStar Original >> SETUP (CONFIGURAÇÃO) >> AUTOTRAC
2. Selecione YES (SIM) para Row Guidance Option Installed (Opção de Orientação de Linha Instalada) e Row Guidance Option Enabled (Opção de Orientação de Linha Ativada).
3. Calibre os Sensores de Orientação de Linha.
4. Verifique se o valor do Desvio da Orientação de Linha está correto (o valor padrão é 100).

- | | |
|---|--|
| A—Sensibilidade da Direção (50-200) | E—Desvio da Orientação de Linha (50-150) |
| B—Calibração do AutoTrac | F—Não Usado |
| C—Opção de Orientação de Linha Instalada | G—Retorno |
| D—Calibração do Sensor de Orientação de Linha | |



Configuração da Calibração

KR43067,00000FA -54-13NOV08-1/1

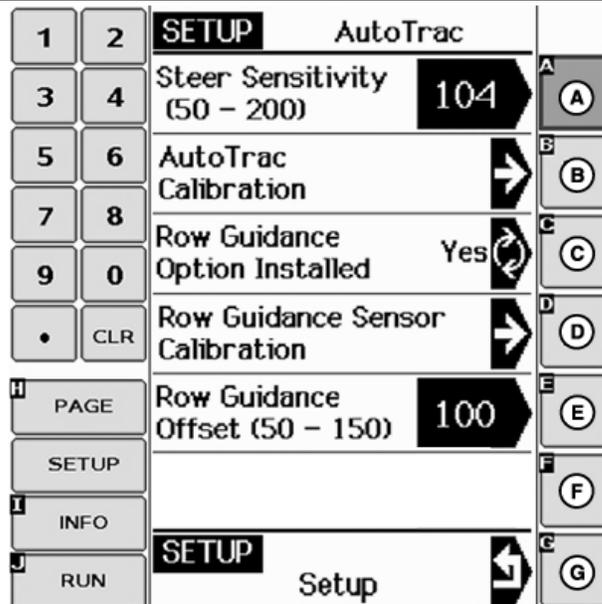
PC10466—UN—27APR08

Procedimento de Calibração do Sensor de Linha

Este procedimento é executado quando o sistema é instalado ou após um reparo no sistema. Os sensores de linha devem ser instalados e posicionados de encontro aos batentes da posição de descanso.

1. Preparação para calibração
Verifique se os sensores de linha estão instalados com molas fixando-os na posição de descanso. Eleve a plataforma para garantir que os sensores de linha não estejam em contato com o solo. A colheitadeira não deve estar se movimentando.

- | | |
|---|--|
| A—Sensibilidade da Direção (50-200) | E—Desvio da Orientação de Linha (50-150) |
| B—Calibração do AutoTrac | F—Não Usado |
| C—Opção de Orientação de Linha Instalada | G—Retorno |
| D—Calibração do Sensor de Orientação de Linha | |



Configuração do AutoTrac

Continua na página seguinte

KR43067,0000123 -54-17NOV08-1/2

PC10466—UN—27APR08

2. Pressione o botão SETUP no monitor GreenStar original. Pressione o botão alfabético apontado pelo AutoTrac.

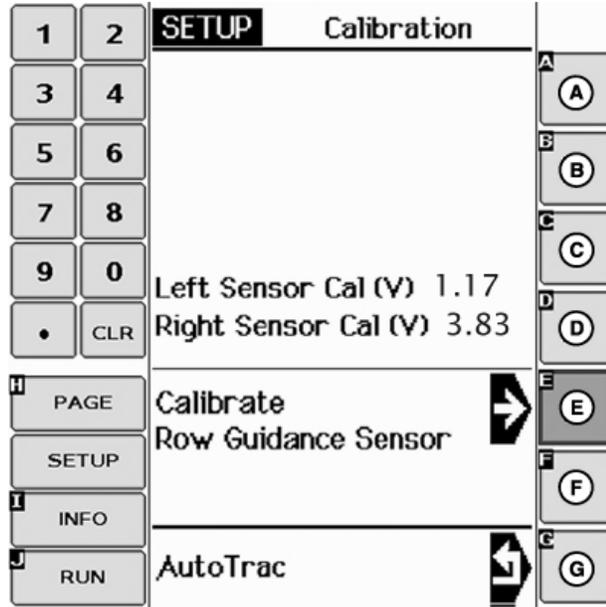
3. Calibre as tensões dos sensores em descanso.

Pressione o botão de calibração do Sensor de Orientação de Linha (E) para armazenar as tensões do sensor em descanso na memória da SSU.

NOTA: A tela GSD irá exibir agora as tensões dos sensores da esquerda e da direita. A tensão do sensor direito em descanso deve ser maior que 2,5 volts. A tensão do sensor esquerdo em descanso deve ser menor que 2,5 volts.

4. Fim da calibração; saia do modo de calibração do sensor de linha.

- | | |
|------------------------------|-----------------------|
| A—Não Usado | E—Calibre o Sensor de |
| B—Não Usado | Orientação de Linha |
| C—Cal de Sensor Esquerdo (V) | F—Não Usado |
| 1,17 | G—Retorno |
| D—Cal de Sensor Direito (V) | |
| 3,83 | |



Configuração da Calibração

PC10467—UN—03MAR08

KR43067,0000123 -54-17NOV08-2/2

Configuração do Desvio da Orientação de Linha

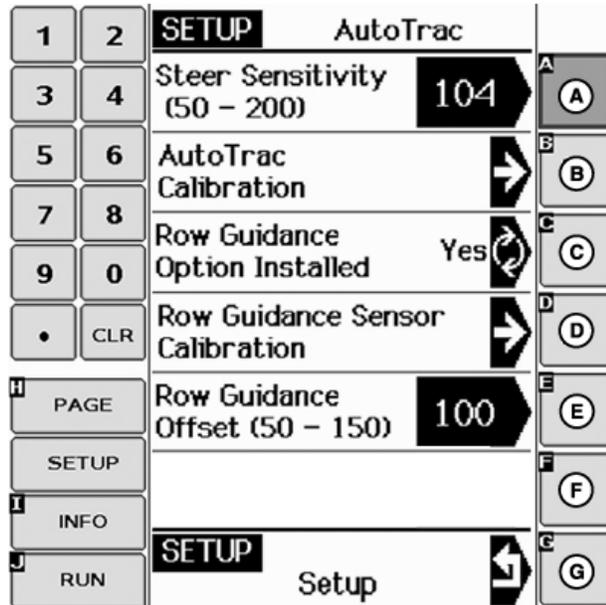
Um desvio pode ser adicionado à orientação de linha para alterar o alinhamento dos caules entrando na plataforma de milho.

Exemplos de quando é necessário alterar o alinhamento:

- A linha estimada plantada está no meio da plataforma de milho e as linhas foram empurradas pela plataforma. Pode ser aplicado um desvio para "compensar a diferença", de forma que todas as linhas inclinem, mas não tão severamente como sem o desvio.
- Os divisores de cultura com os sensores de linha estão agora alinhados com a linha. Até que seja possível o reparo para fisicamente alinhar os sensores, pode ser aplicado um desvio para ajudar a compensar o desalinhamento.

A definição de valores de desvio menores que 100 pode fazer com que a colheitadeira desvie ligeiramente para a esquerda e valores maiores que 100 causarão o desvio da colheitadeira ligeiramente para a direita. O valor padrão é 100, com uma faixa de 50 a 150.

1. Pressione o botão SETUP (CONFIGURAÇÃO) no monitor GreenStar original. Pressione o botão alfabético apontado pelo AutoTrac.
2. Digite o desvio da orientação de linha (50 a 150) O valor padrão é 100.
3. Fim da configuração.



