

# 播種機用 SeedStar™ 2、 SeedStar™ XP モニター (S.N. 750101–)

オペレータマニュアル  
播種機用 SeedStar™ 2、  
SeedStar™ XP モニター  
OMA93914 号 E2 (JAPANESE)

John Deere Seeding Group  
輸出版  
Litho in U.S.A.



# 導入

## 序文

このマニュアルは注意深くお読みになり、けがや装置の損傷を避けてください。機械の運転、点検、保守の正しい方法を習得してください。このマニュアルや安全標示ラベルの他言語版をご要望の場合は、お近くの John Deere 取扱店にお問い合わせください。

このマニュアルは常に機械の一部と考え、機械売却時にはこのマニュアルも共に受け渡してください。

このマニュアルでは、メートル法、および対応するヤード・ポンド法の両方で寸法が記載されています。正しい交換部品と留め具のみを使用してください。メートル表記またはインチ表記

の留め具には、特定のメートル表記またはインチ表記のレンチが必要になる場合があります。

右側か左側かは、装置の前進時の進行方向に向かった状態で判断します。

仕様のセクションに製品識別番号 (P.I.N.) を記入してください。機械が盗難された場合に追跡するために、すべての数字を正確に記録してください。John Deere 取扱店で部品を注文する際にも、この番号が必要となります。識別番号を機械から離れた、安全な場所に保管してください。

OUO6074,0001041 -40-03OCT07-1/1

# 目次

|                                      | ページ   |                                                                   | ページ   |
|--------------------------------------|-------|-------------------------------------------------------------------|-------|
| <b>識別図</b>                           |       | 播種機の既定値 .....                                                     | 35-9  |
| 識別図 .....                            | 05-1  | <b>SeedStar™ 2 セットアップ：初期システム設定</b>                                |       |
| <b>安全</b>                            |       | SeedStar™ 2 システム概要 .....                                          | 40-1  |
| 安全情報の認識 .....                        | 10-1  | システム構成部品 .....                                                    | 40-1  |
| シグナルワードの理解 .....                     | 10-1  | 播種機駆動源の設定 .....                                                   | 40-6  |
| 安全指示事項の順守 .....                      | 10-1  | メータータイプの設定 .....                                                  | 40-7  |
| 安全標示ラベルの交換 .....                     | 10-2  | フレームレイアウト、条レイアウト、ドライブ切断警告の設定 .....                                | 40-8  |
| 機械の暴走防止 .....                        | 10-2  | 種子センサーオン、オフ .....                                                 | 40-10 |
| 高圧流体の回避 .....                        | 10-2  | 真空センサーの設定 .....                                                   | 40-11 |
| バッテリー爆発の防止 .....                     | 10-3  | 真空センサーの校正 .....                                                   | 40-12 |
| 電子コントロールユニット近くでの溶接 .....             | 10-3  | 空気圧式下向き力：空気圧センサー .....                                            | 40-13 |
| 電子コントロールユニットのコネクタの清掃 .....           | 10-3  | 液体肥料センサー .....                                                    | 40-14 |
| <b>安全標示ラベル</b>                       |       | 液体肥料センサーの校正 .....                                                 | 40-15 |
| 絵入りの安全標示ラベル .....                    | 15-1  | 共通の開始、停止高さの校正 .....                                               | 40-16 |
| 安全標示ラベル .....                        | 15-1  | 個別の開始、停止高さの校正 .....                                               | 40-17 |
| <b>モニターの使用法</b>                      |       | 対地速度情報源 .....                                                     | 40-19 |
| GreenStar™ モニターの使用 .....             | 20-1  | <b>SeedStar™ 2 セットアップ：対地駆動</b>                                    |       |
| モニターのコントロール .....                    | 20-2  | 駆動セクションの設定 .....                                                  | 45-1  |
| モニターの電源オン、オフ .....                   | 20-4  | <b>SeedStar™ 2 SETUP 可変速ドライブ</b>                                  |       |
| バーチャルターミナルディスプレイ .....               | 20-5  | 可変速駆動 (VRD) 概要 .....                                              | 50-1  |
| 標準ボタン .....                          | 20-6  | クイックスタートの概要 .....                                                 | 50-3  |
| 入力方法 .....                           | 20-7  | 種子メーターの回転の概要 .....                                                | 50-4  |
| スクリーンレイアウトマネージャ .....                | 20-11 | システム構成部品 .....                                                    | 50-4  |
| スクリーンのナビゲーション .....                  | 20-12 | 可変速駆動ソフトウェアの有効化 .....                                             | 50-6  |
| <b>モニターの設定</b>                       |       | 播種機駆動セクションの設定 .....                                               | 50-7  |
| 輝度、音量、色調の設定 .....                    | 25-1  | 条ユニット駆動タイプ .....                                                  | 50-9  |
| 言語と測定単位の設定 .....                     | 25-2  | モーションセンサーのすき間の調節：<br>1770NT、1790、Deere/Bauer 以外のすべての<br>播種機 ..... | 50-10 |
| 日付と時刻の設定 .....                       | 25-3  | モーションセンサーのすき間の調節：<br>1770NT、1790、Deere/Bauer .....                | 50-10 |
| タッチスクリーンの校正 .....                    | 25-4  | 平行アーム高さスイッチの調節 .....                                              | 50-10 |
| <b>動作モニター</b>                        |       | <b>SeedStar™ 2 SETUP RowCommand™</b>                              |       |
| 動作モニターでのインブルメント幅の点検 .....            | 30-1  | RowCommand™ の概要 .....                                             | 55-1  |
| レーダーの設定 .....                        | 30-2  | システム構成部品 .....                                                    | 55-1  |
| レーダーの校正 .....                        | 30-3  | RowCommand™ の設定 .....                                             | 55-3  |
| <b>クイックリファレンスと播種機の既定の設定</b>          |       | 推奨する RowCommand™ セクションの設定 .....                                   | 55-4  |
| 対地駆動機械のクイックリファレンス設定 .....            | 35-1  |                                                                   |       |
| VRD 機械のクイックリファレンス設定 .....            | 35-4  |                                                                   |       |
| Seedstar™ XP のその他のクイックリファレンス設定 ..... | 35-8  |                                                                   |       |

次のページへ

本文書は翻訳版です。記載されているあらゆる情報、  
画像、仕様は、原本発行時の最新情報に基づきます。  
予告なしに変更する場合がありますので、ご了承ください。

|                                         | ページ   |                                        | ページ    |
|-----------------------------------------|-------|----------------------------------------|--------|
| <b>SeedStar™ XP SETUP 強化されたモニターシステム</b> |       | VRF 総量 .....                           | 85-5   |
| SeedStar™ XP モニターシステム概要 .....           | 60-1  | VRF システムテスト .....                      | 85-6   |
| システム構成部品 .....                          | 60-1  | 警告メッセージ .....                          | 85-7   |
| 走行状況のモニタリング：センサーの設定 .....               | 60-4  | 可変レート施肥警告 .....                        | 85-7   |
| 組み込みの空気圧式下向き力：空気圧センサー .....             | 60-6  | 不使用時の解除方法 .....                        | 85-14  |
| 下向き力のモニタリング：センサーの設定 .....               | 60-7  | マニュアルオーバーライド .....                     | 85-15  |
| 播種機概要：ユーザー設定 .....                      | 60-9  | 液体肥料センサー診断 .....                       | 85-16  |
| アラームと限度値の設定ページ .....                    | 60-10 |                                        |        |
| <b>種子レートの設定</b>                         |       | <b>警告スクリーン</b>                         |        |
| 対地駆動機械：目標種子密度と高低警告 .....                | 65-1  | 旋回ビュー警告の抑止 .....                       | 90-1   |
| VRD 機械：メーター、農作物、ディスク、                   |       | 警告メッセージ .....                          | 90-2   |
| レートの設定 .....                            | 65-2  | SeedStar™ 2 の警告スクリーン .....             | 90-3   |
| 種子密度の調節 (PA) .....                      | 65-4  | SeedStar™ 2 (単一設定点空気圧式下向き力機能を装         |        |
| ハイ/ロー駆動レンジ (2 条型機械のみ) .....             | 65-5  | 備した機械) の警告スクリーン .....                  | 90-9   |
|                                         |       | RowCommand™ の警告スクリーン .....             | 90-13  |
| <b>SeedStar™ 2 メイン実行スクリーン</b>           |       | 可変速駆動の警告スクリーン .....                    | 90-16  |
| 対地駆動機械 .....                            | 70-1  | SeedStar™ XP の警告スクリーン .....            | 90-18  |
| 可変速駆動機械 .....                           | 70-3  | SeedStar™ 2 (2 設定点またはアクティブ空気圧式下        |        |
| RowCommand™ 付きの機械 .....                 | 70-4  | 向き力機能を装備した機械) の警告スクリーン .....           | 90-22  |
| 単一設定点目標下向き力の設定 .....                    | 70-5  |                                        |        |
| ハーフスクリーンのレイアウト .....                    | 70-6  | <b>種子チューブセンサー</b>                      |        |
| 旋回ビュー警告の抑止 .....                        | 70-7  | 標準フラッシュフェース種子チューブの取り付けお                |        |
| 枕地警告抑止 .....                            | 70-8  | よび取り外し .....                           | 95-1   |
| 移動モード .....                             | 70-9  | オプションの種子チューブの取り付けと取り外し .....           | 95-2   |
|                                         |       | 種子チューブセンサーの清掃 .....                    | 95-3   |
| <b>SeedStar™ XP メイン実行スクリーン</b>          |       |                                        |        |
| システムの動作                                 |       | <b>可変速駆動システムの構成部品</b>                  |        |
| SeedStar XP ナビゲーションボタン .....            | 75-1  | シングルモーターシステム：牽引式播種機 .....              | 100-1  |
| 種子のモニタリング                               |       | シングルモーターシステム：組み込み式播種機 .....            | 100-2  |
| 種子密度 .....                              | 75-2  | デュアルモーターシステム：組み込み式播種機                  |        |
| 単一化 .....                               | 75-4  | (1720 16R 以外) .....                    | 100-3  |
| 間隔 .....                                | 75-6  | デュアルモーターシステム：牽引式播種機                    |        |
| 下向き力のモニタリング                             |       | (および 1720 16R 組み込み式播種機) .....          | 100-4  |
| 下向き力の操作 .....                           | 75-8  | 3 モーターシステム：1720 16RN .....             | 100-5  |
| 走行状況のモニタリング                             |       | 3 モーターシステム：1720CCS 12X2 Twin Row ..... | 100-6  |
| 走行状況の操作 .....                           | 75-18 | 3 モーターシステム：Deere/Bauer .....           | 100-7  |
| システムの動作                                 |       | 構成部品の位置：1700 播種機 .....                 | 100-8  |
| 条詳細 .....                               | 75-20 | 構成部品の位置：デュアルモーター式 1710 10              |        |
| 播種機詳細ページ .....                          | 75-22 | 条播種機 .....                             | 100-8  |
| ハーフスクリーンのレイアウト .....                    | 75-26 | 構成部品の位置：デュアルモーター式 1710 12              |        |
|                                         |       | 条播種機 .....                             | 100-9  |
| <b>カウンターと計算</b>                         |       | 構成部品の位置：シングルモーター式 1720                 |        |
| エリアカウンター、種子数/時間、種子数/エリア、                |       | 播種機 .....                              | 100-9  |
| 空になるまでのエリア .....                        | 80-1  | 部品の位置：デュアルモーター式 1720 10 条              |        |
| 繰出スプロケット計算 .....                        | 80-2  | 91 cm (36 in) 播種機 .....                | 100-10 |
| バッグ単位の種子見積もり .....                      | 80-3  | 構成部品の位置：デュアルモーター式 1720 10 条 97、        |        |
| ユニット単位の種子見積もり .....                     | 80-4  | 102 cm (38、40 in) 播種機 .....            | 100-10 |
| 重量での種子見積もり .....                        | 80-5  | 構成部品の位置：デュアルモーター式 1720 12              |        |
| 真空計算 .....                              | 80-6  | 条播種機 .....                             | 100-11 |
| <b>可変レート液体肥料</b>                        |       |                                        |        |
| 可変レート施肥の概要 .....                        | 85-1  |                                        |        |
| 施肥レート .....                             | 85-2  |                                        |        |

次のページへ

|                                    | ページ    |                                     | ページ    |
|------------------------------------|--------|-------------------------------------|--------|
| 構成部品の位置：3 モーター式 1720 12 条播種機 ...   | 100-11 | 空気圧式下向き力 .....                      | 110-2  |
| 構成部品の位置：デュアルモーター式 1720 16          |        | 空気圧式下向きカシステムの加圧 .....               | 110-4  |
| 条播種機 .....                         | 100-12 | 1 ランク空気圧式下向きカシステムの減圧 .....          | 110-4  |
| 構成部品の位置：3 モーター式 1720 16 条播種機 ...   | 100-13 | 2 ランク空気圧式下向きカシステムの減圧 .....          | 110-5  |
| 構成部品の位置：3 モーター式 1720CCS 12X2       |        | 単一設定点コンプレッサリレーの位置 .....             | 110-6  |
| Twin Row 播種機 .....                 | 100-13 | コンプレッサ電源ハーネスのリレーとヒューズ               |        |
| 構成部品の位置：1730 播種機 .....             | 100-14 | の位置 .....                           | 110-6  |
| 構成部品の位置：1750 表層保存型播種機 .....        | 100-15 | 電動エアコンプレッサのフィルタの清掃または               |        |
| 構成部品の位置：シングルモーター式 1760、            |        | 交換 .....                            | 110-7  |
| 1760NT 播種機 .....                   | 100-16 | 油圧式エアコンプレッサのフィルタの清掃また               |        |
| 構成部品の位置：シングルモーター式 1770             |        | は交換 .....                           | 110-8  |
| 12RN 播種機 .....                     | 100-17 | 油圧式エアコンプレッサオイルの点検 .....             | 110-8  |
| 構成部品の位置：デュアルモーター式 1760、            |        | 油圧式エアコンプレッサオイルの充填または交換 .....        | 110-9  |
| 1760NT 播種機 .....                   | 100-18 | エアタンクのエア抜き .....                    | 110-10 |
| 構成部品の位置：デュアルモーター式 1770             |        |                                     |        |
| 12RN 播種機 .....                     | 100-19 | <b>SeedStar™ 2 診断</b>               |        |
| 構成部品の位置：1770、12 条 幅広 播種機 .....     | 100-20 | コントローラのハードウェア、ソフトウェア、               |        |
| 構成部品の位置：1770NT、12 条 および 16 条 ..... | 100-21 | 品番の識別 .....                         | 115-1  |
| 構成部品の位置：1770NT、24 条 .....          | 100-22 | ディスプレイのハードウェア、ソフトウェア、               |        |
| 構成部品の位置：1790 24R20 .....           | 100-23 | 品番の識別 .....                         | 115-2  |
| 構成部品の位置：1790 23/24 条 15 .....      | 100-24 | センサーステータス .....                     | 115-3  |
| 構成部品の位置：1790 31/32 条 15 .....      | 100-25 | システム電圧 .....                        | 115-4  |
| 構成部品の位置：3 モーター式 Deere/Bauer .....  | 100-26 | 種子チューブセンサーテスト .....                 | 115-5  |
| 構成部品の位置：4 モーター式 Deere/Bauer .....  | 100-27 | 種子ドロップテスト .....                     | 115-6  |
|                                    |        | 時間決め種子ドロップ .....                    | 115-7  |
|                                    |        | 真空センサー .....                        | 115-8  |
|                                    |        | 液体肥料センサー .....                      | 115-9  |
| <b>可変速駆動システムの取り付けと取り外し</b>         |        | <b>RowCommand™ の SeedStar™ 2 診断</b> |        |
| トラクターと機械のオペレータマニュアルをご使用            |        | EPM ステータス .....                     | 120-1  |
| ください .....                         | 105-1  | 条クラッチ .....                         | 120-3  |
| 正しいホース接続方法 .....                   | 105-1  | 条クラッチセルフテスト .....                   | 120-4  |
| パワービヨンドなしの 6000 シリーズトラクター          |        |                                     |        |
| シングルモーター .....                     | 105-2  | <b>可変速ドライブ用の SeedStar™ 2 診断</b>     |        |
| デュアルモーター .....                     | 105-3  | 種子メーターの回転 .....                     | 125-1  |
| パワービヨンド負荷センサー付きの 6000 シリーズ         |        | 可変速駆動システムの構成部品のアクティビティ .....        | 125-2  |
| トラクターシングルモーター .....                | 105-4  | VRD イベントログ .....                    | 125-3  |
| デュアルモーター .....                     | 105-5  | VRD モーター／バルブのエア抜き .....             | 125-4  |
| パワービヨンドなしの 7000、8000、9000 シリー      |        |                                     |        |
| ズトラクターシングルモーター .....               | 105-6  | <b>SeedStar™ XP 診断</b>              |        |
| デュアルモーター .....                     | 105-7  | 走行状況のモニタリング：センサー診断 .....            | 130-1  |
| パワービヨンド負荷センサー付きの 7000 シリー          |        | 下向き力のモニタリング：センサー診断 .....            | 130-2  |
| ズトラクターシングルモーター .....               | 105-8  | 診断コード .....                         | 130-2  |
| デュアルモーター .....                     | 105-9  |                                     |        |
| パワービヨンド負荷センサー付きの 8000 シリー          |        | <b>トラブルシューティング</b>                  |        |
| ズトラクターシングルモーター .....               | 105-10 | SeedStar™ 2、SeedStar™ XP            |        |
| デュアルモーター .....                     | 105-11 | トラブルシューティング .....                   | 135-1  |
| パワービヨンド負荷センサー付きの 9000 シリー          |        | GreenStar™ ディスプレイのトラブルシューテ          |        |
| ズトラクターシングルモーター .....               | 105-12 | ィング .....                           | 135-1  |
| 複数モーター .....                       | 105-13 | SeedStar™ 2 のトラブルシューティング .....      | 135-2  |
| <b>組み込みの空気圧式下向き力</b>               |        |                                     |        |
| 機械の安全な整備 .....                     | 110-1  |                                     |        |

次のページへ

|                                                  | ページ    |
|--------------------------------------------------|--------|
| 可変速駆動のトラブルシューティング .....                          | 135-6  |
| RowCommand™ のトラブルシューティング .....                   | 135-15 |
| SeedStar™ XP のトラブルシューティング .....                  | 135-18 |
| 単一設定点空気圧式下向きカシシステムのトラブ<br>ルシューティング .....         | 135-20 |
| 2 設定点およびアクティブ空気圧式下向きカシ<br>システムのトラブルシューティング ..... | 135-22 |
| 可変レート施肥のトラブルシューティング .....                        | 135-24 |
| <b>保管</b>                                        |        |
| シーズン初めの手入れ .....                                 | 140-1  |
| 液体肥料センサー .....                                   | 140-1  |
| 真空センサー .....                                     | 140-1  |
| 空気圧式下向きカエアスプリングの保管手順 .....                       | 140-2  |
| <b>仕様</b>                                        |        |
| シリアル番号の記録 .....                                  | 145-1  |

## 識別図

### 識別図

#### モニター



GreenStar™ 2630 タッチスクリーンモニター



GreenStar™ 2100、GreenStar™ 2600 タッチスクリーンモニター

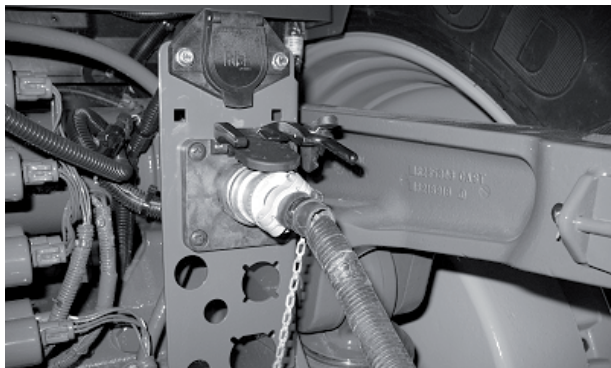


GreenStar™ 1800 コントロールパッドモニター

[次のページへ](#)

OUO6064,00005B1 -40-10NOV11-1/7

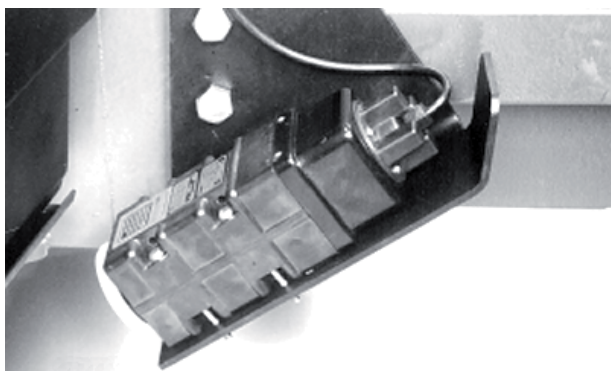
## SeedStar™ 2 種子モニタリング



CAN ハーネス接続部



播種機メイン1コントローラ (PM1)



外部レーダー (オプション)



デュアルレーダー



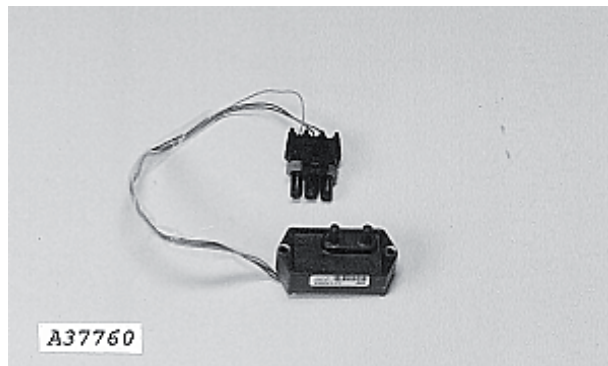
GPS 受信機



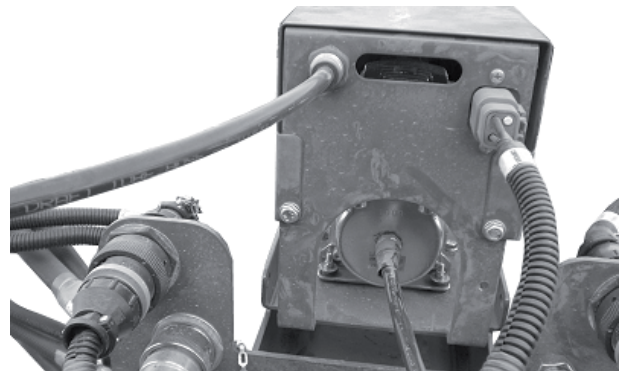
種子センサー付き種子チューブ

[次のページへ](#)

