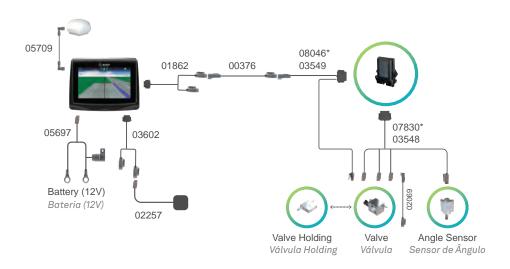




Piloto Automático **Auto steering**



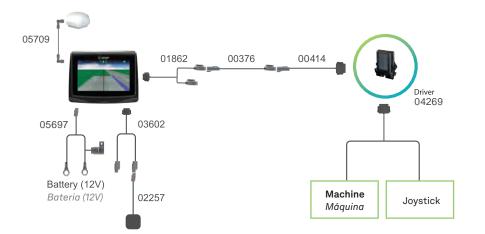
Hydraulic steering/Piloto hidráulico



Possui kits derivados específicos para tratores com pré disposição Hidráulica de fábrica. It has specific derivative kits from the factory for tractors' hydraulic predisposition.

*ECU version 4 *ECU versão 4

Analog steering* / Piloto analógico*



- * For crawler tractors
- * Para tratores de esteira

Electric steering/Piloto elétrico



01

Before starting the operation, check if there is any triggered alarm and make the reference guide for the Auto Steering.

Antes de iniciar a operação, verifique se há algum alarme acionado e faça a guia de referência para o Piloto Automático. 02

Check if the number of satellites is greater than 4.

Verifique se o número de satélites é superior a 4.

03

To actuate the Auto steering, position the tractor over the reference guide. To turn it off, you can press the pilot button, force the steering wheel with your hands or use the pedal.

Para acionar o Piloto automático, posicione o trator sobre a guia de referência. Para desligá-lo, você pode pressionar o botão do piloto, forçar o volante com as mãos ou utilizar o pedal.





AUTO STEERING STATES

Estados do piloto



Auto Steering On / Piloto acionado Equipment is On and it's controlling the direction. Equipamento está ligado e controlando a direção.



Auto Steering Enabled / Piloto habilitado Equipment is enabled for operation. Equipamento está apto para operação.



No communication / Sem comunicação No communication with the control driver ATCD. Sem comunicação com o driver de controle ATCD.



Auto Steering Blocked / Piloto bloqueado Equipment can't be activated.

Equipmento não pode ser acionado.



Sensitivity/Sensibilidade





Parameter ranges from 0 to 200 (default value is 100).

A higher value tends to cause the Auto Steering to respond too quickly to small irregularities of the soil surface, which can make the vehicle to travel in a zigzag pattern.

A lower value tends to delay the response of the Auto Steering to error variations.

O parâmetro varia de 0 a 200 (o valor padrão é 100).

Um valor alto tende a fazer com que o Piloto Automático responda muito rapidamente a pequenas variações no solo, o que pode fazer com que o veículo trafegue em zigue-zague.

Um valor baixo tende a fazer com que o Piloto Automático demore a responder às variações de erro.

Aggressiveness/Agressividade





Parameter ranges from 0 to 200 (default value is 100).

A higher value tends to cause the Auto Steering to travel in a zigzag pattern.

A lower value tends to cause the Auto Steering to align quickly and slowly converge the error to zero. O parâmetro varia de 0 a 200 (o valor padrão é 100).

Um valor alto tende a fazer com que o veículo trafegue em zigue-zague.

Um valor baixo tende a fazer com que o piloto alinhe rapidamente e vagarosamente convirja o erro para zero.

Overshoot/Ultrapassagem







03

Parameter ranges from 0 to 200 (default value is 0 - disabled).

A higher value tends to make the Auto Steering more aggressively attack the line, increasing the overshoot.

A lower value tends to cause the Auto Steering to converge more slowly to the line, reducing the overshoot.

O parâmetro varia de 0 a 200 (o valor padrão é 0 - desativado).

Um valor alto tende a fazer com que o Piloto Automático ataque com maior agressividade a linha, aumentando o sobressinal.

Um valor baixo tende a fazer com que o Piloto Automático convirja mais lentamente para a linha, reduzindo o sobresinal.