Configuração do Desvio da Orientação de Linha

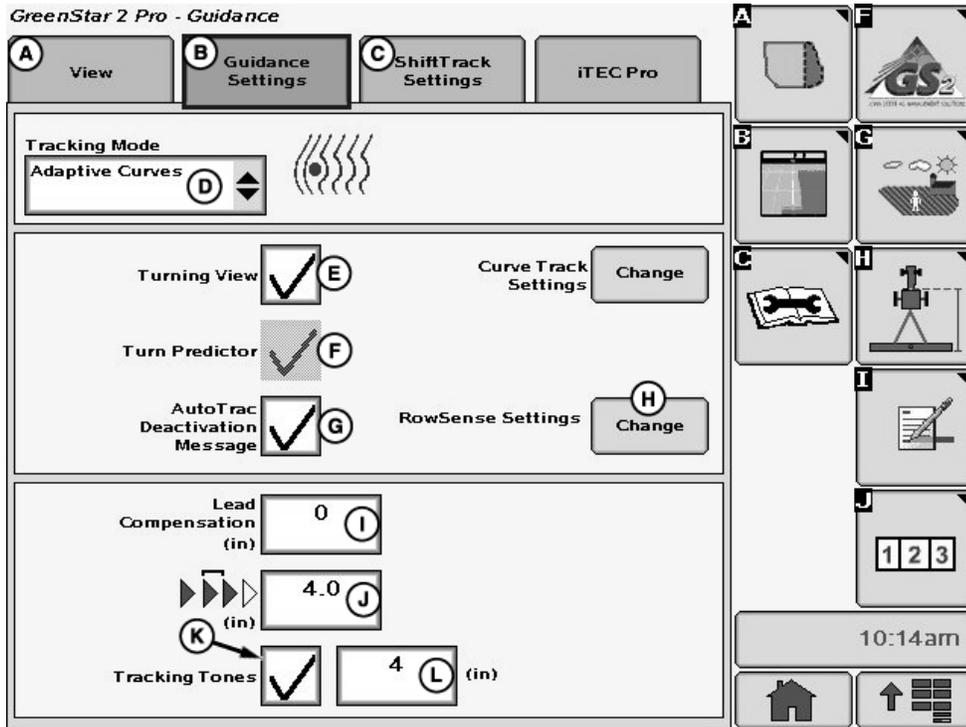
- | | |
|---|--|
| A—Sensibilidade da Direção (50-200) | E—Desvio da Orientação de Linha (50-150) |
| B—Calibração do AutoTrac | F—Não Usado |
| C—Opção de Orientação de Linha Instalada | G—Retorno |
| D—Calibração do Sensor de Orientação de Linha | |

PC10466—UN—27APR08

KR43067,00000D6 -54-12NOV08-1/1

Habilitação do Sistema

Habilitação do Sistema



A—Guia Visualizar
B—Guia Configurações de Orientação
C—Guia de Configurações de Mudança de Pista

D—Menu Suspensão Modo de Rastreamento
E—Caixa de Seleção Visualização de Giro
F—Caixa de Seleção Previsão de Giro

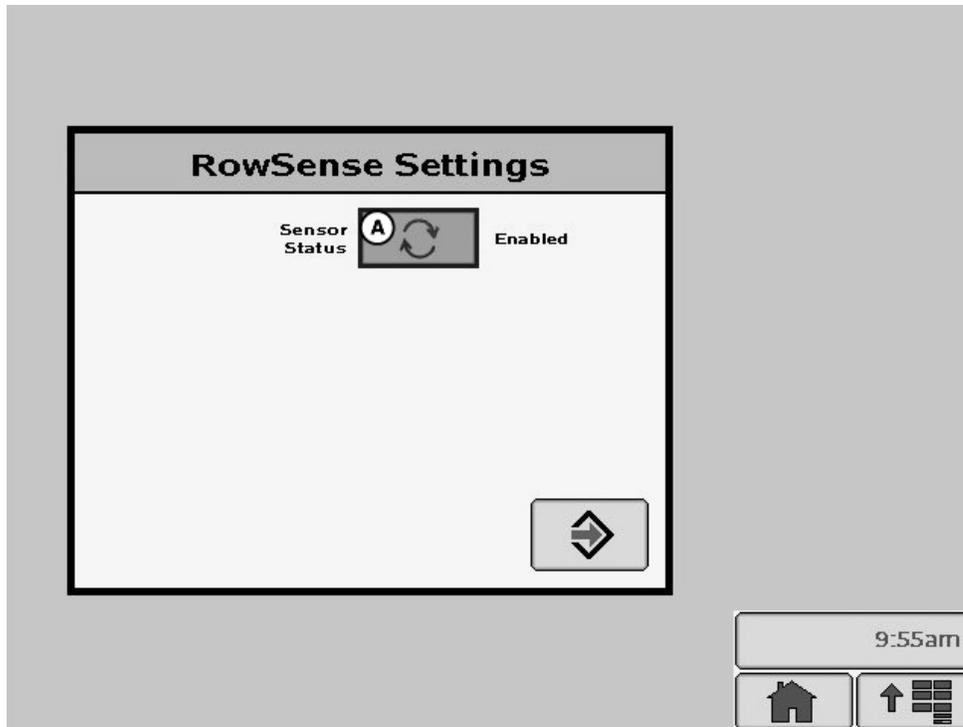
G—Caixa de Seleção Mensagem de Desativação AutoTrac
H—Botão Alterar Configurações
I—Caixa de Entrada Compensação Dianteira

J—Caixa de Entrada de Mudança de Pista
K—Caixa de Seleção Tons de Rastreamento
L—Caixa de Entrada Tons de Rastreamento

Continua na página seguinte

KR43067,00000FB -54-13NOV08-1/3

PC11454—UN—13NOV08



PC11455 —UN—13NOV08

A—Botão de Alternância de Status do Sensor

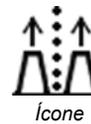
O botão CONFIGURAÇÕES DE ORIENTAÇÃO DE LINHA traz a tela de configuração com o botão HABILITAÇÃO/DESABILITAÇÃO DO STATUS DO

SENSOR. Alterne o botão STATUS DO SENSOR para ativar e desativar o sistema.

KR43067,00000FB -54-13NOV08-2/3

O Ícone AutoTrac RowSense agora ficará disponível na Página de Orientação sob a guia VISUALIZAR.

PC10040 —UN—04FEB08



Ícone

KR43067,00000FB -54-13NOV08-3/3

Monitores e Indicadores

Ao usar o AutoTrac RowSense, serão exibidos os seguintes ícones na tela. Um ícone aparecerá no mapa na guia VISUALIZAR ORIENTAÇÃO indicando que os sensores de linha estão disponíveis (quando o botão STATUS DO SENSOR é alternado para ativar). Cada ícone indica o que está acontecendo na colheitadeira naquele momento.

O ícone alterna de uma forma animada branca para colorida (verde) quando os sensores de linha estão controlando o veículo.