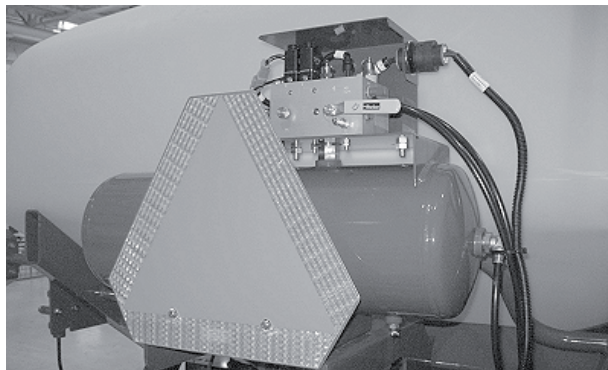
OUO6064,00005B1 -40-10NOV11-2/7



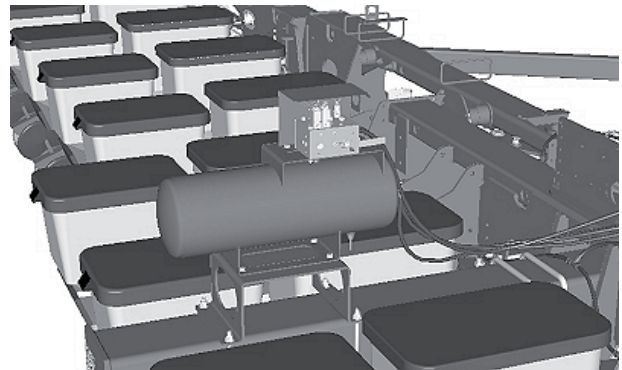
真空センサー



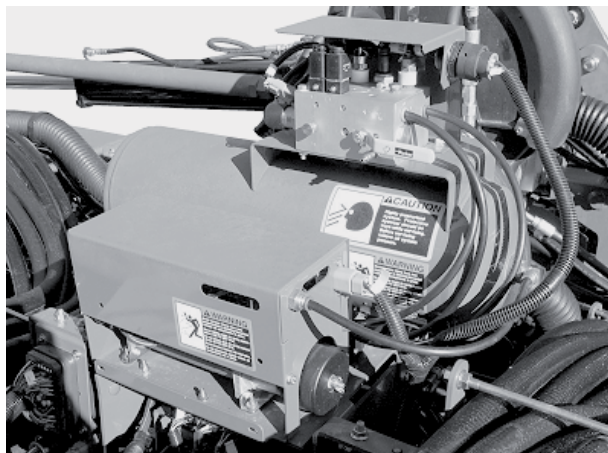
エアコンプレッサ (単一設定点下向き力)



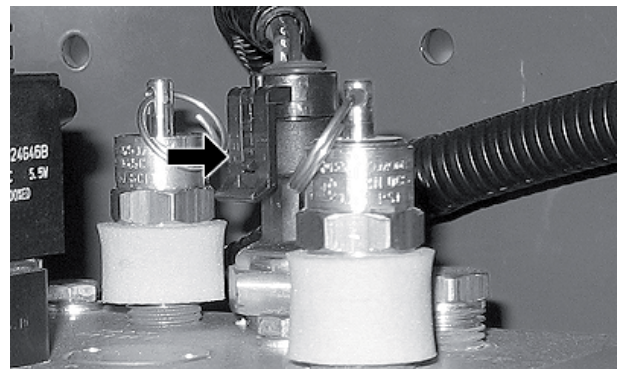
空気圧式下向き力エアタンクとソレノイド制御弁：牽引式播種機 CCS (単一設定点下向き力) 付き



空気圧式下向き力エアタンクとソレノイド制御弁：牽引式播種機 CCS (単一設定点下向き力) なし



空気圧式下向き力エアタンクとソレノイド制御弁：一体型播種機 (単一設定点下向き力)

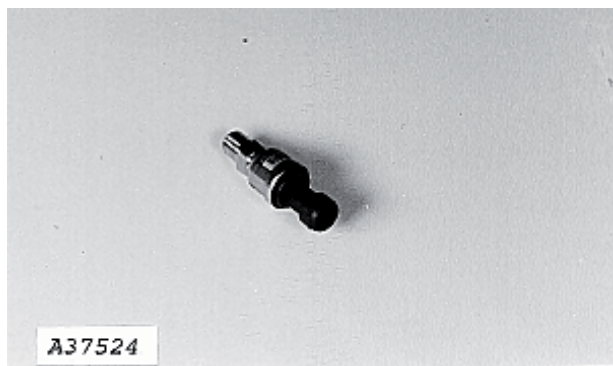


空気圧式下向き力圧力センサー

次のページへ

OUO6064,00005B1 -40-10NOV11-3/7

識別図



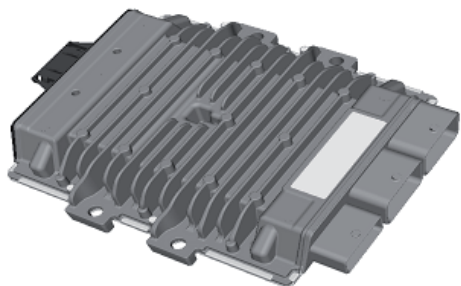
肥料圧カセンサー (オプション)

次のページへ

OUO6064,00005B1 -40-10NOV11-4/7



## SeedStar™ XP 種子モニタリング



播種機メイン2コントローラ



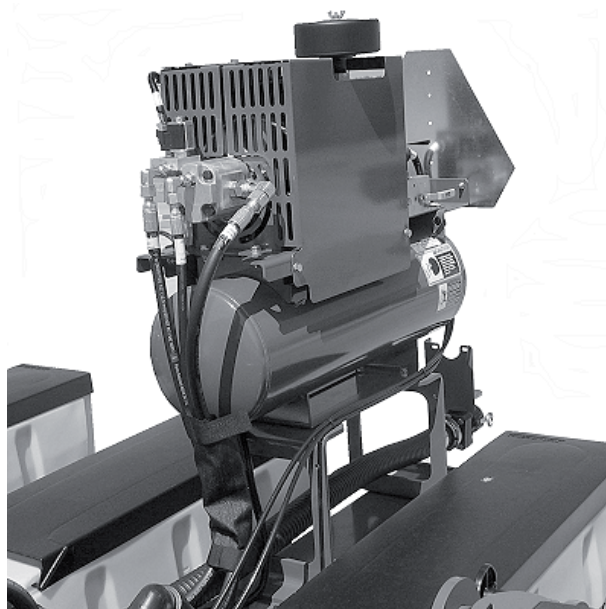
走行状況センサー



ゲージホイール下向き力センサー



空気圧式下向き力エアコンプレッサ、エアタンク、ソレノイド制御弁：牽引式播種機 CCS (アクティブ下向き力) 付き

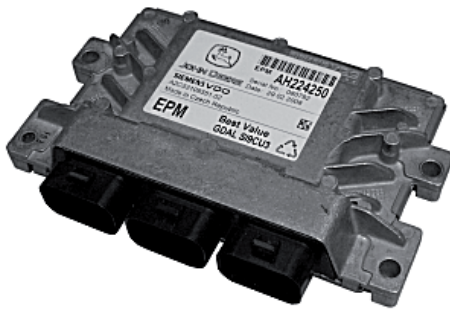


空気圧式下向き力エアコンプレッサ、エアタンク、ソレノイド制御弁：牽引式播種機 CCS (アクティブ下向き力) なし

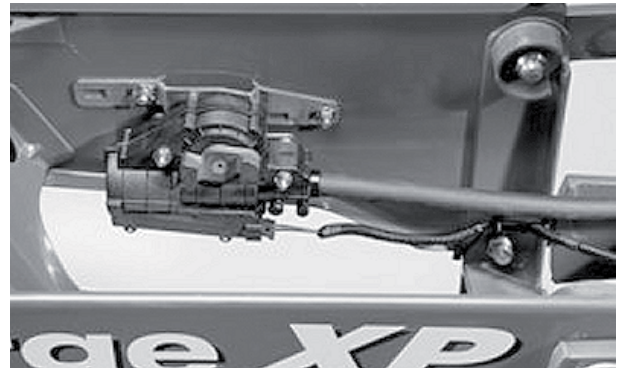
次のページへ

OUO6064,00005B1 -40-10NOV11-6/7

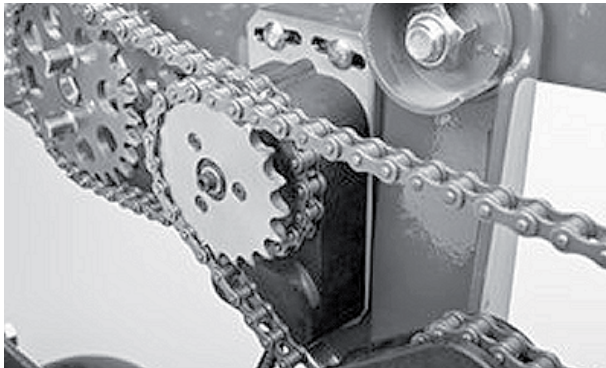
## RowCommand™



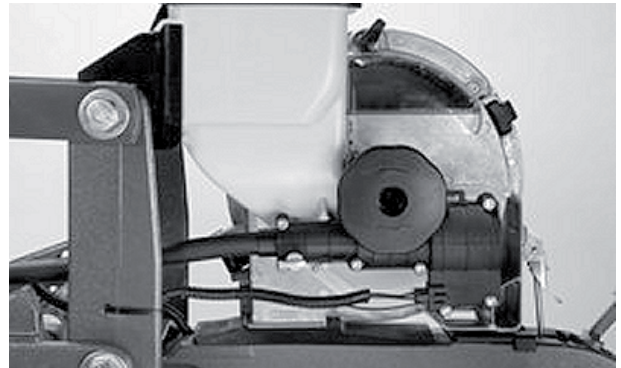
RowCommand™ 電子電源モジュール (EPM)



MaxEmerge Pro-Shaft RowCommand™ クラッチ



MaxEmerge チェーン駆動 RowCommand™ クラッチ

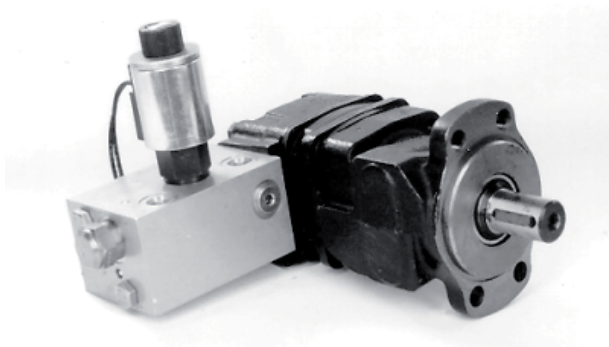


Pro-Series Pro-Shaft RowCommand™ クラッチ

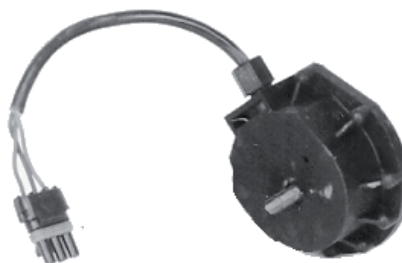
[次のページへ](#)

OUO6064,00005B1 -40-10NOV11-6/7

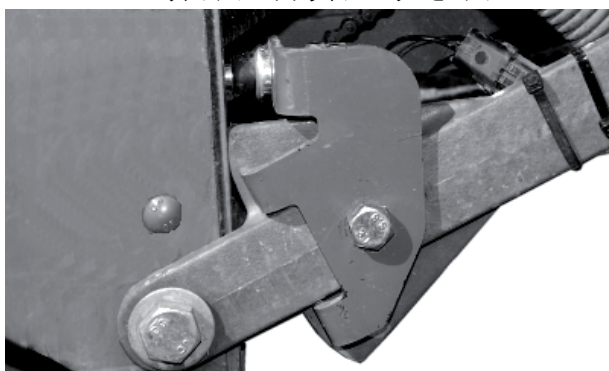
## バリアブルレートドライブ



バリアブルレートドライブモーターとバルブ



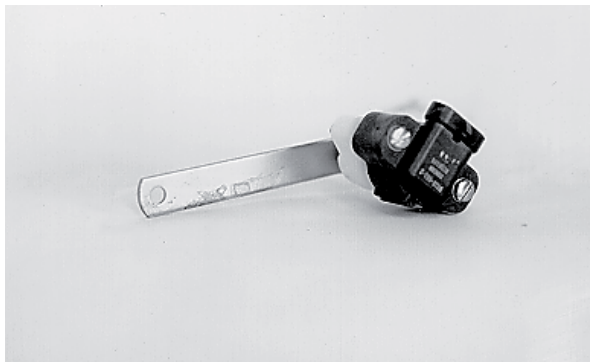
バリアブルレートドライブモーター速度センサー



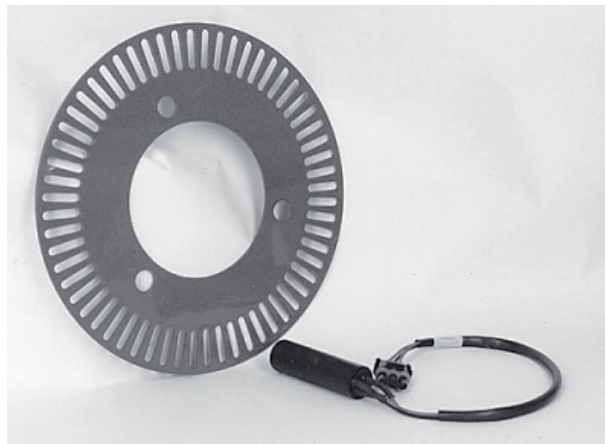
平行アーム高さスイッチ (ほとんどの一体型播種機用)



平行アーム高さスイッチ (ツインローラー型播種機用)



高さセンサー (牽引式播種機用)



バリアブルレートドライブホイールモーションセンサー

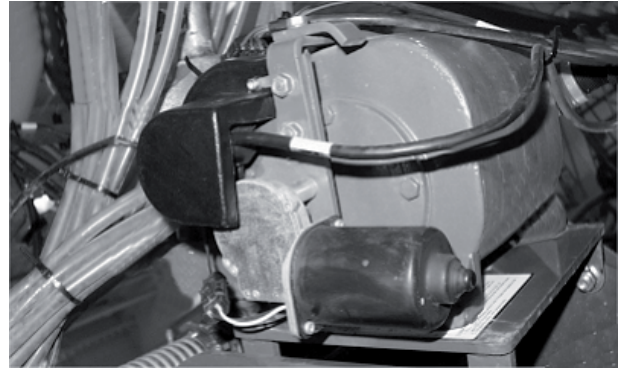
次のページへ

OUO6064,00005B1 -40-10NOV11-7/7

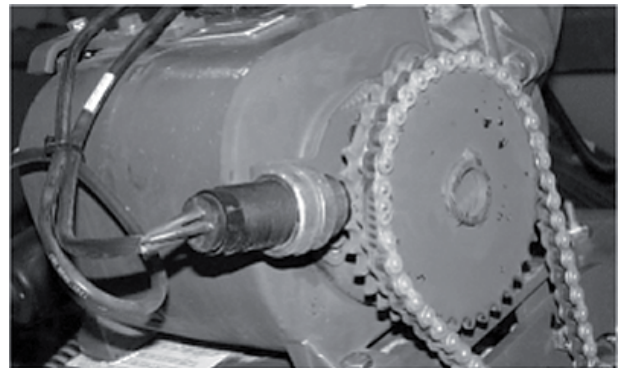
可変施肥機



可変施肥機コントローラ



可変施肥機ポンプ変位アクチュエータ、センサー



可変施肥機スプロケット速度センサー

OUC6064,00005B1 -40-10NOV11-8/7

## 安全

### 安全情報の認識

これは安全警報マークです。機械上、またはマニュアル内にこのマークを見つけた場合は、けがの可能性があるので注意してください。

推奨されている注意事項と安全操作の慣行に従ってください。



DX,ALERT -40-29SEP98-1/1

### シグナルワードの理解

シグナルワード「危険」、「警告」、「注意」は安全警報マークと共に使用されます。「危険」は最も重大な危険要素を示します。

「危険」または「警告」安全標示ラベルは、特定の危険要素の近くに表示しています。一般注意事項は「注意」安全標示ラベルに記載されています。「注意」は当マニュアルに記載されている安全事項への注意も促しています。



DX,SIGNAL -40-03MAR93-1/1

### 安全指示事項の順守

機械上の安全標示ラベルと当マニュアルに記載されているすべての安全上の注意事項を注意深く読んでください。安全標示ラベルを良好な状態に保ってください。安全標示ラベルが足りない場合は補充し、状態の悪いラベルは交換します。装置の新しい構成部品と修理部品に、最新の安全標示ラベルが付いているか確認してください。交換用の安全標示ラベルは担当の John Deere 取扱店から入手できます。

販売業者から供給される部品については、このオペレータマニュアルに転記されていない追加安全情報が存在することがあります。

適切な機械の操作方法とコントロールの使用法を習得してください。説明なしで他の人に操作させないでください。

機械の適切な作動状態を保ってください。機械の許可されていない改造は、機能や安全性を損なう可能性があり、機械寿命に影響を及ぼすことがあります。



当マニュアルに不明な点があり支援を必要とする場合は、John Deere 取扱店までご連絡ください。

DX,READ -40-16JUN09-1/1

## 安全標示ラベルの交換

安全標示ラベルが足りない場合は補充し、状態の悪いラベルは交換します。適切な安全標示ラベルの位置については、このオペレータマニュアルを使用してください。

販売業者から供給される部品については、このオペレータマニュアルに転記されていない追加安全情報が存在することがあります。



DX,SIGNS -40-18AUG09-1/1

## 機械の暴走防止

機械の暴走による人身事故を回避してください。

エンジン始動のためにスタータ端子を短絡させないでください。通常の回路がバイパスされると、機械はギアが入った状態で始動します。

絶対に、床や地面に立ったままエンジンを始動しないでください。エンジン始動は、運転席から、トランスミッションをニュートラルまたはパーキングにした状態でのみ行ってください。



DX,BYPAS1 -40-29SEP98-1/1

## 高圧流体の回避

少なくとも 1 年に 1 回、定期的に油圧ホースを点検し、漏れ、よじれ、切れ、亀裂、摩耗、ふくれ、腐食、ワイヤブレードの露出、または他の摩耗または損傷の兆候がないか確認してください。

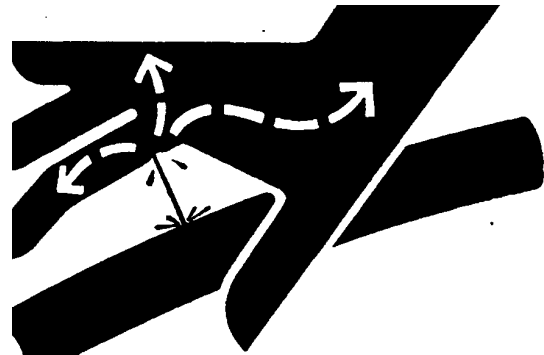
摩耗または損傷しているホースアセンブリは、John Deere 認定交換部品と即座に交換してください。

圧力のかかった液体が噴き出すと、皮膚に侵入して大けがをする可能性があります。

油圧パイプや他のパイプを外す前に圧力を解放して、危険を回避してください。また、圧力をかける前にすべての接続をしっかり締めてください。

ボール紙で漏れを探してください。手や身体を高圧の液体から保護してください。

事故が発生した場合は、直ちに医師の診察を受けてください。皮膚にかかった液体は、数時間以内に外科的に除去する必要が



あります。さもないと壊疽を引き起こす場合があります。このような外傷に慣れていない医師は、専門医療機関に問い合わせてください。このような情報は、Deere & Company Medical Department から英語で入手可能です (Moline, Illinois, U.S.A. 電話番号 1-800-822-8262 または +1 309-748-5636)。

DX,FLUID -40-12OCT11-1/1

## バッテリー爆発の防止

火花、火の付いたマッチ、直火はバッテリーの上部から遠ざけてください。バッテリーガスが爆発する可能性があります。

電極間に金属を入れてバッテリーの充電状態を確認することは絶対にしないでください。電圧計または比重計を使用してください。

凍りついたバッテリーを充電しないでください。爆発の恐れがあります。バッテリーを 16°C (60°F) に暖めてください。



DX, SPARKS -40-03MAR93-1/1

## 電子コントロールユニット近くでの溶接

**重要：**溶接装置を使用して、エンジンをかけないでください (ジャンプスタートしないでください)。電流と電圧はとても高いので、永久損傷となる恐れがあります。

1. バッテリーのマイナスケーブル (-) の接続を外します。
2. バッテリーのプラスケーブル (+) の接続を外します。
3. プラスおよびマイナスケーブルを接続します。車両フレームには触れないでください。
4. ワイヤハーネス部分を取り除くか、溶接している場所から遠ざけます。
5. 溶接アースを溶接するポイント近くに接続して、コントロールユニットから遠ざけます。



6. 溶接が終了したら、手順 1~5 の逆の手順を行います。

DX, WW, ECU02 -40-14AUG09-1/1

## 電子コントロールユニットのコネクタの清掃

**重要：**コントロールユニットを開けないでください。また高圧スプレーを使って洗浄しないでください。湿気、ごみ、その他の異物があると損傷が発生する恐れがあります。

1. 端子を清掃して、異物を取り除きます。湿気、泥、および他の汚染物質により、長い時間コネクタの端子が侵食され、良好な電氣的接続が得られなくなります。

2. コネクタを使用しないときは、異物の混入や湿気を防ぐために適切なダストキャップまたはシールを取り付けます。
3. コントロールユニットを修理することはできません。
4. コントロールユニットは一番壊れにくい部品なので、この交換前に診断手順を完了して故障を特定してください。(John Deere 取扱店にお問い合わせください)。
5. 電子コントロールユニットのワイヤハーネス端子およびコネクタは修理ができます。

DX, WW, ECU04 -40-11JUN09-1/1

## 安全標示ラベル

### 絵入りの安全標示ラベル

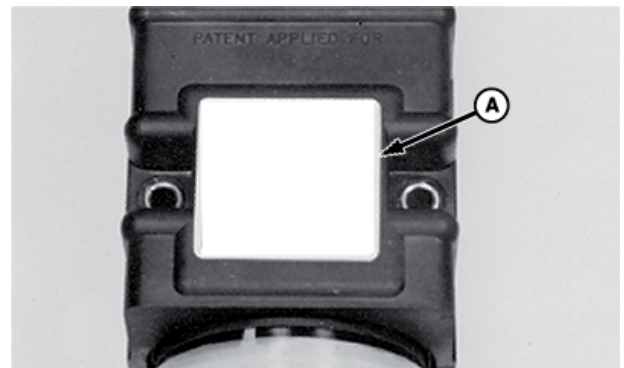
この作業機のいくつかの重要な場所には、潜在的な危険を知らせるために安全標示ラベルが貼られています。危険要素は、警告用三角ラベルの絵で示されます。隣接する絵はけがを防ぐための情報を提供します。これらの安全標示ラベル、作業機上のラベルの位置、および簡単な説明を以下に示します。