PC10042C —UN—04FEB08



Sistema Instalado (Fundo Cinza)

PC10042 —UN—04FEB08



Sistema Ativo, operando com o sensor de linha e GPS (Fundo Verde)

PC10042A —UN—04FEB08



GPS perdido, operando apenas com os dados do Sensor de Linha (Fundo Amarelo)

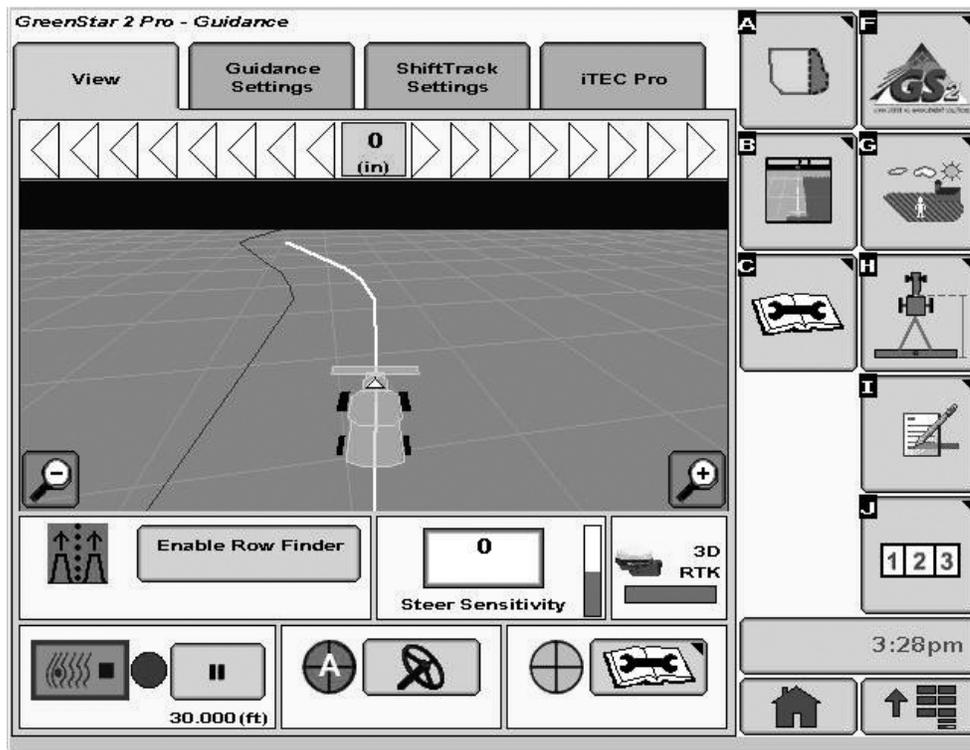
PC10042B —UN—04FEB08



Sinal do Sensor de Linha perdido, operando apenas com o GPS (Fundo Laranja)

KR43067,00000D8 -54-12NOV08-1/1

Ativação dos Sensores de Linha



Os sensores de linha guiam a colheitadeira sempre que eles conseguem determinar a posição da linha. O operador saberá que os sensores estão guiando a colheitadeira pela mudança do ícone do AutoTrac RowSense para verde mostrando o movimento.

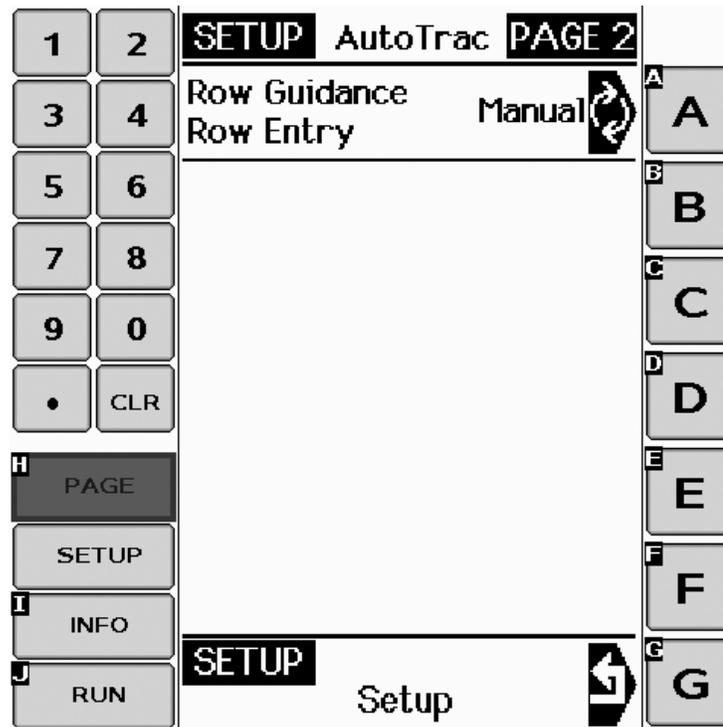
Uma vez definido o caminho inicial (uma linha AB ou Passe de Pista Curva registrado inicialmente), o interruptor de retorno pode ser pressionado quando a colheitadeira estiver no meio do espaçamento entre pistas e em um ângulo aceitável com as linhas. Os sensores de linha guiam a colheitadeira assim que houver atividade nos mesmos.

Fazer uma curva na cabeceira: As curvas na cabeceira são feitas da mesma maneira como feito no AutoTrac baseado em GPS. O operador se alinha com o caminho que deseja seguir. Pressionar o interruptor de retorno fará com que o AutoTrac se dirija ao caminho de orientação. Os sensores de linha então detectam a posição da linha e seguem-na. O recurso de extensão de linha das Curvas Adaptáveis, Pista Circular e Curvas AB pode ser usado para estender a projeção do caminho adjacente para a cabeceira.

DT31797,0000231 -54-29JAN09-1/1

PC11627 —UN—29JAN09

Configuração da Entrada de Linha



A—Orientação de Linha/Entrada de Linha
B—Não Usado

C—Não Usado
D—Não Usado

E—Não Usado
F—Não Usado

G—Retornar ao SETUP (CONFIGURAÇÃO)

Modo padrão:

1. Conduza a colheitadeira à linha.
2. Pressione o interruptor de retorno a primeira vez para abaixar a plataforma.
3. Pressione o interruptor de retorno a segunda vez para ativar os sensores de orientação e linha.

1. Conduza a colheitadeira à linha.
2. Pressione o interruptor de retorno a primeira vez para abaixar a plataforma e ativar a orientação.
3. Pressione o interruptor de retorno a segunda vez para ativar os sensores de linha.

Modo GPS:

KR43067,00000DA -54-12NOV08-1/1

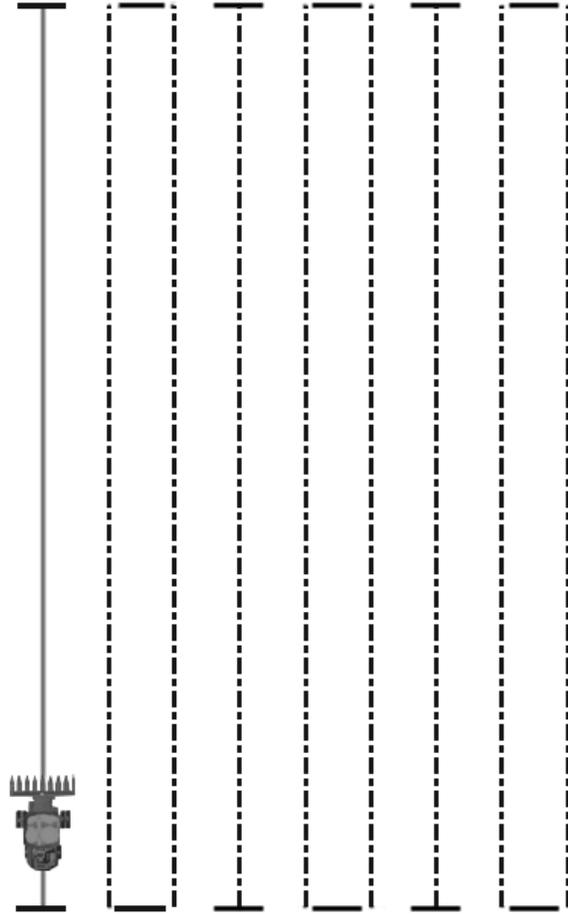
Pista Reta

Pista Reta

Deve ser usado Pista Reta quando as linhas são retas e não variam mais do que aproximadamente 1 m (3-1/4 ft). A Pista Reta projeta todas as linhas para fora do primeiro caminho.

Se o talhão é relativamente reto e o rumo não se altera, é recomendável usar a pista reta, já que isto permitirá a entrada de linha em caminhos adjacentes. O desempenho com a entrada de linha será melhor quando o talhão é plantado com o AutoTrac. O desempenho também melhora durante os períodos de perda de linha em cursos d'água.

Quando em Pista Reta, a linha do GPS irá se centralizar automaticamente. Isto assegura que o caminho do GPS está devidamente alinhado com as linhas de milho. **Este recurso não está disponível nas curvas adaptáveis.**



Pista Reta

Continua na página seguinte

KR43067,00000AD -54-10NOV08-1/4

PC10390—UN—07JAN08

MENU >> GREENSTAR2 PRO >> tecla programável ORIENTAÇÃO >> guia CONFIGURAÇÕES DE ORIENTAÇÃO

Selecione PISTA RETA no menu suspenso MODO DE RASTREIO. Selecione a guia VISUALIZAÇÃO.

NOTA: Pause a gravação quando não estiver colhendo.

Antes de começar

1. Verifique se um sinal SF1, SF2 ou RTK está presente visualizando o ícone do receptor na página Visualização.
2. Verifique se o espaçamento entre pistas está correto. Se o espaçamento não estiver correto, altere esse espaçamento na guia ORIENTAÇÃO.

Selecione DEFINIR PISTA 0.

PC8663 —UN—05AUG05



Botão MENU

PC8661 —UN—02NOV05



Tecla programável GREENSTAR2 PRO

PC8673 —UN—14OCT07



Tecla programável ORIENTAÇÃO

KR43067,00000AD -54-10NOV08-2/4

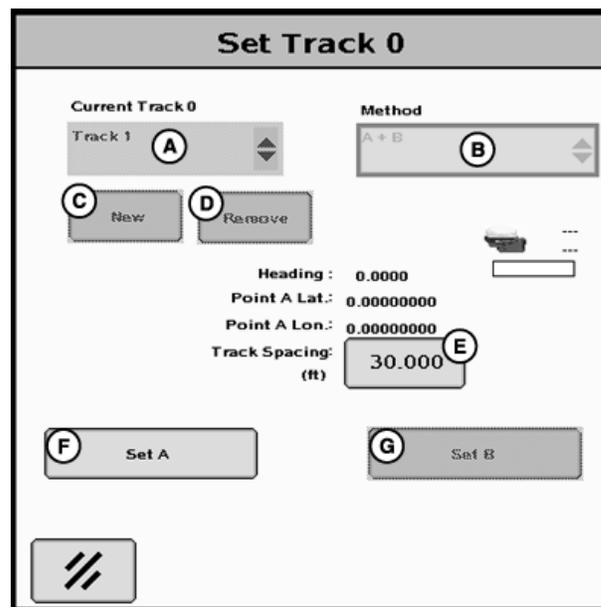
1. Selecione o nome da pista no menu suspenso PISTA 0 ATUAL. Se não existe nenhum nome, crie um novo selecionando o botão NOVO.
2. Selecione o método da pista (A + B) no menu suspenso MÉTODO.
3. Conduza até o início da pista e selecione o botão AJUSTAR A.
4. Conduza até o fim da pista e selecione o botão AJUSTAR B.

Será criada uma linha que se projeta através do talhão.

5. Pressione o interruptor de retorno para acionar o AutoTrac RowSense.

A—Menu Suspenso Pista 0 atual
B—Menu Suspenso Método
C—Botão Novo
D—Botão Remover

E—Botão Espaçamento entre Pistas
F—Botão Ajustar A
G—Botão Ajustar B



Ajustar Pista 0

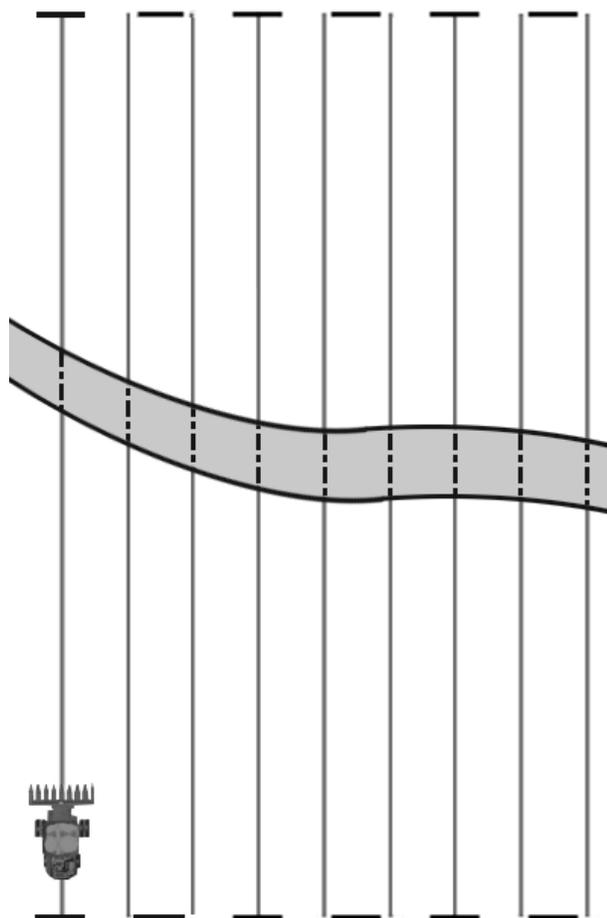
PC10708 —UN—24OCT07

Continua na página seguinte

KR43067,00000AD -54-10NOV08-3/4

Perda de Linha—Não haverá uma linha de milho no curso d'água. Como a pista Reta e as curvas AB recentralizam a pista, há uma probabilidade maior delas encontrarem a linha correta no outro lado do curso d'água.

NOTA: Se forem perdidos os sinais do GPS e do Sensor de Linha, o sistema não será ativado até que o sinal do GPS seja restabelecido.



Curso d'água

PC10391—UN—08JAN08

KR43067.00000AD -54-10NOV08-4/4

Curvas Adaptáveis

Curvas Adaptáveis



PC10399 —UN—04FEB08

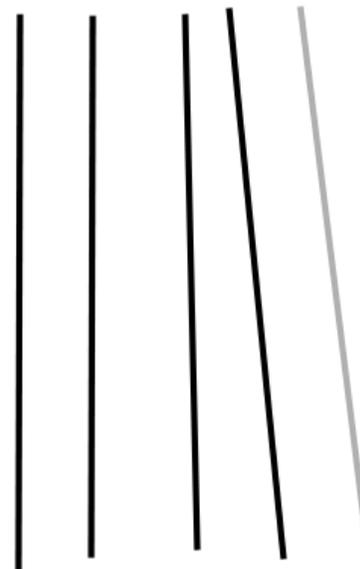
O caminho se altera durante o deslocamento pelo talhão.

As curvas adaptáveis podem ser usadas em qualquer talhão, mas são altamente recomendáveis quando o caminho se altera através do talhão, o rumo se altera significativamente ou a curva tem o formato em U. As Curvas Adaptáveis possuem um recurso adicional do RowFinder poder ser selecionado com um botão de alternância. Os sensores de linha podem ser usados para dirigir a colheitadeira sempre que eles conseguem determinar a posição de uma linha. O Registro de Rastreo de Curva deve estar LIGADO. Isto estabelecerá o primeiro passe e permitirá a ocorrência de extensões de linha reta.

As Curvas Adaptáveis só conseguem passe projetado para adjacente, mas apresentam a vantagem de aceitar diferentes formatos de curva e erros potenciais de linha estimada não se acumulam através do talhão.

Se existem várias colheitadeiras no talhão, a Curva Adaptável não permite pular um passe. As Curvas Adaptáveis neste cenário só podem trabalhar se o espaçamento entre pistas da(s) outra(s) colheitadeira(s) se somarem ao seu próprio espaçamento. Por exemplo, se é feita uma colheita em um mesmo talhão com uma plataforma de 12 linhas que se segue a uma outra de 8 linhas com linhas de 30 polegadas, cada uma necessitará de um espaçamento de 20 linhas (50 pés).

O uso de curvas adaptáveis é recomendado quando o caminho se altera com frequência através do talhão. As Curvas Adaptáveis só projetam sobre o novo caminho.



PC10400 —UN—04FEB08

O rumo se altera através do talhão.