FX,WBZ -40-19NOV91-1/1

### 安全標示ラベル

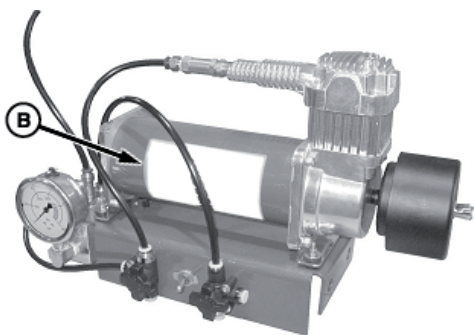
**A : 警告 :** このレーダーセンサーから放射されるマイクロ波信号による眼の損傷を避けるため、センサー面を直接覗き込まないでください。



外部レーダー (オプション)

次のページへ

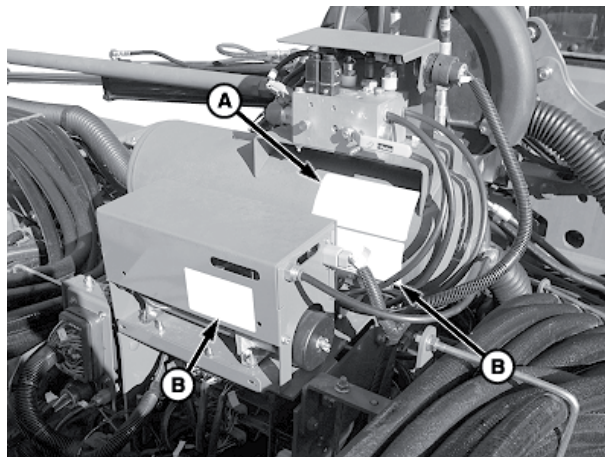
OUC6064,0000653 -40-14NOV11-1/3



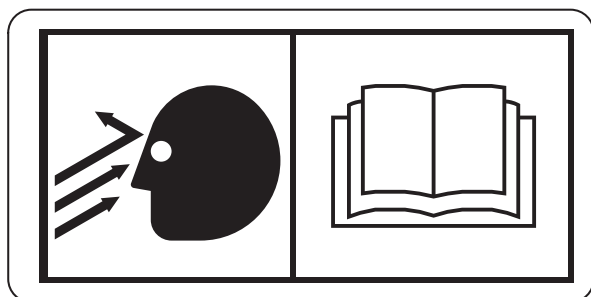
空気圧式下向き力コンプレッサ (SeedStar™ 2、オンスクリーン PDF コントロールなし)



空気圧式下向き力エアタンク：牽引式播種機 (単一設定点下向き力)



空気圧式下向き力エアタンク：一体型播種機 (単一設定点下向き力)



A: 注意

**A: 注意** 高圧系統。整備中は保護メガネを着用してください。整備前に高圧系統の圧力を解放してください。

**B: 警告** 圧力をかけすぎたり、すべての構成部品を所定の場所に取り付けずにシステムを作動させることによる部品の爆発

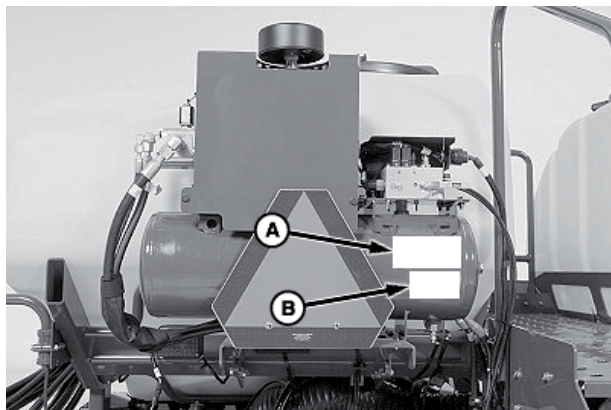


B: 警告

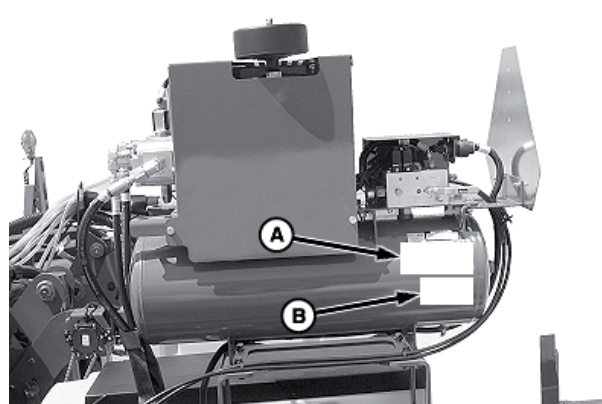
で大けがをしないように注意してください。827 kPa (8.27 bar) (120 psi) を超えてシングルバッグシステムに加圧しないでください。すべての条ユニット構成部品を所定の場所に取り付けるまでシステムに加圧しないでください。

次のページへ

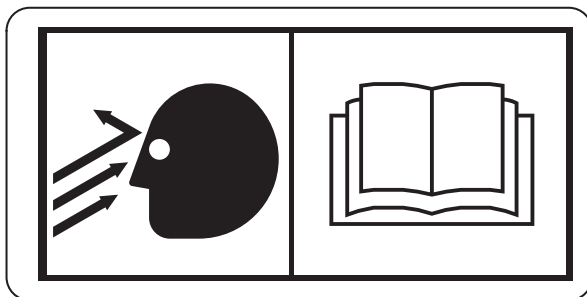
OUO6064,0000653 -40-14NOV11-2/3



空気圧式下向き力エアコンプレッサとエアタンク：CCS (アクティブ下向き力) 付き



空気圧式下向き力エアコンプレッサとエアタンク：CCS (アクティブ下向き力) なし



A: 注意

**A: 注意** 高圧系統。整備中は保護メガネを着用してください。整備前に高圧系統の圧力を解放してください。

**B: 警告** 圧力をかけすぎたり、すべての構成部品を所定の場所に取り付けずにシステムを作動させることによる部品の爆発



B: 警告

で大けがをしないように注意してください。827 kPa (8.27 bar) (120 psi) を超えてシングルバッグシステムに加圧しないでください。すべての条ユニット構成部品を所定の場所に取り付けるまでシステムに加圧しないでください。

OUO6064,0000653 -40-14NOV11-3/3

## モニターの使用法

### GreenStar™ モニターの使用

このマニュアルでは John Deere™ ディスプレイの使用方法を解説します。SeedStar™ 2、SeedStar™ XP の使用方法は、このディスプレイが動作をしているシステムに接続されている場合に最も良くご理解いただけます。



タッチスクリーンモニター



コントロールパッドモニター

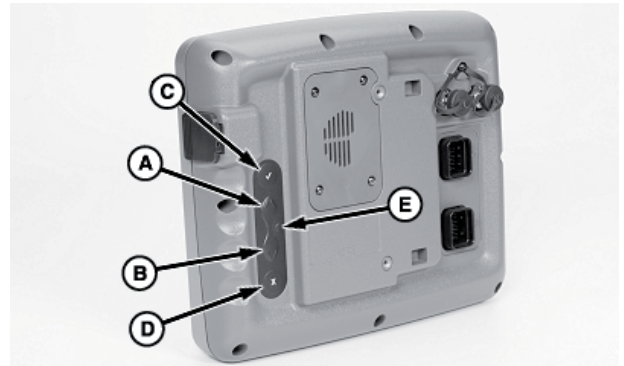
John Deere は Deere & Company の商標です。

OUO6064,000018A -40-14JUN10-1/1

## モニターのコントロール



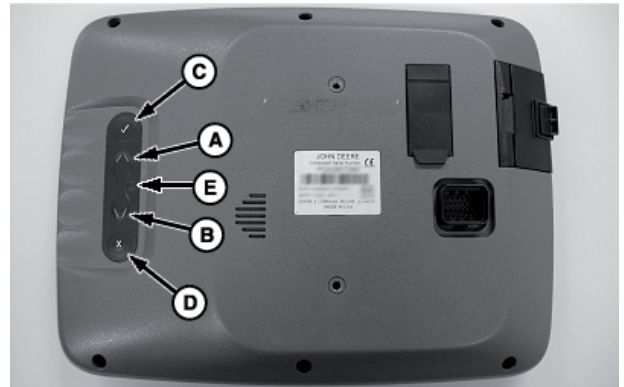
GreenStar™ 2630 タッチスクリーンモニター



GreenStar™ 2630 タッチスクリーンモニター



GreenStar™ 2100、GreenStar™ 2600 タッチスクリーンモニター



GreenStar™ 2100、GreenStar™ 2600 マニュアルコントロール

A : 上向き矢印  
B : 下向き矢印

C : チェックマーク  
D : クリアまたはキャンセル

E : リセット

タッチスクリーンモニターでは、アクティブにするアイテム画像の上で画面にタッチします。ここでは、選択可能なアイテムのタイプについて説明します。

タッチスクリーンの故障時、または指に油污れや泥が付いている場合は、モニター背面にあるマニュアルコントロールを使用してください。画面で選択するアイテム間を移動するには、上

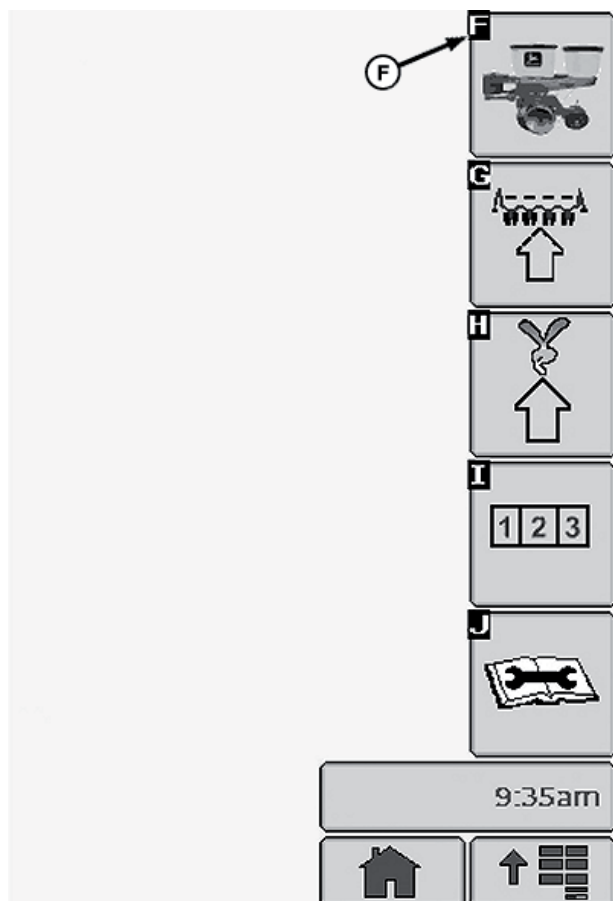
向き矢印 (A)、下向き矢印 (B) を使用します。画面上でハイライトされているアイテムを選択するには、チェックマーク (C) を使用します。選択したアイテムを消去したり、入力を取り消すには X (D) を使用します。画面が応答しない場合は、モニターが再始動するまでリセット (E) を押し続けます。

次のページへ

OUO6064,00004CF -40-20MAY11-1/2

コントロールパッドモニターでは、サムホイール (A) で画面上の選択可能なアイテム間をスクロールします。ホイールを回すとアイテムが 1 つずつハイライトされます。ハイライトされたアイテムをアクティブにするには入力ボタン (B) を使用します。前のアクションを取り消すにはキャンセルボタン (C) を使用します。メインメニュー画面に戻るにはメニューボタン (D) を使用します。ホーム画面に戻るにはホームボタン (E) を使用します。画面上の文字と同じ文字のクイックセレクトボタン (F) を使用してアイテムを選択すると、アイテムをサムホイールでハイライトすることなく選択できます。

- A : サムホイール
- B : 入力
- C : キャンセル
- D : メニュー
- E : ホーム
- F : クイックセレクトボタン



OUO6064,00004CF -40-20MAY11-2/2

## モニターの電源オン、オフ

電源をオンにした後、ディスプレイでの操作をする前に、インプルメントコントロールユニットからのデータが検出されるのを待ち、画面を調整します。

現在トラクターに接続されていないインプルメント用のホームページが前回プログラムされていた場合は、モニターには既定でレイアウトマネージャ画面が表示されます。

**重要：**データの損失を避けるため、電源のオフ、オンはゆっくり行ってください。電源オフ後は 30 秒間待ってから、データカードを取り外したり、電源をオンにしてください。

電源のオフ、オンが急すぎると、データの損失の恐れがあります。電源オフ後は、モニターの電源表示灯が消えてからさらに 30 秒間待ってから電源をオンにしてください。

OUO6074,0000FA4 -40-24OCT08-1/1

## バーチャルターミナルディスプレイ

**John Deere トラクター CommandCenter™ のみを使用して  
播種機モニターを表示する場合：**

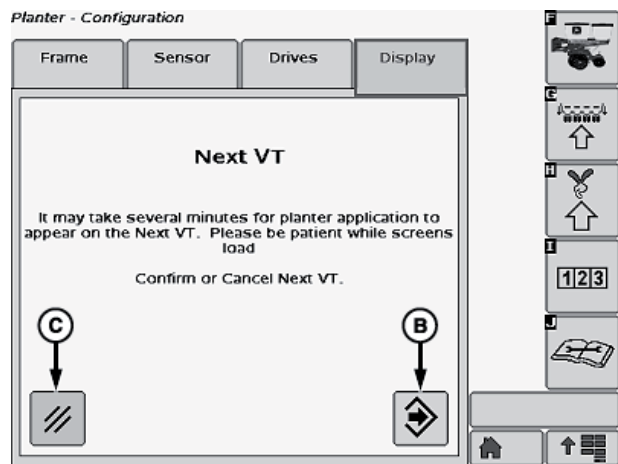
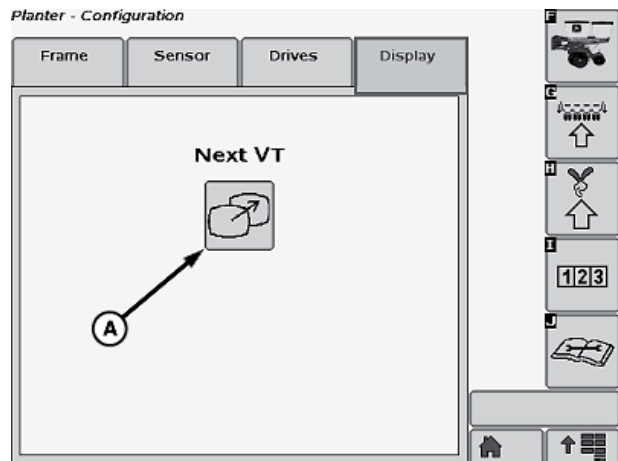
1. キー電源を入れ、アプリケーションが読み込まれるのを待ちます。メインメニューを選択し、ディスプレイ (I ボタン) を選択します。
2. 設定ボタン (J ボタン) を選択し、マルチディスプレイボタン (H ボタン) を選択します。
3. マルチディスプレイの設定ページで、「Implement Bus Virtual Terminal (インプルメントバスバーチャルターミナル)」の隣のチェックボックスをオンにして CommandCenter がインプルメントバス上で通信できるようにします。
4. このチェックボックスをオンにした後、キー電源をオフにして、ディスプレイの変更が保存されるのを待ちます。
5. キー電源をオンにし、アプリケーションが読み込まれるのを待ち、メインメニューボタンを押します。画面にメインメニューが表示されるまで、数秒間待ちます。砂時計の点滅は、播種機ソフトウェアがディスプレイに読み込まれていることを示します。点滅の後、播種機アイコンがメインメニューに表示されます。

**John Deere トラクター CommandCenter™ ディスプレイの  
他に GreenStar™ ディスプレイも使用する場合：**

1. キー電源をオンにし、両方のディスプレイが読み込まれるのを待ちます。CommandCenter でメニューを選択し、ディスプレイアイコン (I ボタン) を選択します。
2. 設定ボタン (J ボタン) を選択し、マルチディスプレイボタン (H ボタン) を選択します。
3. SeedStar™ から GreenStar™ ディスプレイと通信するには、マルチディスプレイ設定ページで、「Implement Bus Virtual Terminal (インプルメントバスバーチャルターミナル)」チェックボックスを必ずオフにします。
4. キー電源をオフにして変更を保存します。
5. キー電源をオンにし、アプリケーションが読み込まれるのを待って、GreenStar™ ディスプレイでメニューを選択します。画面にメニューが表示されるまで、数秒間待ちます。砂時計の点滅は、播種機ソフトウェアがディスプレイに読み込まれていることを示します。点滅の後、播種機アイコンがメインメニューに表示されます。

**播種機アプリケーションをディスプレイ間で切り替える方法：**

1. トラクター電源をオフにした状態で、GreenStar™ モニター (2630、2600、または 1800) がトラクターのコーナーポストに接続されていることを確認します。
2. トラクターと播種機のすべての電気接続を確実に行います。
3. キー電源をオンにします。CommandCenter™ ディスプレイと GreenStar™ の両方が読み込まれるのを待ちます。



- A : 次の VT (バーチャルターミナル)  
B : 確認  
C : キャンセル

CommandCenter™ ディスプレイでメインメニューボタンを選択し、播種機アプリケーションを選択します。

注記：Display (ディスプレイ) タブは、インプルメント CAN バス上に ISO 互換のディスプレイが 2 台以上がある場合のみ表示されます。「次の VT」機能は播種中は使用できません。

4. 播種機ホームページに戻り、播種機の構成ボタン (ボタン G) を選択します。Display (ディスプレイ) タブを選択します。
5. 「Next VT (次のバーチャルターミナル)」ボタン (A) を選択して、播種機情報を GreenStar™ ディスプレイに移動します。

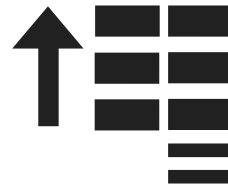
6. 確認 (B) または キャンセル (C) を選択します。コントローラが再始動します。

注記：ディスプレイの構成によっては、播種機アプリケーションが希望のディスプレイに表示されるまで最大 255 秒かかります。

## 標準ボタン

これらのボタンは良く覚えておいてください。これらのボタンは通常の機能を持ち、画面上で良く使用します。

- **プライマリメニュー**：ディスプレイのプライマリメニューで、各機能に対応したボタンを示します。
- **入力**：値や選択するものをメモリーに入力します。手順の次のステップに進みます。
- **キャンセル**：現在の画面や選択したものをキャンセルします。
- **クリア**：値をゼロにクリアするか、選択したものを削除します。
- **戻る**：前の画面または選択肢に戻ります。
- **バックスペース**：スペース 1 つ分カーソルを戻します。
- **切り替え**：選択肢の切り替えを行います。



プライマリメニュー



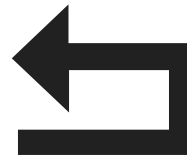
入力または続行



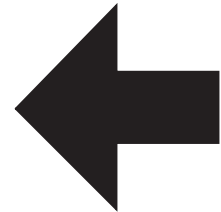
キャンセル



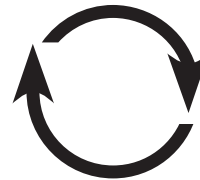
クリア



戻る



バックスペース



切り替え

OUO6074,0000FA6 -40-16OCT08-1/1

## 入力方法

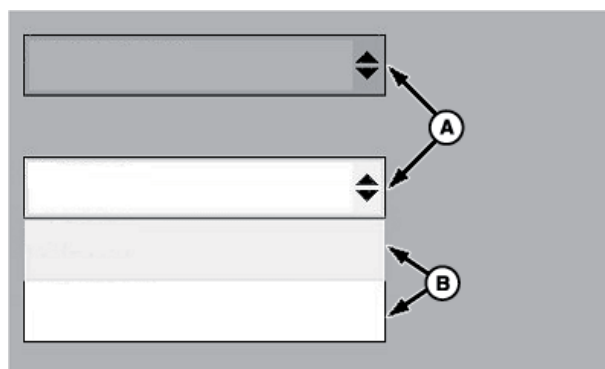
モニターでデータ入力を受け付ける方法はさまざまです。いくつかの例を挙げて説明します。

### ドロップダウンボックス

ドロップダウンボックス (A) にはアイテムのリスト (B) があります。ドロップダウンボックスを選択すると、リストが表示されます。リストのアイテムを選択すると、そのアイテムがドロップダウンボックスのアクティブなアイテムになります。

新規アイテムを選択せずにドロップダウンリストを閉じるには、現在の選択アイテムを選択するか、画面の何もない所をタッチします (タッチスクリーンのみ)。

リストが画面領域より長い場合は、リストの横に上下の矢印付きのスクロールバーが表示されます。上下にスクロールするには、矢印の 1 つを選択します。



A: ドロップダウンボックス  
B: リスト

[次のページへ](#)