PC11000 —UN—04FEB08

As curvas têm formato em U

KR43067,00000AE -54-10NOV08-1/1

Configurar Curvas Adaptáveis

MENU >> GREENSTAR2 PRO >> tecla programável ORIENTAÇÃO >> guia CONFIGURAÇÕES DE ORIENTAÇÃO

Selecione CURVAS ADAPTÁVEIS no menu suspenso MODO DE RASTREIO. Selecione a guia VISUALIZAÇÃO.

Antes de começar

1. Verifique se um sinal SF1, SF2 ou RTK está presente visualizando o ícone do receptor na página Visualização.
2. Verifique se o espaçamento entre pistas está correto. Se o espaçamento não estiver correto, altere esse espaçamento na guia ORIENTAÇÃO.
1. Selecione o botão gravar para iniciar a gravação do caminho.
2. Caminho de deslocamento através do talhão. Após se deslocar através do primeiro caminho, só será criada a projeção do próximo caminho.
3. Pressione o interruptor de retorno para acionar o AutoTrac RowSense.

No modo AutoTrac, a gravação é desligada quando o volante de direção é girado. No modo de documentação, a gravação é desligada quando a plataforma é erguida.

Modo AutoTrac— Se o operador deseja uma melhor entrada de linha apenas para o passe adjacente, ligue a gravação Adaptável ao AutoTrac. Isto só é recomendado se o talhão é relativamente reto, sem curvas extremas, e o AutoTrac é raramente desativado (devido a direção manual ou perda do GPS).

Modo Documentação— Liga as Curvas Adaptáveis à Documentação. Isto permite que o operador segure o volante da direção durante a operação e continue a gravar o caminho em que ele está. As extensões de linha estão disponíveis no próximo passe, mas não serão muito

PC8663 —UN—05AUG05



Botão MENU

PC8661 —UN—02NOV05



Tecla programável GREENSTAR2 PRO

PC8673 —UN—14OCT07



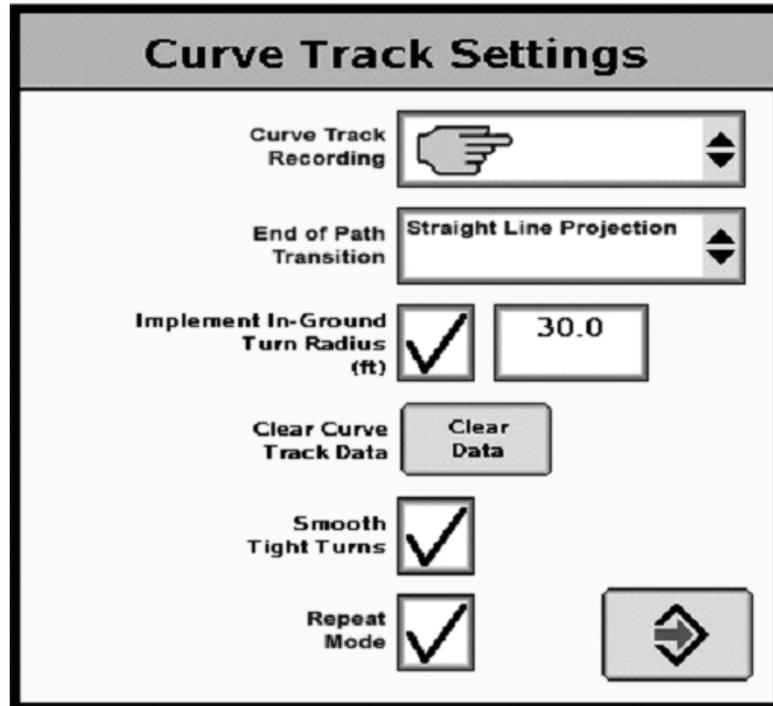
Tecla programável ORIENTAÇÃO

úteis na entrada de linha já que existe um retardo em levantar a plataforma nas linhas finais. O desempenho será marginal nos períodos de perda de linha.

Registro Manual— O operador pode ligar a gravação Adaptável à gravação Manual. Este modo não permite extensões de linha a não ser que o operador tenha pressionado continuamente o botão parar na linha final. Se o operador esqueceu de desligar a gravação, isto pode resultar em problemas tal como a projeção incorreta da curvatura. Exemplo: Se o operador sair da linha para descarregar e não pressionar a pausa, o caminho será gravado. Quando o operador se desloca pelo caminho adjacente, a colheitadeira será ligeiramente deslocada para fora da linha já que a linha projetada está desligada.

Continua na página seguinte

KR43067,00000AF -54-10NOV08-1/2



Pressione: Botão Menu >> Botão GS2 >> Tecla Programável Orientação >> Guia Configurações de Orientação >> botão Configurações de Pista Curva >> menu suspenso Registro de Pista Curva"

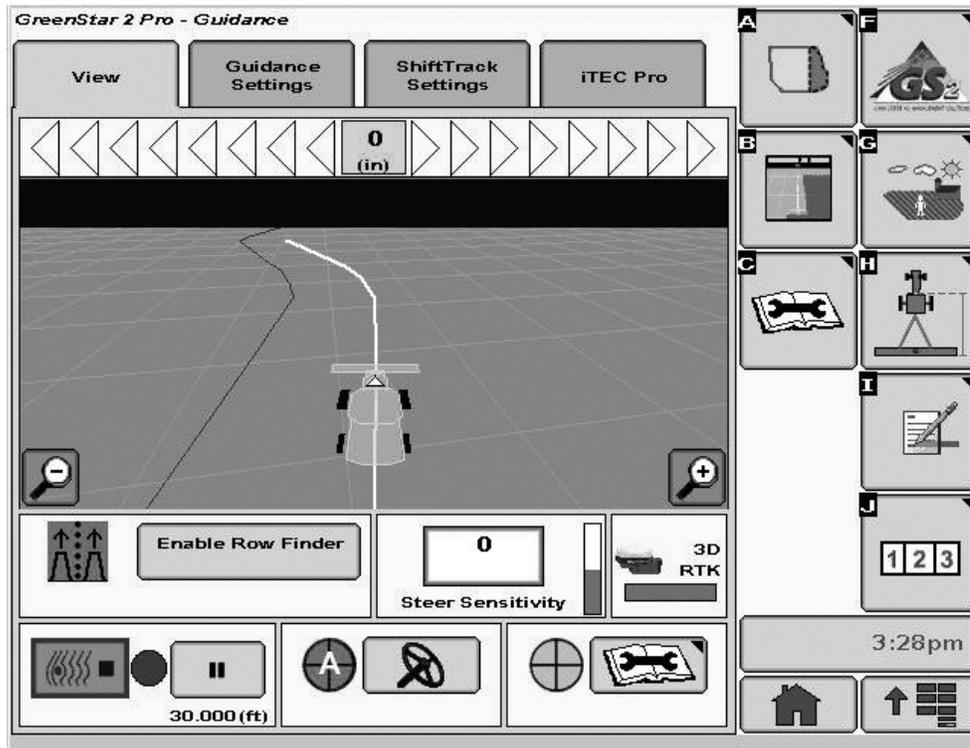
- AutoTrac
- Documentação
- Manual

Os modos da Curva Adaptável listados podem ser alterados na tela mostrada acima usando o menu suspenso para selecionar o modo desejado.

PC10043E—UN—24MAR08

KR43067,00000AF -54-10NOV08-2/2

RowFinder



O RowFinder pode ser usado ao operar em curvas adaptáveis e encontrar uma linha que esteja afastada dois ou mais passes. Ao se aproximar da cabeceira no modo Curva Adaptável, selecione o botão ATIVAR O ROWFINDER. Isto gravará a posição e o rumo do veículo.

NOTA: A posição e o rumo registrado serão descartados se o AutoTrac não for desativado em até 3 minutos da primeira seleção do botão ATIVAR O ROWFINDER.