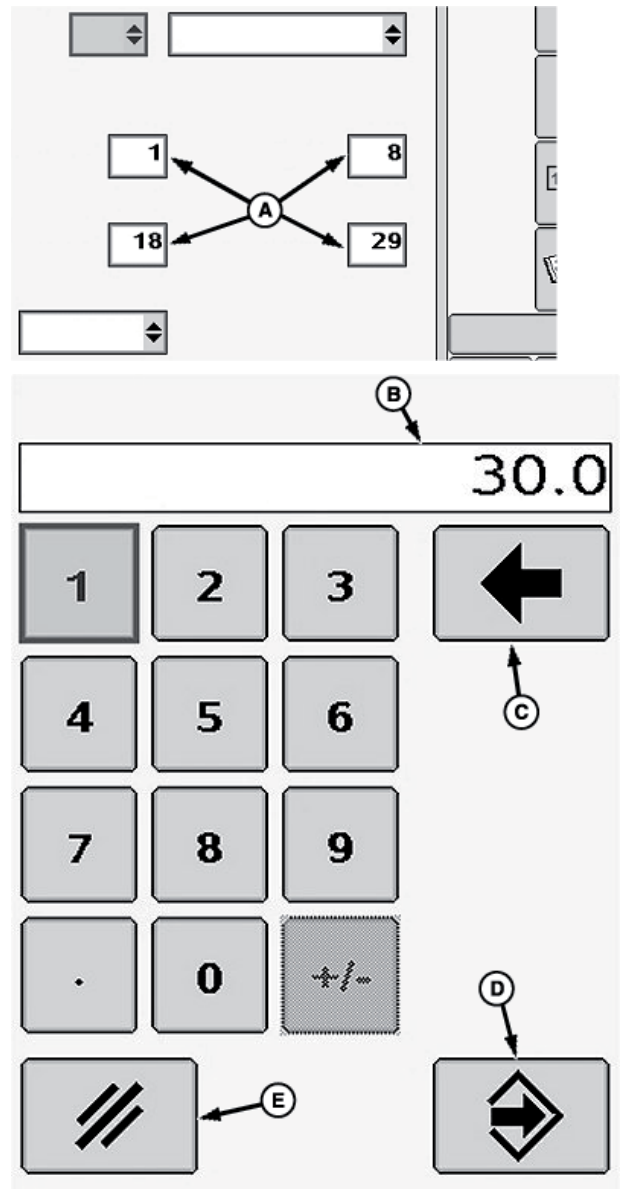
OUO6074,0000FA5 -40-16OCT08-1/5

## 入力ボックス

入力ボックス (A) では数値入力が可能です。

- **入力ボックス**を選択するとテンキーが表示されます。必要な値を選択します。入力した値はバウンディングボックス (B) に表示されます。
- **バックスペース** (C) ボタンを押すと、選択した値がクリアされます。
- **入力** (D) ボタンを押すと、値が確定します。
- **クリア** (E) ボタンを押すと、新しい値を確定せずにキーパッドがオフになります。

A : 入力ボックス  
B : バウンディングボックス  
C : バックスペース  
D : 入力  
E : キャンセル



テンキー

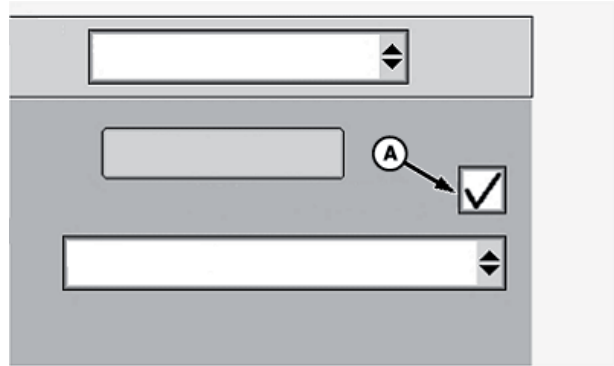
次のページへ

OUO6074,0000FA5 -40-16OCT08-2/5

## チェックボックス

チェックボックス (A) を使用すると、1 つのアイテムをアクティブ化または非アクティブ化できます。チェックマークはその機能がアクティブであることを示します。チェックボックスにマークがない場合、その機能は非アクティブです。

A : チェックボックス



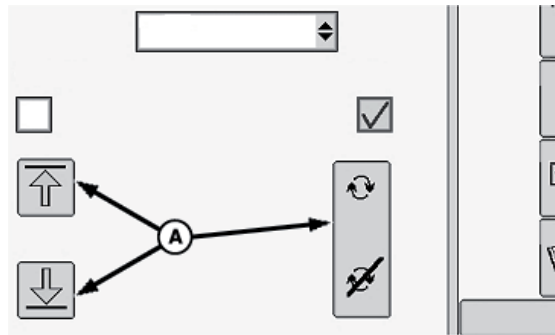
チェックボックスの例

OUO6074,0000FA5 -40-16OCT08-3/5

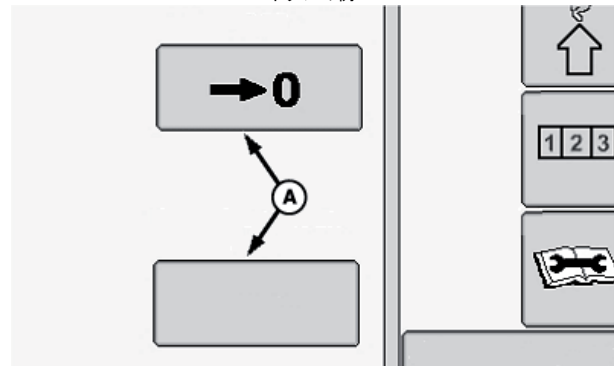
## ボタン

ボタンにはさまざまな形状、大きさ、イメージがあります。文字の書かれたボタンもあります。いずれかのボタン (A) を押すと、その機能がアクティブになります。

A : ボタン



ボタンの例



ボタンの例

次のページへ

OUO6074,0000FA5 -40-16OCT08-4/5



カスタム入力キーボード

A : リターンキー  
B : 配列切替

C : 大文字・小文字切替  
D : シンボル切替

#### カスタム入力キーボード

入力ボックスやドロップダウンボックスの中には、編集またはカスタムを選択できるものがあります。編集またはカスタムを選択すると、データ入力用のキーボードが表示されます。リターン (A) ボタンを押すと、カーソルは次の行に移動します。配

列切替 (B) ボタンは、キーボードの配列を標準の **qwerty** 配列、アルファベット順の配列間で切り替えます。**大文字・小文字切替** (C) ボタンは、大文字と小文字を切り替えます。**シンボル切替** (D) ボタンは、文字のキーボードとシンボルのキーボード間を切り替えます。

## 画面レイアウトマネージャ

**重要：**播種機画面はフルスクリーン表示またはハーフスクリーン表示のみ可能です。エラーメッセージはハーフスクリーンでは表示されません。音響警報によってエラーが通知された場合は、フルスクリーン表示に戻ってメッセージを確認してください。

1. プライマリメニューボタンを選択します。
2. レイアウトマネージャボタンを選択します。
3. ドロップダウンメニューからページ番号を選択します。
4. 画面の右側からレイアウトパターン (A) を選択します。
5. ホームページコレクションに含めるチェックボックス (D) を選択します。オンにするとこのページがコレクションに追加されます。オフにするとコレクションからページが除去されます。

6. 変更する画面領域 (B) を選択します。

注記：シングルウィンドウレイアウトを選択した場合は、オプションを選択してから**入力**ボタンを選択します。プレビューを選択する必要はありません。

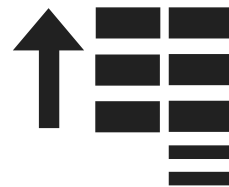
7. この画面領域で選択できるオプションのみ表示されます。**オプション**または**戻る**ボタンを選択します。
8. オプションを選択すると、選択アイテムのプレビューが表示されます。**プレビュー**を選択してそれが正しいことを確認するか、**戻る**ボタンを選択します。

9. **入力**ボタンを選択します。

10. 変更する別の画面領域を選択します。すべてのエリアを選択するまで続けます。

11. アクティブなホームページをすべて表示するには、**ホーム**ボタン (C) を繰り返し選択します。

- A：レイアウトパターン  
B：選択エリア  
C：ホームボタン  
D：ホームページコレクションボックス



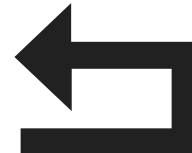
プライマリメニュー



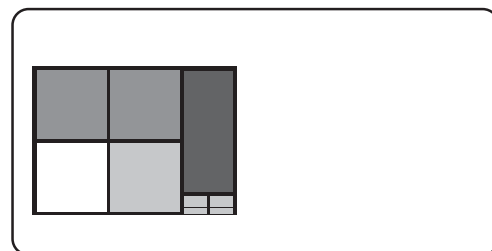
入力



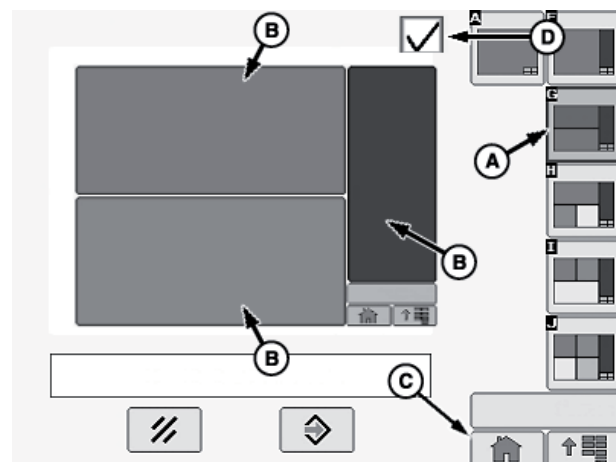
キャンセル



戻る



レイアウトマネージャボタン



OUO6074,0001045 -40-11MAR09-1/1

## 画面のナビゲーション

注記: 競合するディスプレイでも同じような情報が表示されますが、ナビゲーション手順は異なる場合があります。具体的な使用法については、各ディスプレイのオペレータマニュアルを参照してください。

### メインメニュー

ボタンとソフトキーは外見が似ています。ボタンは単純に機能をアクティブにしたり、新しい画面へ移動します。ソフトキーは設定やデータ入力可能な画面を開きます。

**プライマリメニュー** (A) ボタンを押すと、各モニター用の選択可能なボタンのある画面へ移動します。

ボタンを選択して希望のアプリケーションへ移動してください。いくつかの例を挙げて説明します。

- (B) 播種機アプリケーションページを開きます。種々の播種機機能があります。
- (C) Performance Monitor Totals (パフォーマンスモニタートータル) ページを開きます。トラクターの種々のパフォーマンス値を利用できます。
- (D) Display Main (ディスプレイメイン) ページを開きます。種々のモニター機能があります。
- (E) Message Center ページを開きます。種々のメッセージがあります。

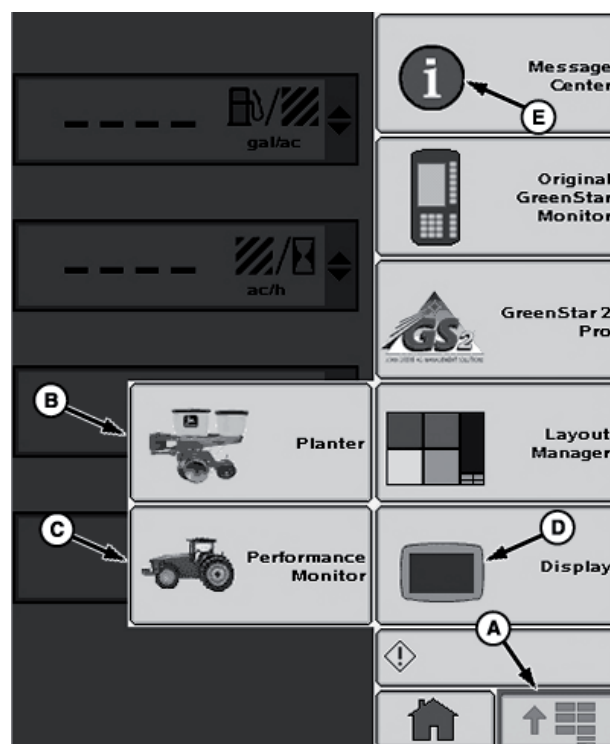
次の画面領域の情報では、英語をふだん使用しないオペレータが英語表示の画面を使用するときに役立つ対訳を示します。リストの左側は画面に表示される英文のまま、リストの右側はこのマニュアルの他の部分と共に翻訳されたものです。オペレータは画面に表示される英文とリストの左側の英文を付き合わせ、その対訳を参照してください。

### 画面領域情報

**Planter** : 播種機

**Performance Monitor** : パフォーマンスモニター

**Message Center** : メッセージセンター



メニューボタン

- A : プライマリメニュー
- B : 播種機アプリケーションボタン
- C : パフォーマンスモニターボタン
- D : ディスプレイボタン
- E : メッセージセンターボタン

**Original GreenStar Monitor** : Original GreenStar モニター  
**GreenStar 2 Pro** : GreenStar 2 Pro  
**Layout Manager** : レイアウトマネージャ  
**Display** : ディスプレイ

次のページへ

OUC6074,0000FA7 -40-11MAR09-1/5

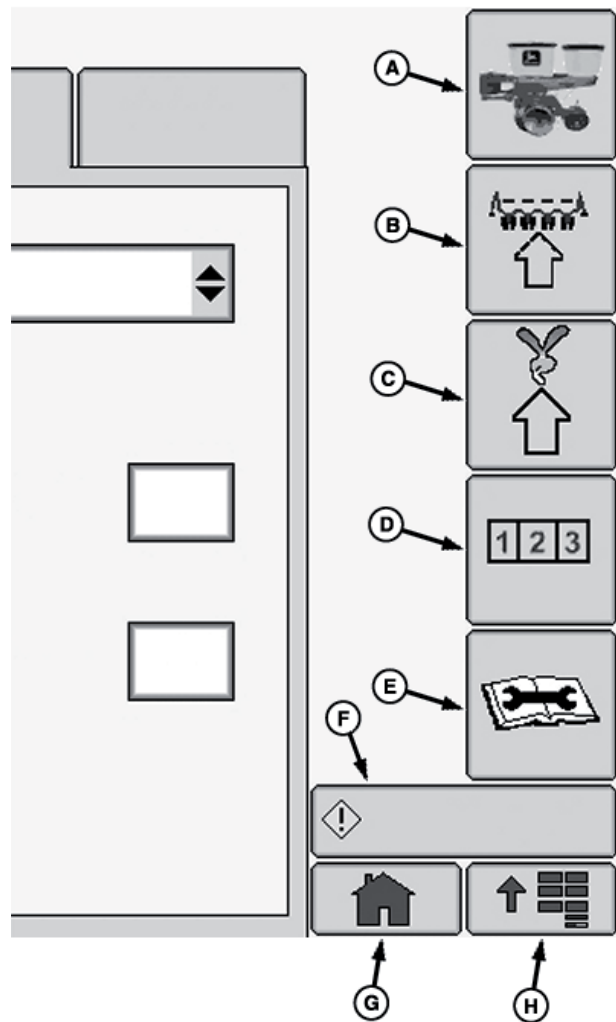
## 播種機アプリケーション画面

ソフトキー (A)~(E) を選択すると、播種機のさまざまな画面へ移動します。各画面上部のタイトル (I) はソフトキーの名前と対応しています。

いずれかの画面が表示されると、プライマリメニューに戻らなくても、同じアプリケーション内の別のソフトキーを選択できます。たとえば、現在の画面がすでに「Planter : Rates (播種機：レート)」画面であるとして。手順で**プライマリメニュー**ボタン (H)、**播種機**ボタン、**構成**ソフトキー (B) の順に押して「播種機：構成画面」へ進むように示されている場合、代わりに**構成**ソフトキーを押してください。ディスプレイはすでに播種機画面なので、プライマリメニューから始める必要はありません。

- (A) メインの播種機画面 (実行ページと通常呼ばれています) に移動します。
- (B) フレーム、センサー、駆動の構成用の画面に移動します。
- (C) 農作物、レート構成用の画面に移動します。
- (D) トータル、計算の画面に移動します。
- (E) 読み値とテスト用の診断画面に移動します。
- (F) メッセージセンターに移動します。
- (G) ホーム画面に移動します。
- (H) 種々のアプリケーションボタンを使用してプライマリメニュー画面に移動します。

- A: メインのソフトキー
- B: 構成ソフトキー
- C: レートソフトキー
- D: トータルソフトキー
- E: 診断ソフトキー
- F: メッセージセンターボタン
- G: ホームボタン
- H: メニューボタン
- I: タイトル



Planter - Diagnostics

Readings Tests

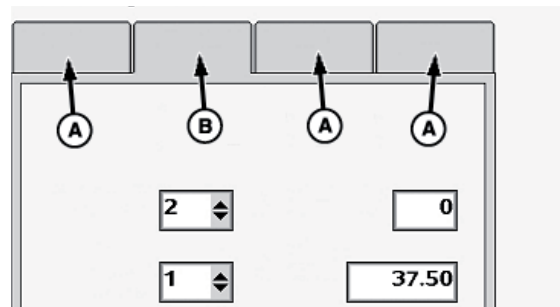
ソフトキーのタイトル

OOU6074,0000FA7 -40-11MAR09-2/5

## 機能タブ

画面上の種々のオプションをアクティブにするには、**タブ**を選択します。

- A: アクティブではないタブ
- B: アクティブなタブ



次のページへ

OOU6074,0000FA7 -40-11MAR09-3/5

### ナビゲーション例 A:

アクティブなモニターで使用する次の手順を参照してください。

1. プライマリメニューボタン (A) を選択します。
2. 播種機アプリケーションボタン (B) を選択します。
3. 構成ソフトキー (C) を選択します。Planter : Configuration (D) という画面タイトルが表示されます。
4. Sensor (センサー) タブ (E) を選択します。
5. ドロップダウンボックス (F) から **Seed** を選択します。
6. Row (条) 入力ボックス (G) を選択し、個々の条番号を入力します。
7. On または Off チェックボックス (H) を選択して、選択した条を構成します。

#### 画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成

Sensor : センサー

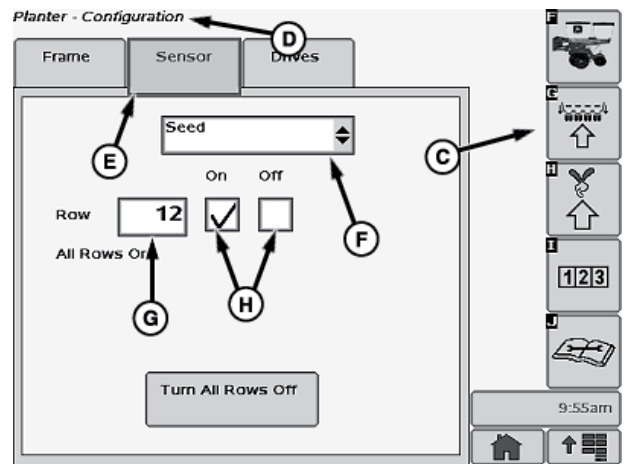
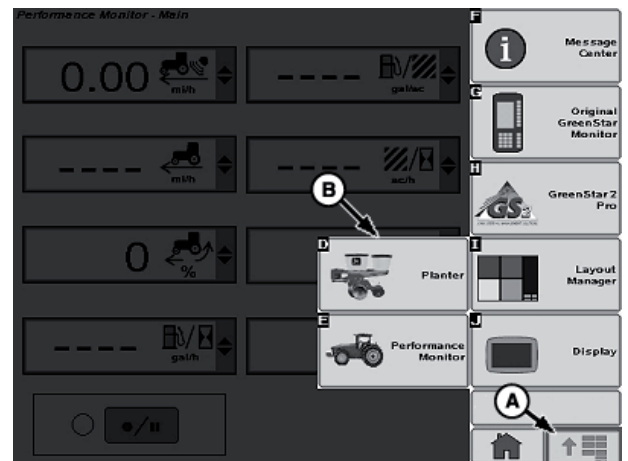
Seed : 種子

Row : 条

On : オン

Off : オフ

- A : プライマリメニューボタン  
 B : 播種機アプリケーションボタン  
 C : 構成ソフトキー  
 D : 播種機構成画面  
 E : センサータブ  
 F : ドロップダウンボックス  
 G : 条入力ボックス  
 H : オン、オフチェックボックス



次のページへ

OOU6074,0000FA7 -40-11MAR09-4/5

### ナビゲーション例 B:

このマニュアルで使用するすべての手順は、前ページのナビゲーション例 A を簡略化したものです。次の手順はナビゲーション例 A の簡略化の例です。**太字テキスト**は選択可能な画面アイテムです。矢印 (→) は順次選択する画面アイテムを示します。共通のボタン、ソフトキー、画面タイトルを覚えると、作業完了までに必要な解読時間をこのやり方によって短縮できます。ディスプレイに目的の画面が表示されている場合、プライマリメニューから始める必要はありません。

アクティブなモニターを使用してディスプレイとこのナビゲーション方法に慣れてください。画面アイテムを習得するまでは、必要に応じてこのセクション前述の説明を読み返してください。

1. **プライマリメニュー** → **播種機**ボタン → **構成** ソフトキー → Sensor (**センサー**) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Seed (種子)** を選択します。
3. **Row (条)** 入力ボックスを選択し、個々の条番号を入力します。**On** または **Off** チェックボックスを選択して、選択した条を構成します。

#### 画面領域情報

**Planter Configuration** : 播種機構成

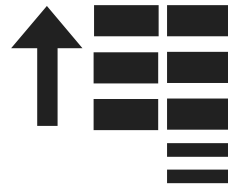
**Sensor** : センサー

**Seed** : 種子

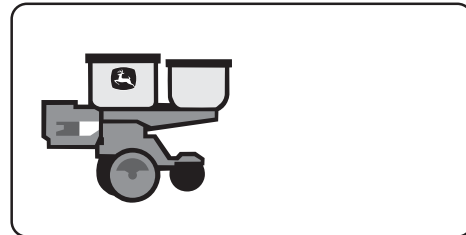
**Row** : 条

**On** : オン

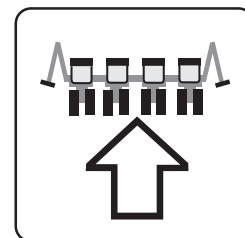
**Off** : オフ



メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー

OUO6074,0000FA7 -40-11MAR09-5/5

## モニターの設定

### 輝度、音量、色調の構成

1. メニュー → ディスプレイボタン → ディスプレイソフトキーを選択します。
2. 輝度レベルは2つから選択できます。日中／夜間ボタンを選択して、日中レベルと夜間レベルの画面輝度を切り替えます。画面上部の太陽と月のシンボルが交互にハイライトされて、アクティブな輝度を示します。日中レベルが選択された状態で**プラス (+)**、**マイナス (-)** ボタンを押して日中のバックライトレベルを調整します。「夜間」に切り替え、プラス、マイナスのボタンで異なるバックライトレベルを調整します。
3. **瞬暗**ボタンを選択すると、画面は完全に暗くなります。再度明るくするには、画面のどこかにタッチするか (タッチスクリーンのみ)、いずれかのボタンを選択します。
4. プラス、マイナスボタンを選択して **Volume** インジケータを調整します。
5. チェックボックスを選択して、アイテムが選択されたときの **Highlight Color** を選択します。
6. モニターが互換性のあるキャビンに取り付けられている場合は、**Sync With Cab** チェックボックスを使用できます。このチェックボックスをオンにして、このディスプレイからキャビンのライトも制御します。

#### 画面領域情報

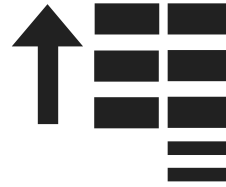
**Display Main** : ディスプレイメイン

**Backlight** : バックライト

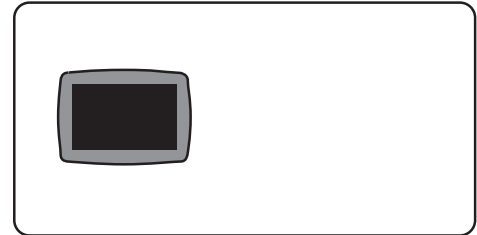
**Volume** : 音量

**Highlight Color** : ハイライト色

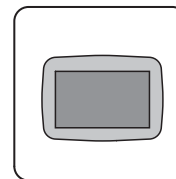
**Sync With Cab** : キャビンと同期



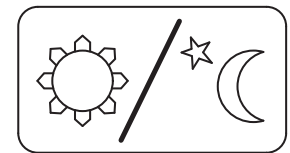
メニュー



ディスプレイボタン



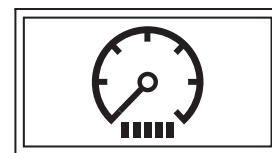
ディスプレイソフトキー



日中／夜間ボタン



目盛インジケータ

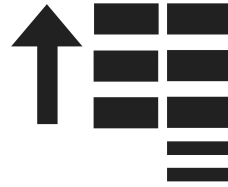


瞬暗ボタン

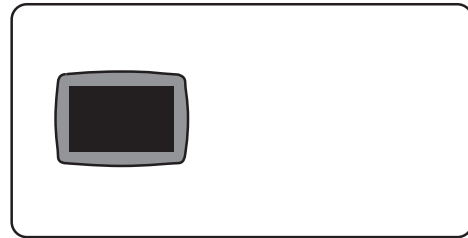
OUO6064,00001EA-40-29JUN10-1/1

## 言語と測定単位の構成

1. メニュー → ディスプレイボタン → 設定ソフトキーを選択します。
2. **Regional (地域)** タブを選択します。
3. 各ドロップダウンボックスから、**Country (国)**、**Language (言語)**、**Numeric Format (数字のフォーマット)**、**Units (単位)** を選択します。オプションごとに異なる測定単位を選択するには、次のように行います。
4. **Units (単位)** タブを選択します。
5. 各ドロップダウンボックスを選択し、測定単位を選択します。すべての単位を 1 つのタイプに変更するには、**Regional (地域)** タブ → **Units (単位)** → 何らかのオプションを選択します。



メニュー



ディスプレイボタン



設定ソフトキー

### 画面領域情報

**Display Settings** : ディスプレイの設定

**Regional** : 地域

**Country** : 国

**Language** : 言語

**Numeric Format** : 数値の形式

**Units** : 単位

**Metric** : メートル法

**Imperial** : ヤード・ポンド法

**US** : 米国

**Units of Measure** : 測定単位

**Distance** : 距離

**Area** : 面積

**Volume** : 音量

**Mass** : 質量

**Temperature** : 温度

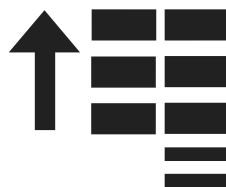
**Pressure** : 圧力

**Force** : 力

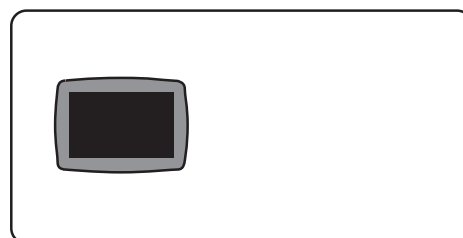
OUO6064,00001EB -40-29JUN10-1/1

## 日付と時刻の構成

1. メニュー → ディスプレイボタン → 設定ソフトキーを選択します。
2. **Time/Date (時刻／日付)** タブを選択します。
3. **Date** の各ドロップダウンボックスを選択し、月、日、年を選択します。
4. **Date Format** ドロップダウンボックスを選択し、希望の形式を選択します。
5. 地域で現在夏時間を使用している場合は、**Daylight Savings Time** チェックボックスをオンにします。夏時間が変更になったときは、このボックスを選択すると時刻がすぐに変わります。
6. 24 時間時計を使用するには、**24 Hour Clock** チェックボックスをオンにします。
7. **Time (時刻)** の入力ボックスを選択し、時間と分を入力します。ドロップダウンボックスから **a.m. (午前)** または **p.m. (午後)** を選択します。
8. GPS を装備している場合は、以下を実行します。
  - a. **GPS Time Sync** チェックボックスをオンにして時刻を同期させます。
  - b. **GMT Offset** ドロップダウンボックスを選択し、現在地でのグリニッジ標準時との時刻の差を示す数字を選択します。
  - c. **Local Offset** ドロップダウンボックスを選択して、現在の位置が現地の時間帯から何分過ぎているかを入力します。



メニュー



ディスプレイボタン



設定ソフトキー

### 画面領域情報

**Display Settings** : ディスプレイの設定

**Time/Date** : 時刻と日付

**Date** : 日付

**Date Format** : 日付の形式

**MM** : 月

**DD** : 日

**YYYY** : 年

**Time** : 時刻

**24 Hour Clock** : 24 時間時計

**Daylight Savings Time** : 夏時間

**GMT Offset** : グリニッジ標準時オフセット

**Local Offset** : ローカルオフセット

**GPS Time Sync** : GPS 時間同期

## タッチスクリーンの校正

1. メニュー → ディスプレイボタン → 診断ソフトキーを選択します。
2. **Tests (テスト)** タブを選択します。
3. **Color Test** ボタンを選択します。はっきりした 3 色 (赤、青、緑) が 5 秒間表示されます。この 3 色が表示されない場合は、John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。
4. **Touchscreen Test (タッチスクリーンテスト)** を選択し、画面で不具合のあると思われる領域にタッチします。ターゲットの画像が指先に表示されます。画面にタッチしてもターゲットの画像が表示されない場合は、John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。
5. **Touchscreen Calibration (タッチスクリーンの校正)** ボタンを選択します。
6. 画面に表示される各 X マークにタッチします。数個の X マークが順次表示され、校正の成否を示す画面が表示されます。

プライマリメニューボタンを選択してタッチスクリーンテストを終了し、必要な画面またはアプリケーションに戻ります。

### 画面領域情報

**Display :** ディスプレイ

**Display Diagnostics :** ディスプレイの診断

**Tests :** テスト

**Color Test :** 色調テスト

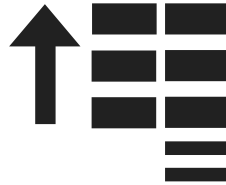
**Touchscreen Test :** タッチスクリーンテスト

**Touchscreen Calibration :** タッチスクリーンの校正

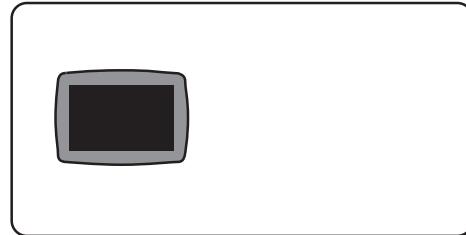
**Calibration Successful :** 校正成功

**Calibration Unsuccessful :** 校正失敗

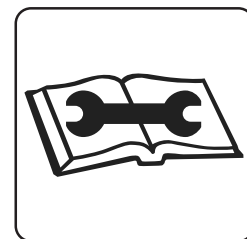
**Reset Touchscreen Calibration :** タッチスクリーン校正のリセット



メニュー



ディスプレイボタン



診断ソフトキー

## パフォーマンスモニター

### パフォーマンスモニターでのインプリメント幅の点検

現在の幅をパフォーマンスモニターで表示するには、メニュー → パフォーマンスモニター (Performance Monitor) アプリケーション → 設定ソフトキーを選択します。

インプリメント幅が、インプリメント幅のアイコンの横に表示されます。

GreenStar™ ディスプレイではパフォーマンスモニターは2つのモードで動作できます。ベーシックパフォーマンスモニター (BPM : Basic Performance Monitor) モードは、GreenStar™ ディスプレイを備えたすべての基本機器に組み込まれています。アドバンストパフォーマンスモニター (APM : Advanced Performance Monitor) はトラクターアプリケーションの1つで、特定の John Deere 車両に接続された場合のみ使用できます。

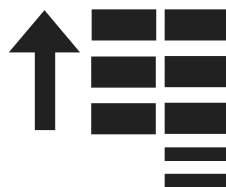
John Deere 7000、7010、8000、8010、8020、9000、9020 シリーズのトラクターはベーシックパフォーマンスモニターで動作します。

インプリメント幅は播種機からベーシックパフォーマンスモニターに送られ、播種機がトラクターに接続されている間は変更できません。

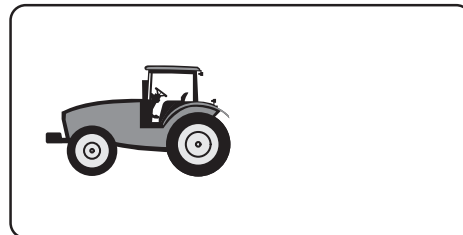
**重要：** ツールアプリケーションでインプリメント幅を変更した場合 (たとえばスプリットロー播種機でトウモロコシから大豆に変更した場合)、電源をオフ、オンして新しい設定を有効にしてください。

アドバンストパフォーマンスモニターは John Deere 6020、6030、7020、7030、8030、8R、9030 シリーズのトラクターで使用可能です。

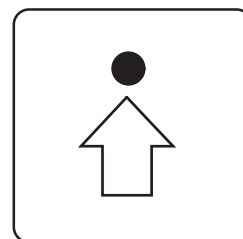
詳細については、各 GreenStar ディスプレイのオペレータマニュアルを参照してください。



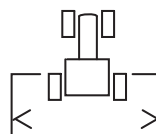
メニュー



パフォーマンスモニターボタン



設定ソフトキー



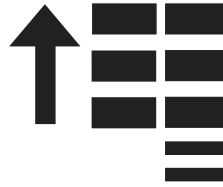
インプリメント幅

OUO6064,00001FC -40-09JUL10-1/1

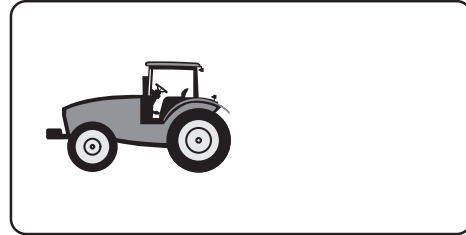
## レーダーの構成

メニュー → パフォーマンスモニターボタン → 設定ソフトキーを選択します。

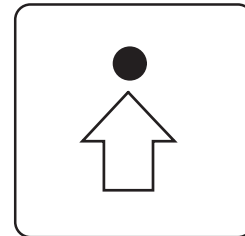
- 工場取り付けトラクターレーダーを装備した John Deere™ の 00、10、20 シリーズトラクターの場合は、**GPS or Ground Radar Connected to Display** チェックボックスをオフにします。
- GreenStar™ キャビンハーネスに直接接続されたレーダーを装備した、00 シリーズより前の John Deere™ トラクターの場合は、**GPS or Ground Radar Connected to Display** チェックボックスをオンにします。
- GreenStar™ キャビンハーネスに直接接続されたレーダーを装備した他社のトラクターの場合は、**GPS or Ground Radar Connected to Display** チェックボックスをオンにします。
- John Deere 30 シリーズ以降のトラクターの場合は、この手順は不要で、このチェックボックスをオンにできません。
- TECU を備えた (ISO 11783 準拠の) 他社のトラクターの場合は、この手順は不要で、このチェックボックスをオンにできません。
- 対地速度情報源として GPS を使用している場合は、GreenStar™ ディスプレイのオペレータマニュアルを参照するか、John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。さまざまな構成が可能です。



メニュー



パフォーマンスモニターボタン



設定ソフトキー



「GPS or Ground Radar Connected to Display (GPS または地上レーダーがディスプレイに接続されている)」チェックボックス

John Deere は Deere & Company の商標です。  
GreenStar は Deere & Company の商標です。

OUO6064,00001EF -40-30JUN10-1/1

## レーダーの校正

**重要：**校正は現場の播種条件下で実行してください。すべてのタイヤはオペレータマニュアル記載の基準値まで空気を入れてください。タイヤの側壁に記載されたレベルまで入れないでください。

システムの正確な動作は、正確なレーダーの校正にかかっています。

トラクターシステムに組み込まれたレーダーもあります。トラクターのオペレータマニュアルに従って校正してください。

GreenStar™ ハーネスに直接接続されているレーダーは次の手順で校正します。GreenStar™ ハーネスに直接接続されているレーダーの例として、Dickey John™ レーダーがあります。

1. **メニュー** → **パフォーマンスモニターボタン** → **設定** ソフトキーを選択します。
2. **Radar Connected To Display (レーダーがディスプレイに接続されている)** チェックボックスをオンにします。
3. **レーダー校正** ボタンを選択します。
4. 画面に表示される次の 3 ステップの手順に従います。

手順 1：122 m (400 ft) のコースを測定し、マークを付けます。トラクターに荷重をかけずに、時速約 3.2km (2 mph) で走行します。コースの一方の端に付けたマークを前輪が横切るときに、**レーダー校正** ボタンを選択します。

手順 2：速度を維持します。コースのもう一方の端に付けたマークを前輪が横切るときに、**レーダー校正** ボタンを選択します。

手順 3：校正が成功または失敗します。手順を繰り返すための**戻る**ボタン、または手順を完了するための**入力**ボタンが表示されます。

**Radar connected to display：**レーダーがディスプレイに接続されている

**Calibrate Radar：**レーダーの校正

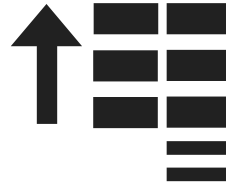
**Start Calibration at beginning of course：**コースの先頭で校正を開始する

**Stop Calibration at end of course：**コースの終点で校正を終了する

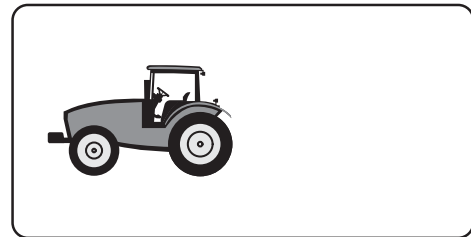
**Calibration not successful. Repeat process：**校正失敗。手順を繰り返す

**Calibration successful：**校正成功

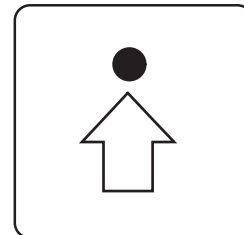
GreenStar は Deere & Company の商標です。



メニュー



パフォーマンスモニターボタン



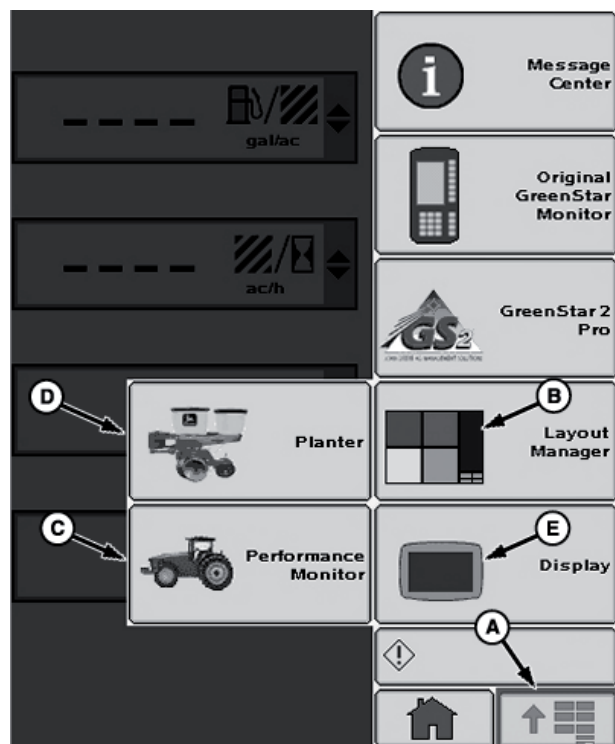
設定ソフトキー



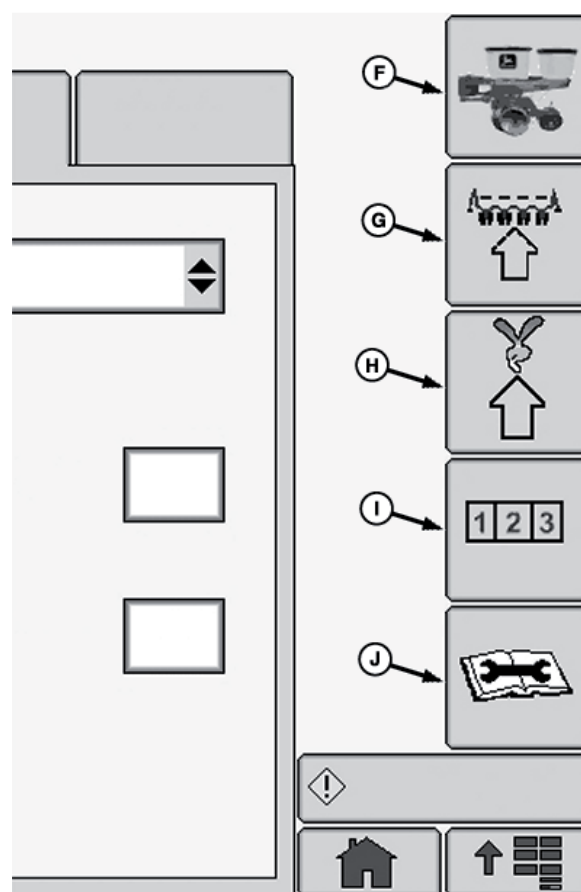
レーダー校正ボタン

## クイックリファレンスと播種機の既定の設定

### 接地輪駆動式機械のクイックリファレンス設定



メインメニュー画面



播種機アプリケーション画面

A: メインメニュー  
B: レイアウトマネージャ  
C: パフォーマンスモニター

D: 播種機アプリケーション  
E: ディスプレイアプリケーション  
F: 播種機メイン

G: 播種機構成  
H: 播種機レート  
I: 播種機トータル

J: 播種機診断

以下のクイックリファレンスは、オペレータがこのマニュアルに目を通し、理解していることを前提としています。一部のボタンイメージは、思いだせるようにこのページに掲載します。

特定の情報を最初に設定しておくことが必要な項目もあります。クイックリファレンスは順番に従ってください。

| クイックリファレンス                   |                                                                                                |
|------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 画面レイアウト                      | Select (選択) メニュー → Layout Manager (レイアウトマネージャ) ボタン → レイアウトパターンを選択する。                           |
| → 画面領域                       | アプリケーションを割り当てる画面の領域を選択する。                                                                      |
| → Application (アプリケーション) ボタン | 選択した領域で使用できるアプリケーションのみが選択肢として表示される。いずれかを選択する。                                                  |
| → Application (アプリケーション) 画面  | 確定するにはアプリケーション画面を選択する。変更するにはその他の画面領域を選択する。終了するには入力を選択する。                                       |
| パフォーマンスモニター                  | メニュー → パフォーマンスモニターボタン → 設定ボタンを選択する。モニターリセットボタンを万押しした場合、これらの値は消去される。                            |
| → チェックボックス                   | 播種機アプリケーションに GPS またはレーダーが直接接続されているかどうかを選択する。オンは、接続されていることを示す。オフは、レーダーがトラクターシステムに組み込まれていることを示す。 |
| → 入力ボックス                     | インプリメント幅が播種機モニターに示される播種機幅に合致するかを確認。合致しない場合は電源をオフ、オンする。                                         |
| → Calibrate (校正) ボタン         | ディスプレイにレーダーが接続されている場合は、校正手順に従う。                                                                |
| 播種機駆動系の構成                    | 選択メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Drive Configuration (駆動構成) ドロップダウン → 設定ボタンを選択する。  |
| → Drive Source (駆動源)         | Ground Driven (接地輪駆動)。駆動源を変更すると、すべての設定データが失われる。                                                |