No final da linha, verifique se a gravação está desligada. O mostrador projetará linhas paralelas.

Prossiga na cabeceira em direção à linha desejada. Entre na linha e selecione o botão DESATIVAR ROWFINDER. Isto retornará o sistema para o Modo Curvas Adaptáveis.

Antes de iniciar a colheita, verifique se a gravação está ligada. **Pressione o Interruptor de retorno.** O AutoTrac guiará a colheitadeira ao longo da linha e um novo primeiro caminho será gravado.

PC11627 —UN—29JAN09

DT31797,0000232 -54-29JAN09-1/1

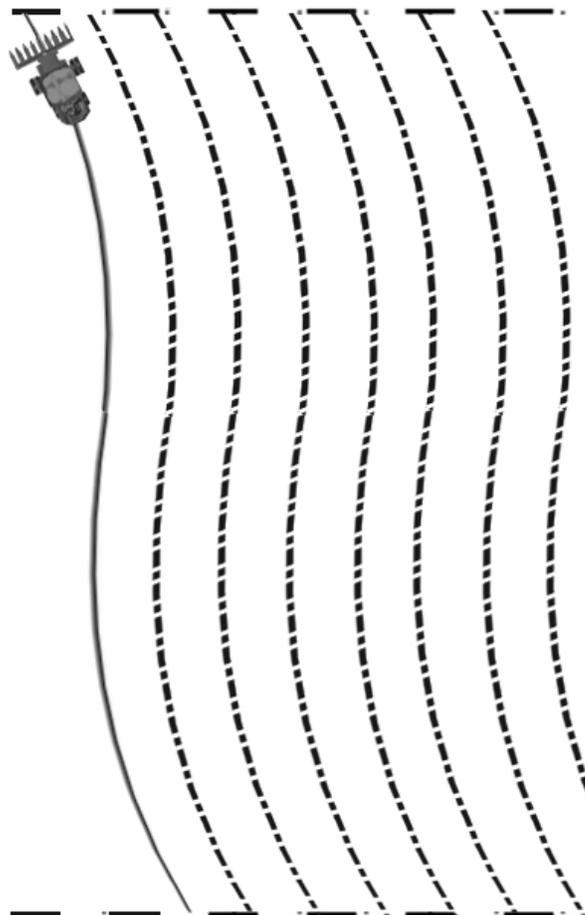
Curvas AB

Curvas AB

O uso de Curvas AB é recomendado quando existe uma curva contínua através do talhão. Isto permite a entrada em linha de caminhos adjacentes. O desempenho será melhor quando o talhão é plantado com o AutoTrac. As Curvas AB também apresentam melhor desempenho nos períodos de perda de linha.

As Curvas AB apresentam a vantagem de projetar uma pista curva através de um talhão como linhas paralelas, mas o formato de cada curva é o mesmo em cada passe.

Quando em Curvas AB, a curva do GPS irá se centralizar automaticamente. Isto assegura que o caminho do GPS está devidamente alinhado com as linhas de milho. **Este recurso não está disponível nas curvas adaptáveis.**



PC10393—JUN—08JAN08

As Curvas AB projetam todas as linhas fora do primeiro passe.

Continua na página seguinte

KR43067,00000A3 -54-10NOV08-1/3

MENU >> GREENSTAR2 PRO >> tecla programável ORIENTAÇÃO >> guia CONFIGURAÇÕES DE ORIENTAÇÃO

PC8663 —UN—05AUG05



Botão MENU

NOTA: Pause a gravação quando não estiver colhendo.

1. Selecione CURVAS AB no menu suspenso MODO DE RASTREIO. Selecione a guia VISUALIZAÇÃO.
2. Verifique se um sinal SF1, SF2 ou RTK está presente visualizando o ícone do receptor na guia VISUALIZAÇÃO.
3. Selecione o botão Curvas AB.
4. Verifique se o espaçamento entre pistas está correto. Se o espaçamento não estiver correto, altere esse espaçamento na guia ORIENTAÇÃO.

PC8661 —UN—02NOV05



Tecla programável GREENSTAR2 PRO

PC8673 —UN—14OCT07

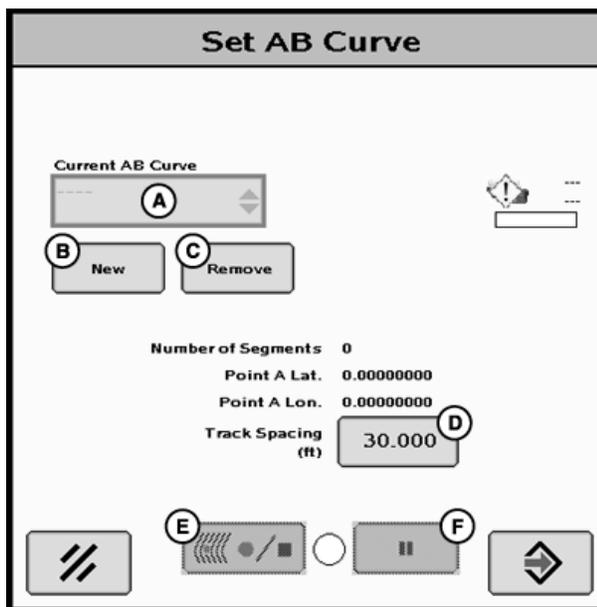


Tecla programável ORIENTAÇÃO

KR43067,00000A3 -54-10NOV08-2/3

5. Selecione um nome de Curva AB no menu suspenso CURVA AB ATUAL. Se não existe nenhum nome, crie um novo selecionando o botão NOVO.
6. Selecione o botão de registro no início do primeiro passe.
7. Selecione o botão aceitar no final do primeiro passe. As curvas serão projetadas através do talhão.
8. Pressione o interruptor de retorno para acionar o AutoTrac RowSense.

- | | |
|--------------------------------|----------------------------------|
| A—Menu Suspenso Curva AB atual | D—Botão Espaçamento entre Pistas |
| B—Botão Novo | E—Botão Gravar/Parar |
| C—Botão Remover | F—Botão Pausa |



PC10709 —UN—26OCT07

KR43067,00000A3 -54-10NOV08-3/3

Pista Circular

Configurar Pista Circular

O uso da Pista Circular é recomendado quando a cultura é plantada em um talhão de pivô central.

Se as linhas a serem colhidas estão em círculos, deverá ser usada a Pista Circular. Isto permite que a entrada de curvatura do GPS seja aplicado aos sensores de linha.

MENU >> GREENSTAR2 PRO >> tecla programável ORIENTAÇÃO >> guia CONFIGURAÇÕES DE ORIENTAÇÃO

1. Selecione PISTA CURVA no menu suspenso MODO DE RASTREIO. Selecione a guia VISUALIZAÇÃO.
2. Verifique se o sinal SF1, SF2 ou RTK está presente visualizando o ícone do receptor na guia VISUALIZAÇÃO.
3. Selecione o botão AJUSTAR CÍRCULO.
4. Verifique se o espaçamento entre pistas está correto. Se o espaçamento não estiver correto, altere esse espaçamento na guia ORIENTAÇÃO.



PC8663 —UN—05AUG05



Botão MENU

PC8661 —UN—02NOV05



Tecla programável GREENSTAR2 PRO

PC8673 —UN—14OCT07



Tecla programável ORIENTAÇÃO

Continua na página seguinte

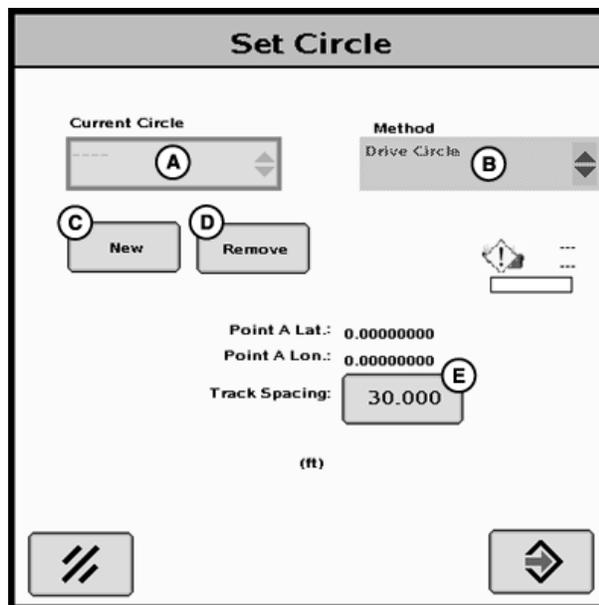
KR43067,00000B1 -54-11NOV08-1/2

PC10853 —UN—31JAN08

5. Selecione o nome do círculo no menu suspenso CÍRCULO ATUAL. Se não existe nenhum nome, crie um novo selecionando o botão NOVO.
6. Selecione o método de direção no menu suspenso MÉTODO.
7. Selecione o botão de registro ao se deslocar no primeiro passe.
8. Selecione o botão aceitar após se deslocar no primeiro círculo. Uma curva será projetada no talhão.
9. Pressione o interruptor de retorno para acionar o AutoTrac RowSense.

A—Menu Suspenso Círculo Atual
 B—Menu Suspenso Método
 C—Botão Novo

D—Botão Remover
 E—Botão Espaçamento entre Pistas



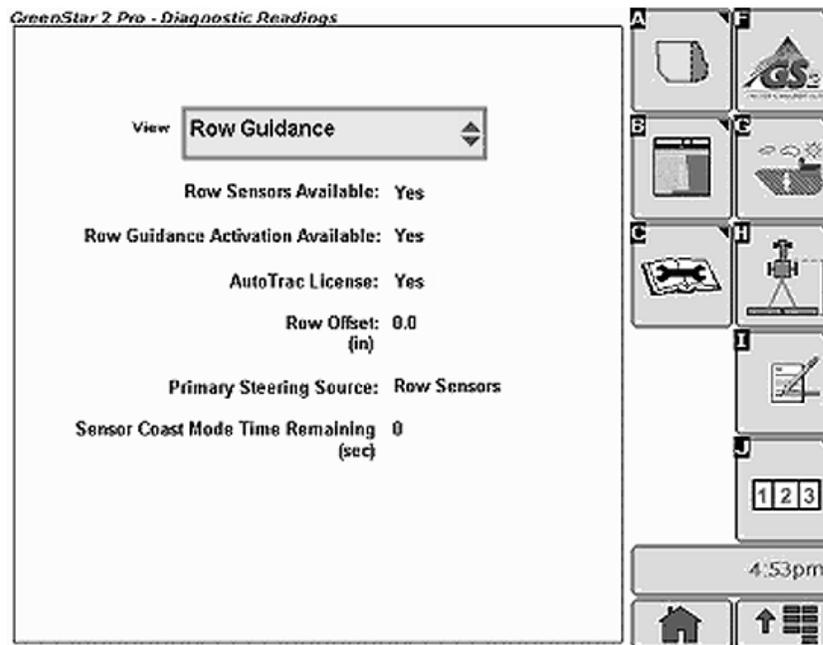
PC10710—UN—25OCT07

KR43067,00000B1 -54-11NOV08-2/2

Diagnóstico

Telas de Diagnóstico

NOTA: Possíveis respostas de diagnóstico dadas com breve explicação.



Sensores de linha disponíveis:

- A — Sim
- B — Não

Ativação de orientação de linha disponível:

- A — Sim (se ativação de orientação de linha SF1 estiver disponível)
- B — Sim (se ativação de orientação de linha SF2 estiver disponível)
- C — Não (se não houver ativação de orientação de linha disponível)

Licença do AutoTrac:

- A — Sim (SF1)

• B — Sim (SF2)

• C — Não

Desvio de linha:

- Valor do desvio da linha atual, distância medida em (pol.) ou (mm).

Fonte de direção primária:

- A — Nenhuma
- B — GPS
- C — Sensores de linha

Tempo restante do modo de desengrenamento do sensor:

- Temporizador de contagem regressiva quando o sinal do GPS é perdido, mostrado em segundos:

Limpeza dos Sensores de Linha

Limpeza dos Sensores de Linha

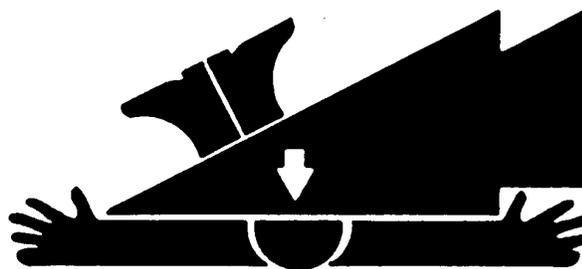
⚠ CUIDADO: DESLIGUE o motor, acione o freio de estacionamento e retire a chave.

Erga a plataforma e abaixe o batente de segurança (A) na haste do cilindro hidráulico.

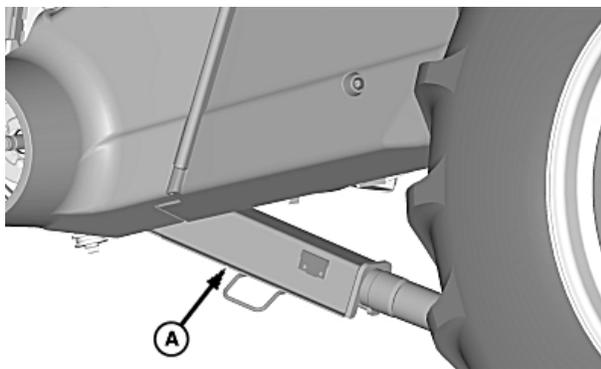
Os Sensores de Linha devem ser inspecionados diariamente para verificar se há necessidade de limpeza. Se houve acúmulo de material nos sensores, isto pode impedir a livre movimentação e afetar o desempenho. Para limpar os sensores de linha, remova os detritos dos sensores e da área em volta. Verifique se os sensores se movimentam livremente sem obstrução.

Verifique anualmente se há desgaste excessivo nas buchas e eixos do sensor. Substitua conforme necessário.

A—Batente de Segurança



TS696 —UN—21SEP89



H90891 —UN—26FEB08

KR43067,00000B3 -54-11NOV08-1/1

Especificações

Declaração de Conformidade

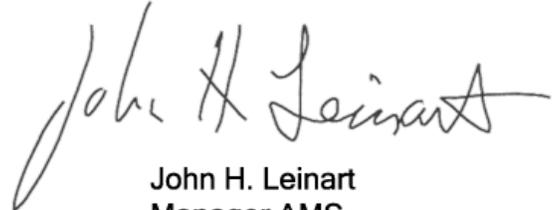
John Deere Ag Management Solutions
4140 NW 114th Street
Urbandale, IA 50322



Os Componentes do Sistema GREENSTAR a seguir estão de acordo com as disposições de compatibilidade eletromagnética da União Européia na diretiva 2004/108/EC. Esses componentes foram avaliados usando-se o critério de aceitação definido de acordo com a norma ISO 14982:1998.

- Mostrador GreenStar Original
- Processador Móvel
- Mostrador GreenStar 2100 e 2600
- Controle do Mostrador
- Receptor StarFire iTC
- Rádio RTK
- Kit de Direção Universal AutoTrac
- Controlador de Taxa do GS2
- Módulo de Potência do iTC
- AutoTrac RowSense

26 de setembro de 2007


John H. Leinart
Manager AMS

PC7072B —UN—05OCT07

OUO6050,0001042 -54-16DEC08-1/1

Nota de Segurança sobre a Instalação Posterior de Componentes e/ou Aparelhos Eletro-eletrônicos

Esta máquina está equipada com componentes eletrônicos cuja função pode ser influenciada pela radiação eletromagnética de outros aparelhos. Essas influências podem ser perigosas, portanto leve em consideração as seguintes instruções de segurança:

Se os aparelhos elétricos e eletrônicos forem instalados posteriormente na máquina e conectados ao sistema integrado, o usuário deverá verificar se a instalação afeta os aparelhos eletrônicos ou outros componentes. Isso se aplica particularmente a:

- Computador
- Receptor GPS (Sistema de Posicionamento Global)

Os componentes elétricos/eletrônicos instalados posteriormente devem estar de acordo com todas as diretivas EMC relevantes e marcados com CE.