次のページへ

OOU6064,00005B3 -40-10NOV11-1/3

## クイックリファレンスと播種機の既定の設定

| クイックリファレンス                                |                                                                                                                                       |                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
|-------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| → Meter Type (メータータイプ)                    | Vacuum (真空式) または Mechanical (機械式)                                                                                                     |                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| 播種機駆動セクションの構成                             | 選択メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Drive Sections (駆動セクション) ドロップダウンボックス → 設定ボタンを選択する。                                       |                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| → セクションの数                                 | 機械のセクション数を入力する。                                                                                                                       |                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| → RowCommand™                             | アクティブにするにはチェックボックスをオンにする。                                                                                                             |                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
|                                           | → 入力ボタンを選択する。                                                                                                                         |                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| 播種機 RowCommand™ の構成                       | 選択メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Drive Sections (駆動セクション) → Row Control Sections (条コントロールセクション) ドロップダウンボックス → 設定ボタンを選択する。 |                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| → Number of Sections (セクション数) 入力ボックス      | 必要な機械の RowCommand™ セクション数を入力する。                                                                                                       |                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| → 次のページボタン                                | 現在のセクションでの最終条を入力する。                                                                                                                   |                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| → 次のページボタン                                | 追加するセクションの値を入力する。                                                                                                                     |                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| → 入力ボタン                                   |                                                                                                                                       |                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| フレーム構成                                    | メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Frame (フレーム) タブ → Frame Configuration (フレーム構成) を選択する。                                                       |                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| → Row Configuration (条構成) ドロップダウンボックス     | 播種機のデザインに応じて、シングルロー (Single Row)、スプリットロー (Split Row)、またはツインロー (Twin Row) を選択する。                                                       |                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| → Rows (条) 入力ボックス                         | 条の総数を入力する。総数とは、播種機がスプリットロー機またはツインロー機でも、条の内半分が現在はアクティブでも、すべての条を意味する。                                                                   |                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| → Row Spacing (条間隔) 入力ボックス                | 条間隔を入力する。間隔とは、2 つの隣り合った条の間の距離を意味する。スプリットロー機またはツインロー機でアクティブではない条を飛ばし、次にアクティブな条までの間隔を入力するわけではない。                                        |                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| → Planter Width (播種機幅)                    | 播種機の幅を示された単位で入力する。電源をオフ、オンする。                                                                                                         |                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| → Clutch Disconnect Warning (クラッチ切断警告)    | 機械に複数の幅のクラッチ切断が装備されており、アクティブでない条があるときに警告を出したい場合は、このチェックボックスをオンにする。                                                                    |                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| → Transport mode (移動モード) ボタン              | 機械の移動時に押すと、播種機コントローラが静粛モードになる。移動モードを無効にするまで、播種機からの警告は出ず、播種機の機能は無効になる。                                                                 |                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| 播種機センサーの構成                                | → Sensor (センサー) タブ                                                                                                                    |                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| → Seed (種子)                               | → Row (条) 入力ボックス                                                                                                                      | 特定の条センサーを設定するときに使用する。このページではスプリットローまたはツインローの構成は変更しない。条番号を入力し、条のオン、オフチェックボックスを選択する。他の条にも同様の操作をする。ページ下部のボタンでは、すべての条のセンサーをオンまたはオフにできる。                                                                                                                                                                      |
|                                           | → Headland Warning Suppression (枕地警告抑止) チェックボックス                                                                                      | このチェックボックスをオンにすると、播種機が上昇している場合の Rows Not Planting 警告が抑止される。                                                                                                                                                                                                                                              |
| → Vacuum (真空)                             | → Sensors (センサー): ドロップダウン                                                                                                             | 機械に装備されている真空センサーの数を選択する。                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
|                                           | → Sensor (センサー)                                                                                                                       | 真空はオフにしておく必要がある。各センサーを 1 つずつ選択し、入力ボックスに較正值を入力する。John Deere のセンサーは 5.66。センサー読み値をゼロにするにはゼロボタンを選択する。次のセンサーを選択し、操作を繰り返す。                                                                                                                                                                                     |
| → Fertilizer (肥料)                         | → Sensors (センサー): ドロップダウン                                                                                                             | 機械に装備されている肥料センサーの数を選択する。                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
|                                           | → High Pressure (高圧)                                                                                                                  | アラームを発する値を入力する。                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
|                                           | → Sensor (センサー)                                                                                                                       | システムに残っている液圧を解放する必要がある。各センサーを 1 つずつ選択し、入力ボックスに較正值を入力する。John Deere のセンサーは 37.50。センサー読み値をゼロにするにはゼロボタンを選択する。次のセンサーを選択し、操作を繰り返す。                                                                                                                                                                             |
| → Height (高さ) (RowCommand™ がオンになっている場合のみ) | → Common (共通) または Separate (個別) チェックボックス                                                                                              | Common (共通) の場合はバリアブルレートモーターに単一の起動/停止高さを設定する。Separate (個別) の場合はバリアブルレートモーターの起動/停止高さを個別に設定する。                                                                                                                                                                                                             |
|                                           | 完全上昇、下降の較正                                                                                                                            | 機械を完全に上昇させ、上昇済みボタン (上向き矢印) を選択する。入力を選択する。圃場で前進走行しながら機械を完全に下降させ、下降済みボタン (下向き矢印) を選択する。入力を選択する。                                                                                                                                                                                                            |
|                                           | 起動/停止点の設定                                                                                                                             | <b>Common (共通):</b> 起動/停止ボタンを選択する。機械を正しい高さまで上昇させ、Start/Stop Height (起動/停止高さ) ボタンを選択するか、入力ボックスに値を入力する。入力を選択する。<br><b>Separate (個別):</b> 起動/停止ボタンを選択する。下降済み位置から、機械をモーター停止点まで上昇させ、Stop Height (停止高さ) ボタンを選択するか、入力ボックスに値を入力する。上昇済み位置から、機械をモーター起動点まで下降させ、Start Height (起動高さ) ボタンを選択するか、入力ボックスに値を入力する。入力を選択する。 |
| → Tractor Speed (トラクター速度)                 | Auto (自動) チェックボックスをオンにすると、ディスプレイが最適な対地速度情報源を決定できるようになる (推奨)。オフにすると、ドロップダウンが表示される。ドロップダウンメニューを選択し、センサー情報源を選択する。                        |                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |

次のページへ

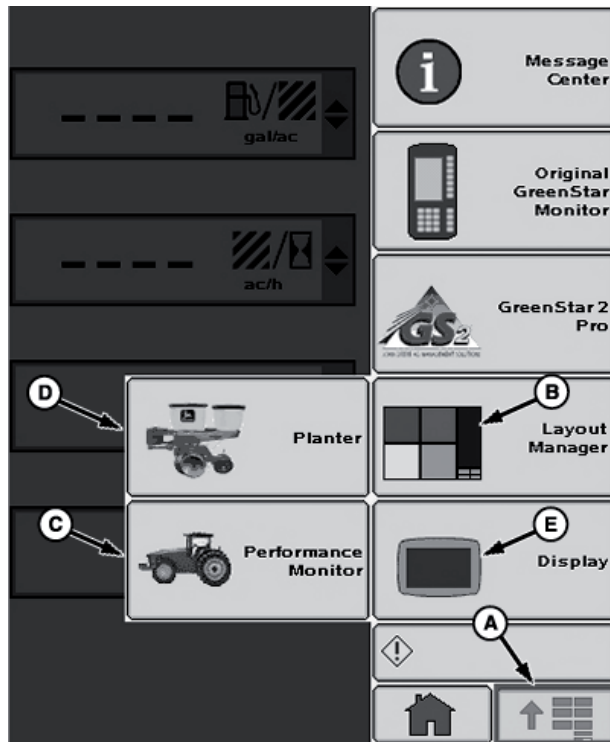
OUO6064,00005B3 -40-10NOV11-2/3

# クイックリファレンスと播種機の既定の設定

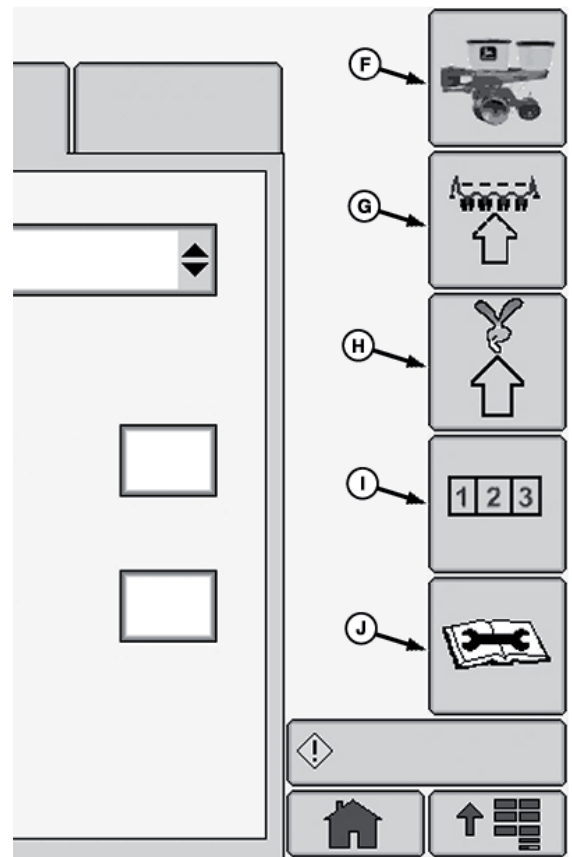
| クイックリファレンス                                        |                                                      |                                                                                             |
|---------------------------------------------------|------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------|
| 種子レートの構成                                          | → 速度ソフトキー                                            |                                                                                             |
| → Crop Name (農作物名) ドロップダウン                        | トウモロコシ、大豆、またはいずれかのカスタム農作物名を選択する。                     |                                                                                             |
| → Edit Crop Name (農作物名の編集)                        | ドロップダウンで農作物名を選択して編集する。                               |                                                                                             |
| → Target (ターゲット) 入力ボックス                           | 目標レートをプログラムする。                                       |                                                                                             |
| → High and Low (高、低) 入力ボックス                       | 自動的に 10%上と下の値が設定される。ボックスを選択して変更する。                   |                                                                                             |
| → Population Adjust (種子密度の調整)                     | 圃場で種子レートのチェック後補正值を入力する。                              |                                                                                             |
| → Rows Planting (播種条) チェックボックス                    | スプリットロー機およびツインロー機構成でのみ表示される。これらのボックスでアクティブな播種条を選択する。 |                                                                                             |
| 播種機の計算                                            | → Totals Softkey (トータルソフトキー)                         |                                                                                             |
| → Seed Estimator (種子推定量)                          | → Calculators (計算) タブ<br>→ Seed Estimator (種子推定量)    | Bag (バッグ)、Unit (ユニット)、Weight (重量) の 3 種類の推定方法から選択する。すべての値を入力して結果を確認する。詳細は「カウンターと計算」セクション参照。 |
| → Transmission Sprocket Calculator (繰出装置スプロケット計算) | → Calculators (計算) → Seed Transmission (種子繰出装置)      |                                                                                             |
|                                                   | → Target Population (目標種子密度) 入力ボックス                  | 目標種子密度を入力する。                                                                                |
|                                                   | → Disk Type (ディスクタイプ) ドロップダウン                        | メーターに取り付けられている真空式ディスクタイプを選択するか、リストの下部でフィンガービックアップまたはラジアルビーンを選択する。                           |
|                                                   | → Seed Disk (種子ディスク) ドロップダウン (真空のみ)                  | メーターに取り付けられているディスクを選択する。                                                                    |
| → Vacuum Calculator (真空計算) (真空メーターの設定時のみの真空メーター)  | → Calculators (計算) タブ → Vacuum (真空)                  |                                                                                             |
|                                                   | → 上部ドロップダウン                                          | Vacuum (真空式) を選択する。                                                                         |
|                                                   | → Seeds per kg (lb) (キログラム (ポンド) あたりの種子数) 入力ボックス     | kg (lb) あたりの種子数を入力する。                                                                       |
|                                                   | → Disk Type (ディスクタイプ) ドロップダウン                        | メーターでのディスクタイプを選択する。                                                                         |
|                                                   | → Seed Disk (種子ディスク) ドロップダウン                         | ディスクを選択する。開始点として推奨値に真空を設定する。                                                                |
| 肥料計算                                              | → Calculators (計算) タブ → Fertilizer (肥料)              |                                                                                             |
|                                                   | → Model (モデル) ドロップダウン                                | 播種機のモデルを選択する。                                                                               |
|                                                   | → Rate (レート) (gal./ac)                               | 施肥率を設定する。                                                                                   |
|                                                   | Target Speed (目標速度) (mph)                            | トラクターの目標移動速度を設定する。                                                                          |
| 面積計算                                              | → Totals (トータル) タブ                                   | 任意の入力ボックスを選択する。値を変更するか、ゼロボタンでゼロ設定をする。                                                       |
| 診断                                                |                                                      |                                                                                             |
| Diagnostic (診断) ソフトキー<br>→ Readings (読み値) タブ      | → Hardware/Software (ハードウェア/ソフトウェア)                  | システムのデータを表示する。コントローラを 2 つ以上備えた大型の播種機では、ドロップダウンから各コントローラを個別に選択する。                            |
|                                                   | → Sensors/Status (センサー/ステータス) ドロップダウン                | プログラムされたセンサー読み値を確認する。                                                                       |
|                                                   | → System Voltages (システム電圧)                           | システムのデータを表示する。                                                                              |
| → Tests (テスト) → Top (トップ) ドロップダウン                 | → Seed Tube Sensor (種子チューブセンサー)                      | モニターの検出した種子センサーをテストする。                                                                      |
|                                                   | → Seed Drop (種子ドロップ)                                 | 種子センサーが種子を正確に検出しているかをテストする。                                                                 |
|                                                   | → Timed Seed Drop (定周期種子ドロップ)                        | シングルローユニットの種子レートをテストする。                                                                     |
|                                                   | → VRD Events Log (VRD イベントログ)                        |                                                                                             |
|                                                   | → VRD Motor/Valve Flush (VRD モーター/バルブ空気抜き)           | VRD 油圧システムからのエア抜きに使用する。                                                                     |
|                                                   | → Diagnostics Code (診断コード)                           |                                                                                             |
|                                                   | → Rotate Meters (メーター回転)                             | 圃場で機械を牽引せずにドリルのシャフトとメーターの回転を確認する。                                                           |
|                                                   | Row Clutches (条クラッチ) テスト                             | 各 RowCommand™ 条クラッチ回路のテストに使用する。                                                             |
|                                                   | Row Clutch Self-test (条クラッチセルフテスト)                   | すべての RowCommand™ クラッチのテストに使用する。                                                             |

OUC6064,00005B3 -40-10NOV11-3/3

## VRD 機のクイックリファレンスの設定



メインメニュー画面



播種機アプリケーション画面

A : メインメニュー  
B : レイアウトマネージャ  
C : パフォーマンスモニター

D : 播種機アプリケーション  
E : ディスプレイアプリケーション  
F : 播種機メイン

G : 播種機構成  
H : 播種機レート  
I : 播種機トータル

J : 播種機診断

以下のクイックリファレンスは、オペレータがこのマニュアルに目を通し、理解していることを前提としています。一部のボタンイメージは、思いだせるようにこのページに掲載します。

特定の情報を最初に設定しておくことが必要な項目もあります。クイックリファレンスは順番に従ってください。

| クイックリファレンス                   |                                                                                                   |
|------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 画面レイアウト                      | 選択メニュー → レイアウトマネージャボタン → レイアウトパターンを選択する。                                                          |
| → 画面領域                       | アプリケーションを割り当てる画面の領域を選択する。                                                                         |
| → Application (アプリケーション) ボタン | 選択した領域で使用できるアプリケーションのみが選択肢として表示される。いずれかを選択する。                                                     |
| → Application (アプリケーション) 画面  | 確定するにはアプリケーション画面を選択する。変更するにはその他の画面領域を選択する。終了するには入力を選択する。                                          |
| パフォーマンスモニター                  | メニュー → パフォーマンスモニターボタン → 設定ボタンを選択する。モニターリセットボタンを万一押した場合、これらの値は消去される。                               |
| → チェックボックス                   | 播種機アプリケーションに GPS またはレーダーが直接接続されているかどうかを選択する。オンは、接続されていることを示す。オフは、レーダーがトラクターシステムに組み込まれていることを示す。    |
| → 入力ボックス                     | インプリメント幅が播種機モニターに示される播種機幅に合致するかを確認。合致しない場合は電源をオフ、オンする。                                            |
| → Calibrate (校正) ボタン         | ディスプレイにレーダーが接続されている場合は、校正手順に従う。                                                                   |
| 播種機駆動系の構成                    | 選択メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Drive Configuration (駆動構成) ドロップダウンボックス → 設定ボタンを選択する。 |
| → Drive Source (駆動源)         | → Variable Rate (バリエイブルレート) 駆動源を変更すると、すべての設定データが失われる。                                             |
| → Meter Type (メータータイプ)       | Vacuum (真空式) または Mechanical (機械式)                                                                 |

次のページへ

OUC6064,00005B4 -40-10NOV11-1/4

## クイックリファレンスと播種機の既定の設定

| クイックリファレンス                                          |                                                                                                            |                                                                                                                                                     |
|-----------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| → 条ユニットタイプ                                          | MaxEmerge™ または Pro-Series™                                                                                 |                                                                                                                                                     |
| → QS Enabled (QS 有効)                                | チェックボックスがオンの場合、クイックスタートが有効であることを示す (推奨)。オフの場合、無効であることを示す。                                                  |                                                                                                                                                     |
| 播種機駆動セクションの構成                                       | 選択メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Drive Sections (駆動セクション) ドロップダウンボックス → 設定ボタンを選択する。            |                                                                                                                                                     |
| → Number of Sections (セクション数) 入力ボックス                | 示されたものと異なる場合は播種機に装備されているバリアブルレートモーターの数を入力する。                                                               |                                                                                                                                                     |
| → RowCommand™                                       | チェックボックスがオンの場合、RowCommand™ が有効であることを示す。オフの場合、無効であることを示す。                                                   |                                                                                                                                                     |
| → デュアルレンジ駆動システム                                     | チェックボックスがオンの場合、デュアルレンジ駆動システムが有効であることを示す。オフの場合、無効であることを示す。(ツインロー機のみ)                                        |                                                                                                                                                     |
| → 次のページボタン                                          | 最初のモーターの値を入力ボックスに入力する。                                                                                     |                                                                                                                                                     |
| → Start Row (開始条)                                   | 条番号を入力する。(複数のモーターがある場合のみ、セクションは選択可能。既定値は条 1)                                                               |                                                                                                                                                     |
| → End Row (終了条)                                     | 条番号を入力する。                                                                                                  |                                                                                                                                                     |
| → モーターズプロケット                                        | モーターズプロケットの歯数を入力する。                                                                                        |                                                                                                                                                     |
| → Middle Driven (中間被駆動) (デュアルレンジ駆動システムが有効な場合のみ表示)   | スプロケットの歯数を入力する。                                                                                            |                                                                                                                                                     |
| → Middle Driver (中間ドライバー) (デュアルレンジ駆動システムが有効な場合のみ表示) | スプロケットの歯数を入力する。                                                                                            |                                                                                                                                                     |
| → Final Driven (最終被駆動)                              | 最終スプロケットの歯数を入力する。                                                                                          |                                                                                                                                                     |
| → Cluth Disconnect (クラッチ切断)                         | 左、右、両方を選択するか、何も選択しない。                                                                                      |                                                                                                                                                     |
| → 次のページボタン                                          | 他のモーターの値を入力する。                                                                                             |                                                                                                                                                     |
| → 入力ボタン                                             |                                                                                                            |                                                                                                                                                     |
| 播種機 RowCommand™ の構成                                 | 選択メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Row Control Sections (条コントロールセクション) ドロップダウンボックス → 設定ボタンを選択する。 |                                                                                                                                                     |
| → Number of Sections (セクション数) 入力ボックス                | 必要な機械の RowCommand™ コントロールセクション数を入力する。                                                                      |                                                                                                                                                     |
| → 次のページボタン                                          | 現在のセクションでの最終条を入力する。                                                                                        |                                                                                                                                                     |
| → 次のページボタン                                          | 追加するセクションの値を入力する。                                                                                          |                                                                                                                                                     |
| → 入力ボタン                                             |                                                                                                            |                                                                                                                                                     |
| フレーム構成                                              | メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Frame (フレーム) タブ → Frame Configuration (フレーム構成) を選択する。                            |                                                                                                                                                     |
| → Row Configuration (条構成) ドロップダウンボックス               | 播種機のデザインに応じて、シングルロー (Single Row)、スプリットロー (Split Row)、またはツインロー (Twin Row) を選択する。                            |                                                                                                                                                     |
| → Rows (条) 入力ボックス                                   | 条の総数を入力する。総数とは、播種機がスプリットロー機またはツインロー機でも、条の内半分が現在はアクティブでも、すべての条を意味する。                                        |                                                                                                                                                     |
| → Row Spacing (条間隔) 入力ボックス                          | 条間隔を入力する。間隔とは、2 つの隣り合った条の間の距離を意味する。スプリットロー機またはツインロー機でアクティブではない条を飛ばし、次にアクティブな条までの間隔を入力するわけではない。             |                                                                                                                                                     |
| → Planter Width (播種機幅)                              | 播種機の幅を示された単位で入力する。電源をオフ、オンする。                                                                              |                                                                                                                                                     |
| → Clutch Disconnect Warning (クラッチ切断警告)              | 機械に複数の幅のクラッチ切断が装備されており、アクティブでない条があるときに警告を出したい場合は、このチェックボックスをオンにする。                                         |                                                                                                                                                     |
| → Transport mode (移動モード) ボタン                        | 機械の移動時に押すと、播種機コントローラが静粛モードになる。移動モードを無効にするまで、播種機からの警告は出ず、播種機の機能は無効になる。                                      |                                                                                                                                                     |
| 播種機センサーの構成                                          | → Sensor (センサー) タブ                                                                                         |                                                                                                                                                     |
| → Seed (種子)                                         | → Row (条) 入力ボックス                                                                                           | 特定の条センサーを設定するときに使用する。このページではスプリットローまたはツインローの構成は変更しない。条番号を入力し、条のオン、オフチェックボックスを選択する。他の条にも同様の操作をする。ページ下部のボタンでは、すべての条のセンサーをオンまたはオフにできる。                 |
|                                                     | Headland Warning Suppression (枕地警告抑止) チェックボックス                                                             | このチェックボックスをオンにすると、播種機が上昇している場合の Rows Not Planting 警告が抑止される。                                                                                         |
| → Vacuum (真空)                                       | → Sensors (センサー): ドロップダウン                                                                                  | 機械に装備されている真空センサーの数を選択する。                                                                                                                            |
|                                                     | → Sensor (センサー)                                                                                            | 真空はオフにしておく必要がある。各センサーを 1 つずつ選択し、入力ボックスに較正値を入力する。John Deere のセンサーには 5.66 (ヤード・ポンド法)、または 143.76 (メートル法)。センサー読み値をゼロにするにはゼロボタンを選択する。次のセンサーを選択し、操作を繰り返す。 |
| → Fertilizer (肥料)                                   | → Sensors (センサー): ドロップダウン                                                                                  | 機械に装備されている肥料センサーの数を選択する。                                                                                                                            |