A fiação, a instalação e a alimentação de corrente máxima permitida devem ser conforme prescrito no manual de instalação do fabricante da máquina.

OUO6050,0001043 -54-16DEC08-1/1

Índice

	Página		Página
A			
Ajustar a tela Pista 0		Caixa de seleção Previsor de Giro	25- 1
Pista Reta	30- 2	Caixa de seleção Tons de Rastreo	25- 1
Alavanca multifunção	10- 1	Caixa de seleção Visualização de Giro	25- 1
Alinhamento		Calibração	
Orientação de Linha.....	20- 2	Diagnóstico	50- 1
Alinhamento do caule		Sensores de linha	20- 1
Sensores de linha	20- 2	Compatibilidade.....	15- 1
Ativação.....	15- 1	Configuração	
Ativar		Interruptor de retorno	10- 1
Sensor de linha	25- 2	Pista Reta	30- 2
Ativar o RowFinder.....	35- 4	Conformidade, declaração de	60- 1
B			
Botão 2		Curva na cabeceira	25- 4
Interruptor de retorno.....	10- 1	Curvas AB	
Botão 3		Botão Espaçamento entre Pistas.....	40- 2
Interruptor de retorno.....	10- 1	Botão Gravar/Parar.....	40- 2
Botão Ajustar A		Botão Novo	40- 2
Pista Reta	30- 2	Botão Número de Segmentos.....	40- 2
Botão Ajustar B		Botão pausa	40- 2
Pista Reta	30- 2	Botão Remover	40- 2
Botão Change (Alterar)		Lat. Ponto A.....	40- 2
Botão Configurações de Orientação de Linha.....	25- 1	Lon. Ponto A.....	40- 2
Botão Configurações de Orientação de Linha		Menu suspenso Curva AB atual	40- 2
Botão Change (Alterar).....	25- 1	Curvas Adaptáveis	
Botão de Status do Sensor		Modo AutoTrac	35- 2
Habilitar/Desabilitar.....	25- 2	Modo Documentação.....	35- 2
Botão Espaçamento entre Pistas		Registro Manual.....	35- 2
Curvas AB.....	40- 2	D	
Pista Circular.....	45- 2	Declaração de Conformidade.....	60- 1
Pista Reta	30- 2	Desativar	
Botão Gravar/Parar		Sensor de linha	25- 2
Curvas AB.....	40- 2	Desativar o RowFinder	35- 4
Botão Novo		Detecção e Resolução de Problemas	
Curvas AB.....	40- 2	Telas de diagnóstico	50- 1
Pista Circular.....	45- 2	Diagnóstico.....	50- 1
Pista Reta	30- 2	Divisores de cultura	20- 2
Botão Número de Segmentos		G	
Curvas AB.....	40- 2	GPS	
Botão pausa		Sensor de linha	25- 3
Curvas AB.....	40- 2	Guia Configurações de Orientação	
Botão Remover		Botão Change (Alterar).....	25- 1
Curvas AB.....	40- 2	Botão Configurações de Orientação de Linha.....	25- 1
Pista Circular.....	45- 2	Caixa de entrada Compensação Dianteira	25- 1
Pista Reta	30- 2	Caixa de entrada Mudança de Pista.....	25- 1
C			
Caixa de entrada Compensação Dianteira.....	25- 1	Caixa de entrada Tons de Rastreo.....	25- 1
Caixa de entrada Mudança de Pista	25- 1	Caixa de seleção Mensagem de	
Caixa de entrada Tons de Rastreo	25- 1	Desativação AutoTrac.....	25- 1
Caixa de seleção Mensagem de		Caixa de seleção Previsor de Giro	25- 1
Desativação AutoTrac	25- 1	Caixa de seleção Tons de Rastreo	25- 1
D			
E			
F			
G			
H			
I			
J			
K			
L			
M			
N			
O			
P			
Q			
R			
S			
T			
U			
V			
W			
X			
Y			
Z			

Continua na página seguinte

	Página		Página
H		O	
Habilitação do sistema	10- 1	Offsets (Desvios)	
Habilitação/desabilitação do status do sensor	10- 1	Orientação de Linha.....	20- 2
I		Orientação de Linha	
Ícone		Alinhamento	20- 2
Sensor de linha	25- 3	Configuração do desvio	20- 2
Instaladas		Diagnóstico	50- 1
Sensor de linha	25- 3	P	
Interruptor de retorno		Perda de linha	30- 3
Botão 2.....	10- 1	Perda do sinal do sensor de linha	30- 3
Botão 3.....	10- 1	Pista Circular	
Configuração.....	10- 1	Botão Espaçamento entre Pistas.....	45- 2
Modo de Entrada de Linha.....	10- 1	Botão Novo	45- 2
Modo de Orientação de Linha.....	10- 1	Botão Remover	45- 2
L		Lat. Ponto A.....	45- 2
Lat. Ponto A		Lon. Ponto A.....	45- 2
Curvas AB.....	40- 2	Menu suspenso Círculo Atual.....	45- 2
Pista Circular.....	45- 2	Menu suspenso Método.....	45- 2
Pista Reta	30- 2	Pista Reta	
Limpeza		Botão Ajustar A.....	30- 2
Sensores de linha	55- 1	Botão Ajustar B.....	30- 2
Linha estimada	20- 2	Botão Espaçamento entre Pistas.....	30- 2
Lon. Ponto A		Botão Novo	30- 2
Curvas AB.....	40- 2	Botão Remover	30- 2
Pista Circular.....	45- 2	Lat. Ponto A.....	30- 2
Pista Reta	30- 2	Lon. Ponto A.....	30- 2
M		Menu suspenso Método.....	30- 2
Manutenção		Menu suspenso Pista 0 atual.....	30- 2
Limpeza dos sensores de linha	55- 1	Rumo	30- 2
Menu suspenso Círculo Atual		R	
Pista Circular.....	45- 2	Registro Manual	
Menu suspenso Curva AB atual		Curvas Adaptáveis.....	35- 2
Curvas AB.....	40- 2	Requisitos.....	15- 1
Menu suspenso Método		RowFinder	
Pista Circular.....	45- 2	Ativar.....	35- 4
Pista Reta	30- 2	Desativar.....	35- 4
Menu suspenso Modo de Rastreo.....	25- 1	Rumo	
Menu suspenso Pista 0 atual		Pista Reta	30- 2
Pista Reta	30- 2	S	
Modo AutoTrac		Sensor de linha	
Curvas Adaptáveis.....	35- 2	Botão de status.....	10- 1
Modo de Entrada de Linha		Ícone	25- 3
Interruptor de retorno	10- 1	Instaladas.....	25- 3
Modo de Orientação de Linha		Operação com o GPS.....	25- 3
Interruptor de retorno	10- 1	Sinal perdido	25- 3
Modo Documentação		Sensores de linha	
Curvas Adaptáveis.....	35- 2	Alinhamento do caule	20- 2
		Calibração.....	20- 1
		Limpeza	55- 1
		Perda de linha.....	30- 3

Continua na página seguinte

	Página
Tempo de refreamento.....	10- 1
Tensões.....	20- 1
Sinal perdido	
Sensor de linha.....	25- 3
SSU.....	10- 1

T

Tempo de refreamento	10- 1
Tensões	
Sensores de linha	20- 1

V

Valor do desvio	15- 1
-----------------------	-------