次のページへ

OUO6064,00005B4 -40-10NOV11-2/4

## クイックリファレンスと播種機の既定の設定

| クイックリファレンス                                                 |                                                                                                          |                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
|------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                                            | → Sensor (センサー)                                                                                          | システムに残っている液圧を解放する必要がある。各センサーを 1 つずつ選択し、入力ボックスに較正值を入力する。John Deere のセンサーには 37.50 (ヤード・ポンド法)、または 258.55 (メートル法)。センサー読み値をゼロにするにはゼロボタンを選択する。次のセンサーを選択し、操作を繰り返す。                                                                                                                                                |
| → Height (高さ) (RowCommand™ がオンになっている場合のみ)                  | → Common (共通) または Separate (個別) チェックボックス                                                                 | Common (共通) の場合はバリエブルレートモーターに単一の起動/停止高さを設定する。Separate (個別) の場合はバリエブルレートモーターの起動/停止高さを個別に設定する。                                                                                                                                                                                                               |
|                                                            | 完全上昇、下降の較正                                                                                               | 機械を完全に上昇させ、上昇済みボタン (上向き矢印) を選択する。入力を選択する。圃場で前進走行しながら機械を完全に下降させ、下降済みボタン (下向き矢印) を選択する。入力を選択する。                                                                                                                                                                                                              |
|                                                            | 起動/停止点の設定                                                                                                | <b>Common (共通)</b> : 起動/停止ボタンを選択する。機械を正しい高さまで上昇させ、Start/Stop Height (起動/停止高さ) ボタンを選択するか、入力ボックスに値を入力する。入力を選択する。<br><b>Separate (個別)</b> : 起動/停止ボタンを選択する。下降済み位置から、機械をモーター停止点まで上昇させ、Stop Height (停止高さ) ボタンを選択するか、入力ボックスに値を入力する。上昇済み位置から、機械をモーター起動点まで下降させ、Start Height (起動高さ) ボタンを選択するか、入力ボックスに値を入力する。入力を選択する。 |
| → Tractor Speed (トラクター速度)                                  | Auto (自動) チェックボックスをオンにすると、ディスプレイが最適な対地速度情報源を決定できるようにする (推奨)。オフにすると、ドロップダウンが表示される。ドロップダウンを選択し、センサー源を選択する。 |                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| 種子レートの構成                                                   | → 速度ソフトキー                                                                                                |                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| → Crop Name (農作物名) ドロップダウン                                 | トウモロコシ、大豆、またはいずれかのカスタム農作物名を選択する。                                                                         |                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| → Edit Crop Name (農作物名の編集) ボタン                             | ドロップダウンで農作物名を選択して編集する。                                                                                   |                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| → Show Rates (レートを表示) ボタン                                  | (すべてのモーターに同一のレート、または各モーターに個別のレート)                                                                        |                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
|                                                            | → Change Rates (レート変更) ボタン                                                                               | すべてのレートを変更する。                                                                                                                                                                                                                                                                                              |
|                                                            | → Rate (レート) ドロップダウン                                                                                     | レートを選択して変更する。RX にはレート 6 を使用。                                                                                                                                                                                                                                                                               |
|                                                            | → Motor (モーター) ドロップダウン                                                                                   | 複数のモーターが装備されており、各モーターでレートが異なる場合。モーターを選択してレートを設定する。<br><b>Use one rate for all motors (すべてのモーターに同一のレートを使用)</b> のボックスが選択されていない場合にのみ表示される。                                                                                                                                                                    |
|                                                            | → On : Off (オン/オフ) ドロップダウン                                                                               | 表示されるレートを設定するか、または画面を実行するかどうかを設定する。                                                                                                                                                                                                                                                                        |
|                                                            | → Target (ターゲット) 入力ボックス                                                                                  | 選択したモーターに、目標レートをプログラムする。                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
|                                                            | → High and Low (高、低) 入力ボックス                                                                              | 自動的に 10% 上と下の値が設定される。ボックスを選択して変更する。                                                                                                                                                                                                                                                                        |
|                                                            | → 入力ボタン                                                                                                  | プログラムを保存する。                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
| → Use One Rate for All Motors (すべてのモーターに同じレートを使用) チェックボックス | 機械に複数のモーターが装備されている場合にのみ表示される。機械すべてに 1 つのレートを使用する場合にオンにする。各モーターに異なるレートを使用する場合はオフにする。                      |                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| → Disk Type (ディスクタイプ) ドロップダウン                              | ディスクまたはメーターのタイプを選択する。Custom (カスタム) が選択されている場合は、一回転ごとの種子、穴の数を入力する。                                        |                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| → Seed Disk (種子ディスク) ドロップダウン (真空のみ)                        | メーターに取り付けられているディスクを選択する。                                                                                 |                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| → Population Adjust (種子密度の調整) 入力ボックス                       | 圃場で種子レートのチェック後補正值を入力する。                                                                                  |                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| → Rows Planting (播種条) チェックボックス                             | スプリットロー機およびツインロー機構成でのみ表示される。これらのボックスでアクティブな播種条を選択する。                                                     |                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| 播種機の計算                                                     | → Totals Softkey (トータルソフトキー)                                                                             |                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
| 面積計算                                                       | → Totals (トータル) タブ                                                                                       | 任意の入力ボックスを選択する。値を変更するか、ゼロボタンでゼロ設定をする。                                                                                                                                                                                                                                                                      |
| 種子推定量                                                      | → Calculators (計算) タブ<br>→ Seed Estimator (種子推定量)                                                        | Bag (バッグ)、Unit (ユニット)、Weight (重量) の 3 種類の推定方法から選択する。すべての値を入力して結果を確認する。詳細は「カウンターと計算」セクション参照。                                                                                                                                                                                                                |
| Vacuum Calculator (真空計算) (真空式メーター設定時の真空式メーターのみ)            | → Calculators (計算) タブ → Vacuum (真空)                                                                      |                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
|                                                            | → 上部ドロップダウン                                                                                              | Vacuum (真空式) を選択する。                                                                                                                                                                                                                                                                                        |
|                                                            | → Seeds per kg (lb) (キログラム (ポンド) あたりの種子数) 入力ボックス                                                         | kg (lb) あたりの種子数を入力する。                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
|                                                            | → Disk Type (ディスクタイプ) ドロップダウン                                                                            | メーターでのディスクタイプを選択する。                                                                                                                                                                                                                                                                                        |

次のページへ

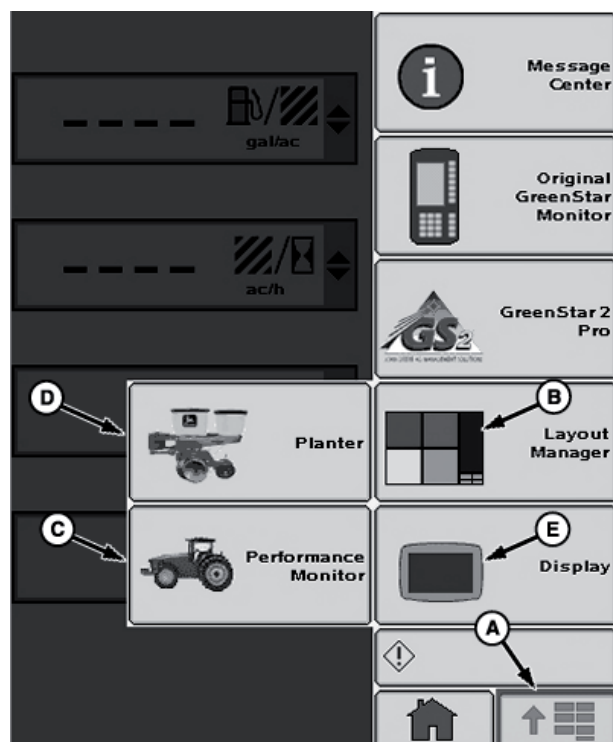
OUO6064,00005B4 -40-10NOV11-3/4

## クイックリファレンスと播種機の既定の設定

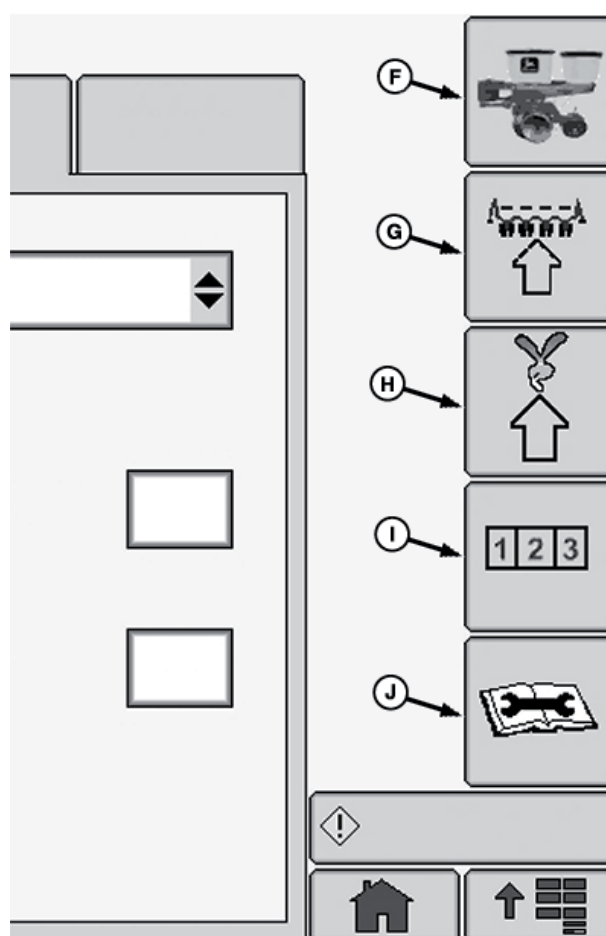
| クイックリファレンス |                                                 |                                            |                                                                                                      |
|------------|-------------------------------------------------|--------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|            |                                                 | → Seed Disk (種子ディスク) ドロップダウン               | ディスクを選択する。開始点として推奨値に真空を設定する。                                                                         |
| 肥料計算       |                                                 | → Calculators (計算) タブ<br>→ Fertilizer (肥料) |                                                                                                      |
|            |                                                 | → Model (モデル) ドロップダウン                      | 播種機のモデルを選択する。                                                                                        |
|            |                                                 | → Rate (レート) (gal/ac)                      | 施肥率を設定する。                                                                                            |
|            |                                                 | Target Speed (目標速度) (mph)                  | トラクターの目標移動速度を設定する。                                                                                   |
| 診断         |                                                 |                                            |                                                                                                      |
|            | → Diagnostic (診断) ソフトキー<br>→ Readings (読み値) タブ。 | → Hardware/Software (ハードウェア/ソフトウェア)        | システムのデータを表示する。コントローラを 2 つ以上備えた大型の播種機では、ドロップダウンから各コントローラを個別に選択する。                                     |
|            |                                                 | → Sensors/Status (センサー/ステータス) ドロップダウン      | プログラムされたセンサー読み値を確認する。                                                                                |
|            |                                                 | → System Voltages (システム電圧)                 | システムのデータを表示する。                                                                                       |
|            |                                                 | → VRD Data (VRD データ) ドロップダウン               | センサー読み値を確認する。Target RPM (目標とする回転数) が CAL となっている場合は、VRD をアクティブにした状態で機械を圃場で短距離走行する。この手順により、モーターが校正される。 |
|            | → Tests (テスト) → Top (トップ) ドロップダウン               | → Seed Tube Sensor (種子チューブセンサー)            | モニターの検出した種子センサーをテストする。                                                                               |
|            |                                                 | → Seed Drop (種子ドロップ)                       | 種子センサーが種子を正確に検出しているかをテストする。                                                                          |
|            |                                                 | → Timed Seed Drop (定周期種子ドロップ)              | シングルローユニットで種子レートをテストする。                                                                              |
|            |                                                 | → VRD Events Log (VRD イベントログ)              |                                                                                                      |
|            |                                                 | → VRD Motor/Valve Flush (VRD モーター/バルブ空気抜き) | VRD 油圧システムからのエア抜きに使用する。                                                                              |
|            |                                                 | → Diagnostics Code (診断コード)                 |                                                                                                      |
|            |                                                 | → Rotate Meters (メーター回転)                   | 圃場で機械を牽引せずにドリルのシャフトとメーターの回転を確認する。                                                                    |
|            |                                                 | Row Clutches (条クラッチ) テスト                   | 各 RowCommand™ 条クラッチ回路のテストに使用する。                                                                      |
|            |                                                 | Row Clutch Self-test (条クラッチセルフテスト)         | すべての RowCommand™ クラッチのテストに使用する。                                                                      |

OUO6064,00005B4 -40-10NOV11-4/4

## Seedstar™ XP のその他のクイックリファレンス設定



メインメニュー画面



播種機アプリケーション画面

A: メインメニュー  
B: レイアウトマネージャ  
C: パフォーマンスモニター

D: 播種機アプリケーション  
E: ディスプレイアプリケーション  
F: 播種機メイン

G: 播種機構成  
H: 播種機レート  
I: 播種機トータル

J: 播種機診断

以下のクイックリファレンスは、オペレータがこのマニュアルに目を通し、理解していることを前提としています。一部のボタンイメージは、思いだせるようにこのページに掲載します。

特定の情報を最初に設定しておくことが必要な項目もあります。クイックリファレンスは順番に従ってください。

| クイックリファレンス          |                                  |                                                                                               |
|---------------------|----------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------|
| 下向き力の概要、実行画面        | → アクティブ PDF チェックボックス。            | 選択してアクティブ下向き力を有効または無効にするアクティブ PDF 対応播種機のみで表示される。無効にすると、下向き力の表示値は PDF 空気圧センサーから得られた読み値に切り替わる。  |
| 播種機センサーの構成          | → Sensor (センサー) タブ               |                                                                                               |
| → Down Force (下向き力) | → Sensors (センサー): ドロップダウン        | 機械に装備されている下向き力センサーの数を選択する。                                                                    |
|                     | → Sensor (センサー) ドロップダウン          | センサーを選択する。                                                                                    |
|                     | → Row (条) ドロップダウン                | 条を選択する。                                                                                       |
|                     | → Rank (ランク) ドロップダウン             | ランクを選択する。ランクドロップダウンボックスは、Frame Configuration (フレーム構成) 画面でスプリットロー (Split Row) を選択した場合にのみ表示される。 |
|                     | → チェックボックス                       | センサーを有効または無効にする。                                                                              |
|                     | → Calibration Value (較正值) 入力ボックス | 各ゲージホイール下向き力センサーに較正值を入力する。John Deere™ センサーには 1394。                                            |

次のページへ

OUO6064,00005B5 -40-10NOV11-1/2

## クイックリファレンスと播種機の既定の設定

| クイックリファレンス                                   |                                               |  |                                                              |
|----------------------------------------------|-----------------------------------------------|--|--------------------------------------------------------------|
|                                              | → ゼロボタン                                       |  | 各ゲージホイール下向き力センサーをゼロにする。                                      |
| → Ride Quality (ライドクオリティ)                    | → Sensors (センサー) : ドロップダウン                    |  | 機械に装備されているライドクオリティセンサーの数を選択する。                               |
|                                              | → Sensor (センサー) ドロップダウン                       |  | センサーを選択する。                                                   |
|                                              | → Row (条) ドロップダウン                             |  | 条を選択する。                                                      |
|                                              | → チェックボックス                                    |  | センサーを有効または無効にする。                                             |
| PDF 空気圧 (設定点下向き力)                            | → Calibration Value (校正値) 入力ボックス              |  | 空気圧センサーが実際の空気圧値の決定に使用する値を構成する。<br>John Deere™ センサーの校正値は 494。 |
|                                              | → Continue (続行ボタン) Button                     |  | このボタンを選択して、空気圧センサーのゼロ調整を行う。                                  |
| PDF 空気圧 (アクティブ下向き力 1 ランク)                    | → Number of Ranks (ランク数) ドロップダウンボックス          |  | ランクを選択する。                                                    |
|                                              | → Calibration Value (校正値) 入力ボックス              |  | 空気圧センサーが実際の空気圧値の決定に使用する値を構成する。<br>John Deere™ センサーの校正値は 494。 |
|                                              | → Continue (続行ボタン) Button                     |  | このボタンを選択して、空気圧センサーのゼロ調整を行う。                                  |
| PDF 空気圧 (アクティブ下向き力 2 ランク)                    | → Number of Ranks (ランク数) ドロップダウンボックス          |  | ランクを選択する。                                                    |
|                                              | → Sensor (センサー) ドロップダウンボックス                   |  | センサーを選択する。                                                   |
|                                              | → Calibration Value (校正値) 入力ボックス              |  | 空気圧センサーが実際の空気圧値の決定に使用する値を構成する。<br>John Deere™ センサーの校正値は 494。 |
|                                              | → Continue (続行ボタン) Button                     |  | このボタンを選択して、空気圧センサーのゼロ調整を行う。                                  |
| 診断                                           |                                               |  |                                                              |
| Diagnostic (診断) ソフトキー<br>→ Readings (読み値) タブ | → Sensors/Status (センサー/ステータス)                 |  | プログラムされたセンサー読み値を確認する。                                        |
|                                              | → System Voltages (システム電圧)                    |  | システムのデータを表示する。                                               |
|                                              | 下向き力                                          |  | 下向き力センサーの圧力と電圧を表示する。                                         |
|                                              | ライドクオリティ                                      |  | ライドクオリティセンサーの割合を表示する。                                        |
| 播種機概要 : ユーザー設定                               | → Screen Scan (画面スキャン) ボタンを選択して 4 秒間押したままにする。 |  |                                                              |
| アラームと限度値の設定ページ                               | → SeedStar™ XP ボタンのいずれかを選択し、4 秒間押したままにする。     |  |                                                              |

OUC6064,00005B5 -40-10NOV11-2/2

## 播種機の既定値

### 真空センサー

John Deere™ 真空センサーの既定の校正値は 5.66 です。

### 画面領域情報

### Planter Configuration : 播種機構成

Frame : フレーム

Sensor : センサー

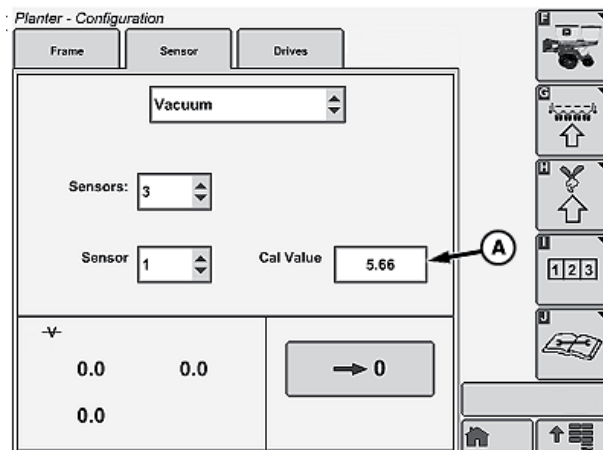
Drives : 駆動

Vacuum : 真空式

Sensors : センサー

Cal Value : 校正値

A : 校正値



次のページへ

OUC6064,00005F4 -40-10NOV11-1/6

## 肥料センサー

John Deere™ 肥料センサーの既定の較正值は 37.50 です。

画面領域情報

**Planter Configuration** : 播種機構成

**Frame** : フレーム

**Sensor** : センサー

**Drives** : 駆動

**Fertilizer** : 肥料

**Sensors** : センサー:

**High Pressure** : 高圧

**Cal Value** : 較正值

**Pressure** : 圧力

A : 較正值

OUO6064,00005F4 -40-10NOV11-2/6

## 下向き力センサー

John Deere™ 下向き力センサーの既定の較正值は 1394.00 です。

画面領域情報

**Planter Configuration** : 播種機構成

**Frame** : フレーム

**Sensor** : センサー

**Drives** : 駆動

**Down Force** : 下向き力

**# of Sensors** : センサー数

**Sensors** : センサー

**Row** : 条

**Rank** : ランク

**Enable** : 有効化

**Cal Value** : 較正值

**Load** : 負荷

A : 較正值

次のページへ

OUO6064,00005F4 -40-10NOV11-3/6

## 空気圧式下向き力空気圧センサー

John Deere™ 空気圧式下向き力空気圧センサーの既定の較正值は 494.00 です。

### 画面領域情報

**Planter Configuration** : 播種機構成

**Frame** : フレーム

**Sensor** : センサー

**Drives** : 駆動

**PDF Air Pressure** : 空気圧式下向き力空気圧

**# of Ranks** : ランク数

**Cal Value** : 較正值

**PDF 1** : 空気圧式下向き力センサー 1

**PDF 2** : 空気圧式下向き力センサー 2

**To Zero Air Pressure Sensor** : 空気圧センサーのゼロ調整

**Relieve Air Pressure and Press Continue** : 空気圧を解放し、「続行」を押してください

**A** : 較正值

Planter - Configuration

Frame Sensor Drives

PDF Air Pressure

# of Ranks 1

Sensor 1

Cal Value 494.00

(lbs) PDF 0

To zero Air Pressure Sensor: Relieve Air Pressure and Press Continue.

設定点 PDF 空気圧センサー

Planter - Configuration

Frame Sensor Drives

PDF Air Pressure

# of Ranks 1

Sensor 1

Cal Value 494.00

(lbs) PDF 0

To zero Air Pressure Sensor: Relieve Air Pressure and Press Continue.

アクティブ PDF 空気圧センサー (1 ランク)

Planter - Configuration

Frame Sensor Drives

PDF Air Pressure

# of Ranks 2

Sensor 2

Cal Value 494.00

(lbs) PDF 1 0 PDF 2 0

To zero Air Pressure Sensor: Relieve Air Pressure and Press Continue.

アクティブ PDF 空気圧センサー (2 ランク)

次のページへ

OU06064,00005F4 -40-10NOV11-4/6

## 播種機概要：ユーザー設定

画面スキャン遅延の既定の設定は 5 秒です。

### 画面領域情報

**Planter Configuration**：播種機構成

**Planter at a Glance：User Settings**：播種機概要：ユーザー設定

**Pages**：ページ

**Population**：種子密度

**Singulation**：シンギュレーション

**Spacing**：間隔

**Down Force**：下向き力

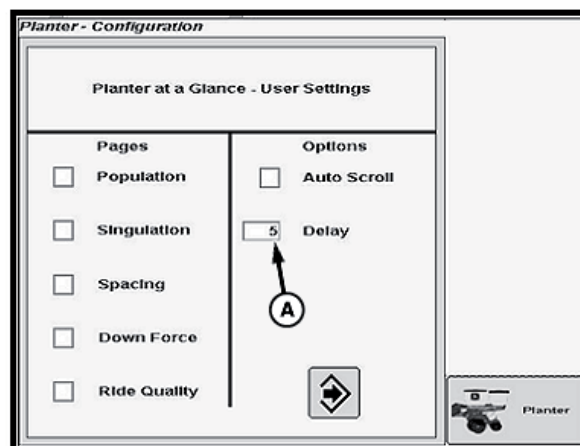
**Ride Quality**：ライドクオリティ

**Options**：オプション

**Auto Scroll**：自動スクロール

**Delay**：遅延

A：画面スキャン遅延



OUO6064,00005F4 -40-10NOV11-5/6

## アラームと限度値の設定

シンギュレーションアラーム設定の既定値は 92% です。

種子間隔変動係数アラーム設定の既定値は 0.35 です。

ライドクオリティアラーム設定の既定値は 90% です。

ステップ値の既定の設定は 5 です。

アクティブ PDF 一時停止タイマーの既定値は 5 秒です。

高マージンアラーム設定の既定値は、75% (131 lb) です。

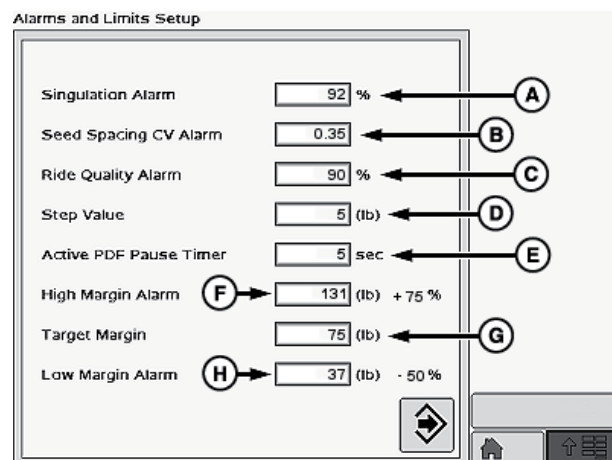
目標マージン設定の既定値は 75 lb です。

低マージンアラーム設定の既定値は、50% (37 lb) です。

### 画面領域情報

**Planter Configuration**：播種機構成

**Alarms and Limit Setup**：アラームと限度値の設定



- A：シンギュレーションアラーム
- B：種子間隔 CV アラーム
- C：ライドクオリティアラーム
- D：ステップ値
- E：アクティブ PDF 一時停止タイマー
- F：高マージンアラーム
- G：目標マージン
- H：低マージンアラーム

OUO6064,00005F4 -40-10NOV11-6/6

## SeedStar™ 2 セットアップ：初期システム構成

### SeedStar™ 2 システムの概要

SeedStar™ 2 モニターシステムは機能完備のカラー播種機モニターです。GreenStar™ 2 または ISO 11783 準拠のディスプレイと連係して、重要な播種情報をすべて 1 か所で提供します。

SeedStar™ 2 は次の情報を提供します。

- 播種機の平均、および個々の条の種子密度。
- 真空レベルのモニター。
- 肥料圧力モニター。
- 面積カウンターと生産性モニター。
- RowCommand™ の制御とモニター。
- バリアブルレートドライブ (VRD) の制御とモニター。
- 単一設定点組み込み型空気圧式下向き力の制御とモニタリング。
- 警報、注意、診断。

SeedStar™ 2 播種機モニターシステムは GreenStar™ 2 または競合する ISO 11783 準拠のディスプレイと連係し、John Deere™ AMS アプリケーション (播種機用の Field Doc™、播種機用の Swath Control Pro™、GreenStar™、AutoTrac™ Assisted Steering System、Apex™ Farm Management Software、Field Doc™ Data Collection、iGuide™、その他) と完全な互換性があります。

播種機メイン 1 (PM1) コントローラは、トラクターと播種機のコントローラやセンサーから信号を受信し、CAN バス通信を介してトラクターキャビンのディスプレイに送信します。

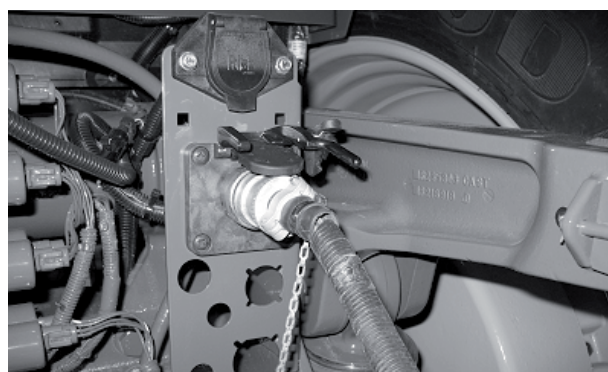
単一設定点組み込み型空気圧下向き力を装備した機械は、空気圧式条ユニット下向き力システムの調整とモニター用の追加のコントローラを備えています。播種機メイン 2 (PM2) コントローラは、GreenStar™ ディスプレイからの入力を受信してエアストレージタンクのソレノイドバルブを制御し、キャビンからの条ユニット下向き力の変更をすばやく実現します。システムに漏れが発生した場合にオペレータに注意を喚起する低圧アラームもあります。

OUO6064,00005B6 -40-10NOV11-1/1

### システム構成部品

#### CAN ハーネス接続部

SeedStar™ モニターシステムのトラクターと搭載機器間の主な通信は ISO 標準の CAN (Controller Area Network) ハーネス接続で行います。



CAN ハーネス接続部

OUO6064,00005B7 -40-10NOV11-1/12

#### 播種機メインコントローラ (PM1)

このコントロールユニットには次の機能があります。

- メインの播種機アプリケーションソフトウェアと、GreenStar™ ディスプレイへのユーザーインターフェースを提供する。
- 播種機のすべての設定情報を保持する。
- 種子センサーからの信号を受信、処理する。
- バリアブルレートドライブシステムを制御する (装備されている場合)。
- RowCommand™ システムを制御する (装備されている場合)。



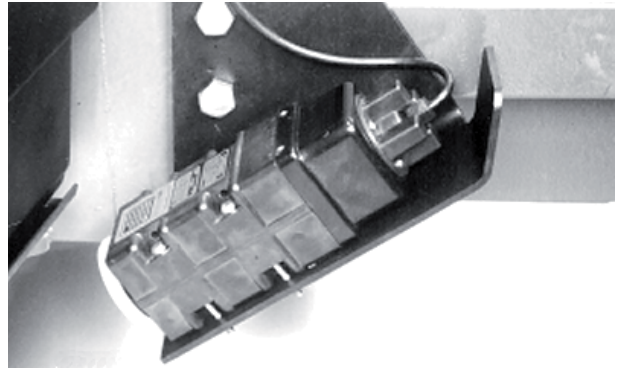
播種機メインコントローラ (PM1)

次のページへ

OUO6064,00005B7 -40-10NOV11-2/12

#### 外部レーダー (オプション)

外部レーダーユニットを使用して、SeedStar™ モニターシステムに対地速度信号を送信できます。トラクターに GPS 受信機や工場取り付けのレーダーが装備されていない場合は、「パフォーマンス」セクションの「レーダーの構成」を参照してください。



外部レーダー (オプション)

OOU6064,00005B7 -40-10NOV11-3/12

#### 工場取り付けのレーダー

John Deere™ デュアルビームレーダーは工場取り付けのトラクターレーダーの一例です。このレーダーは SeedStar™ モニターシステムに対地速度信号を送信します。校正情報については、各トラクターのオペレータマニュアルを参照してください。



OOU6064,00005B7 -40-10NOV11-4/12

#### GPS 受信機

特定の GPS 受信機を使用して、SeedStar™ モニターシステムに対地速度信号を送信することもできます。多くの構成が可能です。各 GreenStar™ オペレータマニュアルを参照するか、John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。



次のページへ

OOU6064,00005B7 -40-10NOV11-5/12

### 種子センサー付き種子チューブ

種子センサーを使用して、条ユニットごとの種子の様子をモニターします。種子情報は、播種機メイン 1 (PM1) コントローラで処理され、GreenStar™ ディスプレイに表示されます。SeedStar™ 2 モニターシステムは、種子センサーデータを使用して個々の条と播種機平均種子密度を計算し、オペレータに表示します。

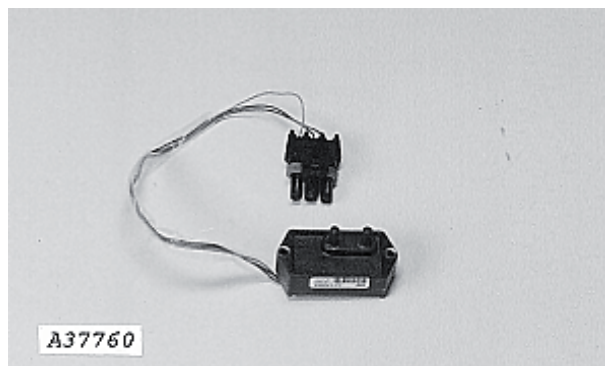


種子センサー付き種子チューブ

OUO6064,00005B7 -40-10NOV11-6/12

### 真空センサー

真空センサーは播種機メイン 1 (PM1) コントローラに真空レベルの信号を供給します。播種機の真空ファンごとに 1 つの真空センサーがあります。



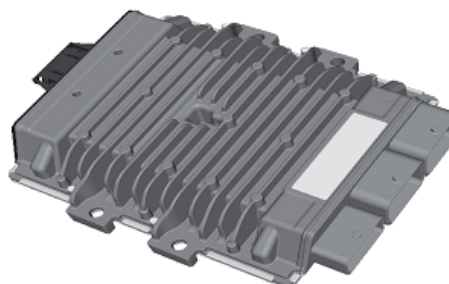
真空センサー

OUO6064,00005B7 -40-10NOV11-7/12

### 播種機メイン 2 (PM2) コントローラ (空気圧式下向き力が組み込まれた機械)

このコントロールユニットには次の機能があります。

- 空気圧式下向きカシステムの制御とモニター。



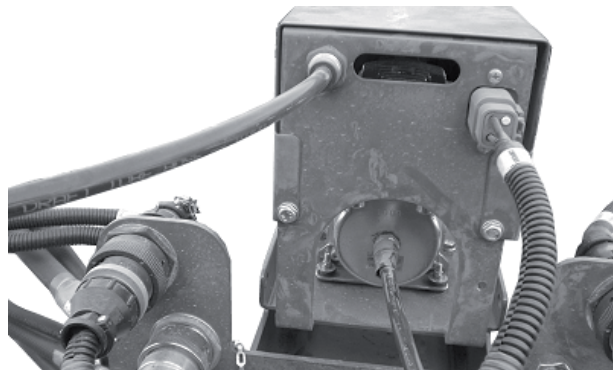
播種機メイン 2 (PM2) コントローラ (空気圧式下向き力が組み込まれた機械)

次のページへ

OUO6064,00005B7 -40-10NOV11-8/12

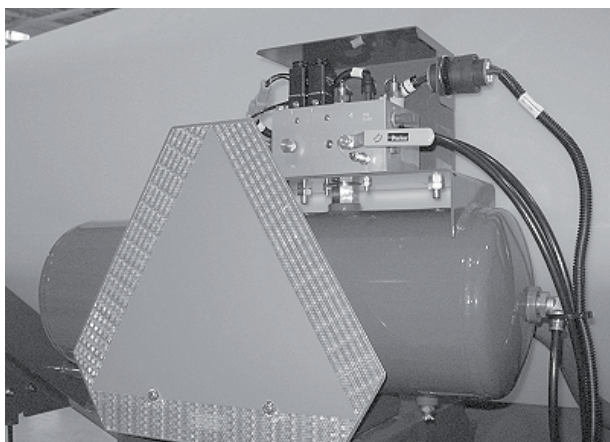
### 空気圧式下向き力システムエアコンプレッサ (単一設定点組み込み型空気圧式下向き力を装備した機械)

空気圧式下向き力エアコンプレッサは、SeedStar™ 2 組み込み型空気圧式下向き力播種機のエアストレージタンクに圧縮空気を供給します。このエアコンプレッサの電力は、トラクターのコンセントを使って、またはトラクターのバッテリーから直接供給されます。空気圧式下向き力制御弁にある圧力スイッチは、コンプレッサユニットのリレーを操作して、コンプレッサをオン、オフします。



空気圧式下向き力エアコンプレッサ (単一設定点組み込み型空気圧式下向き力を装備した機械)

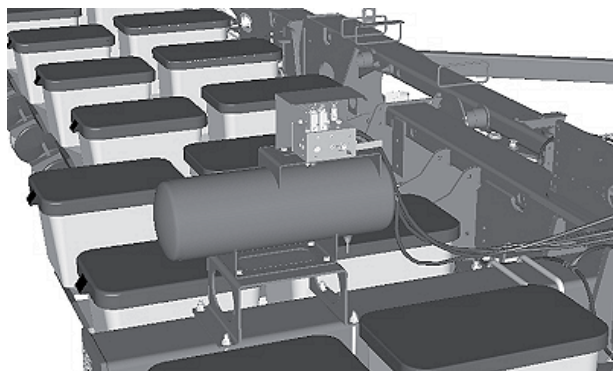
OUC6064,00005B7 -40-10NOV11-9/12



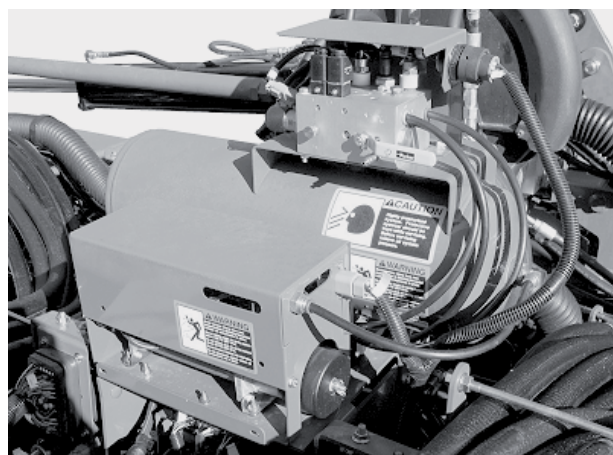
空気圧式下向き力エアタンクとソレノイド制御弁：牽引式播種機 (CCS 付き) (単一設定点組み込み型空気圧式下向き力を装備した機械)

### 空気圧式下向き力エアタンクとソレノイド制御弁 (単一設定点組み込み型空気圧式下向き力を装備した機械)

空気圧式下向き力エアストレージタンクは、SeedStar 2™ 単一設定点組み込み型空気圧式下向き力を装備した播種機で条ユニットの下向き力をすばやく変更できる追加の空気容量を備えています。メインタンクの上部にあるソレノイド制御弁は、播種機メイン 2 (PM2) コントローラにより制御およびモニターされます。



空気圧式下向き力エアタンクとソレノイド制御弁：牽引式播種機 (CCS なし) (単一設定点組み込み型空気圧式下向き力を装備した機械)



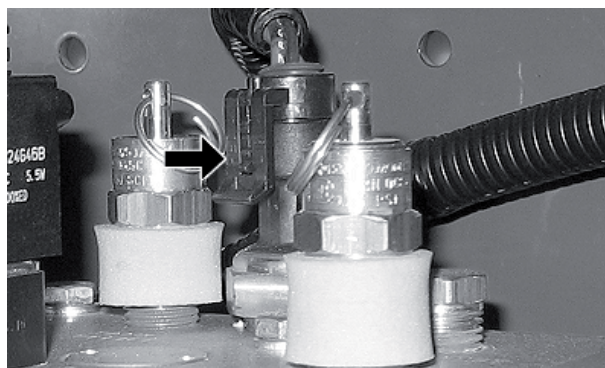
空気圧式下向き力エアタンクとソレノイド制御弁：一体型播種機 (単一設定点組み込み型空気圧式下向き力を装備した機械)

次のページへ

OUC6064,00005B7 -40-10NOV11-10/12

空気圧式下向き力圧力センサー (空気圧式下向き力が組み込まれた機械)

空気圧式下向き力圧力センサーはエアースプリング回路の空気圧の量を感じ知します。播種機メイン 2 (PM2) コントローラは圧力センサー信号でエアースプリング回路内の圧力を調整し、オペレータの入力した下向き力設定値を実現します。

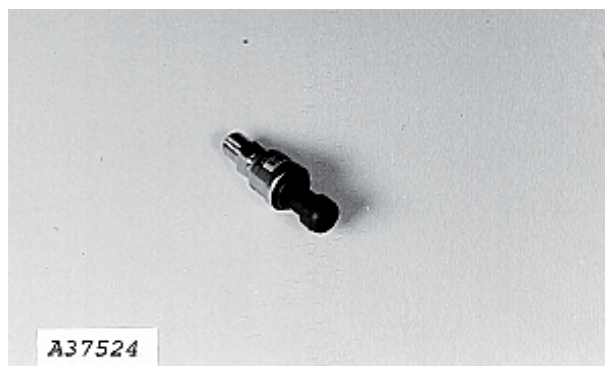


空気圧式下向き力圧力センサー (空気圧式下向き力が組み込まれた機械)

OUC6064,00005B7 -40-10NOV11-11/12

肥料圧力センサー (オプション)

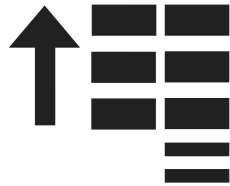
肥料圧力センサーは液体肥料ピストンポンプ装備の播種機ではオプションです。播種機メイン 1 (PM1) コントローラは肥料圧力センサーの信号をモニターし、GreenStar™ ディスプレイに圧力値を表示します。



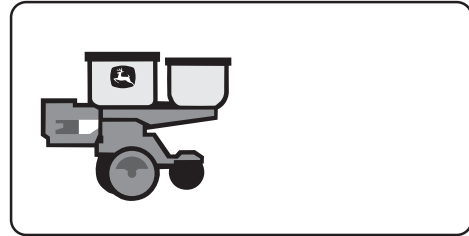
肥料圧力センサー (オプション)

OUC6064,00005B7 -40-10NOV11-12/12

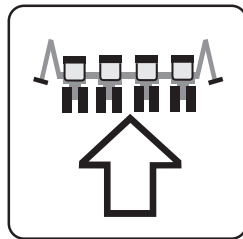
## 播種機駆動源の構成



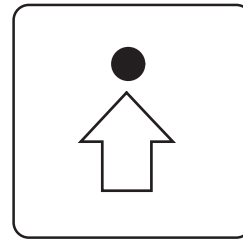
メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー



設定ボタン

駆動源は各播種機の工場で構成済みです。この構成を変更するのは、異なる駆動システムが機械に取り付けられている場合のみです。

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成 ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Drive Configure (駆動構成) ドロップダウンボックス → 設定 ボタンを選択します。

**重要：** 駆動源を変更すると播種機のすべての設定が既定値にリセットされます。

2. Drive Source (駆動源) ドロップダウンメニューを選択し、機械の駆動源の種類を選択します。

注記：キャンセルを選択すると、Drives (駆動) タブに戻ります。

3. 入力ボタンを選択してコントローラリセットの警告を確認します。

注記：電源オフ、オンの間には 30 秒待ってください。

4. 電源をオフ、オンにします。



入力



キャンセル

### 画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成

Drives : 駆動

Drive Config : 駆動構成

Drive Source : 駆動源

Ground Driven : 接地輪駆動

Variable Rate : バリアブルレート

OUO6064,00005B8 -40-10NOV11-1/1

## メータータイプの設定

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Drive Configuration (駆動構成) → 設定ボタンを選択します。

2. **Meter Type** ドロップダウンメニューを選択し、機械のメータータイプを選択します。

注記: キャンセルを選択すると、**Drives (駆動)** タブに戻ります。

3. 完了したら **入力** を選択します。

画面領域情報

**Planter Configuration** : 播種機構成

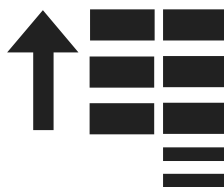
**Drives** : 駆動

**Drive Source** : 駆動源

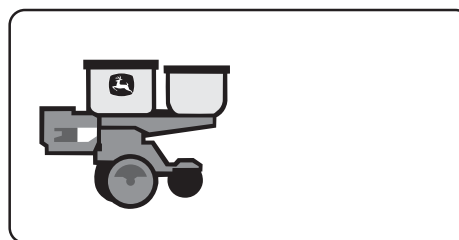
**Meter Type** : メータータイプ

**Vacuum** : 真空式

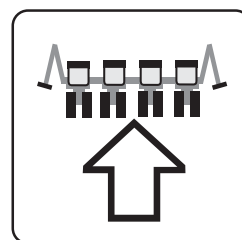
**Mechanical** : 機械式



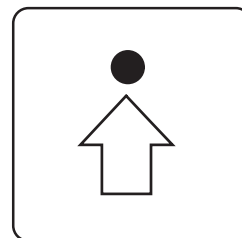
メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー



設定ボタン



入力

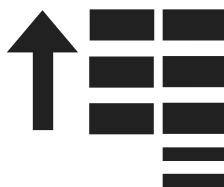


キャンセル

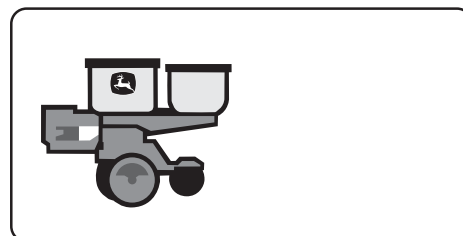
OUC6064,00001A5 -40-15JUN10-1/1

## フレームレイアウト、条レイアウト、ドライブ切断警告の構成

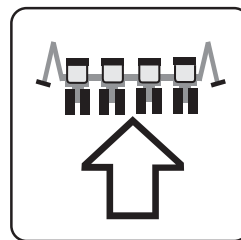
1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Frame (フレーム) タブ → Frame Configuration (フレーム構成) ドロップダウンボックスを選択します。



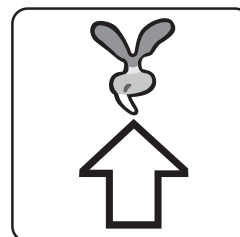
メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー



レートソフトキー

次のページへ

OUO6064,00005BC -40-10NOV11-1/2

## 2. Row Configuration (条構成) ドロップダウンボックスを選択します。

**シングルロー構成 (A) :** この設定は、播種機がシングルロー専用設計されている場合に使用します。

**スプリットロー構成 (B) :**

注記 : スプリットローオプションが選択されている場合は、モニターのために条の数、条の間隔、播種機幅が自動的に計算されます。スプリットローの設定は入力ボックスの右側に表示されます。

機械がスプリットロー設計の場合、ドロップダウンボックスから **Split Row** を選択します。播種機がスプリットロー設計の場合、スプリットローが常に選択された状態になります。播種時に幅広と狭幅を切り替えるには、以下を実行します

1. レートソフトキーを選択します。
2. **Rows Planting** チェックボックスの選択により、スプリットローとすべての条を切り替えます。

電源をオフ、オンして、新しい設定に更新します。

**ツインロー構成 (C) :**

注記 : ツインローオプションが選択されている場合は、モニターのために条の数、条の間隔、播種機幅が自動的に計算されます。ツインローの設定は入力ボックスの右側に表示されます。

機械がツインロー設計の場合、ドロップダウンボックスから **Twin Row** を選択します。播種機がツインロー設計の場合、ツインローが常に選択された状態になります。播種時にツインローとシングルローを切り替えるには、以下を実行します。

1. レートソフトキーを選択します。
2. **Rows Planting** チェックボックスの選択により、シングルローとすべての条を切り替えます。

電源をオフ、オンして、新しい設定に更新します。

注記 : 条の数を変更した場合は、RowCommand™ を再度有効にする必要があります。(駆動セクションの構成を参照してください)。

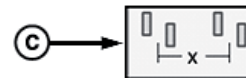
3. **Rows (条)** 入力ボックスを選択します。機械の条の総数を入力します。
4. **Row Spacing (条間隔)** 入力ボックスを選択します。各条ユニット間の距離を入力します。
5. 播種機の **Width (幅)** は自動的に計算されます。幅を直接入力するには、入力ボックスを選択して値を入力します。
6. **Clutch Disconnect Warning (クラッチ切断警告)** チェックボックスの選択によって、部分的な幅アラームを有効または無効にします。有効にした場合、クラッチまたは駆動



シングルロー間隔



スプリットロー間隔



ツインロー間隔

A : シングルロー構成  
B : スプリットロー構成  
C : ツインロー構成

セクションが切断されるたびにフルスクリーン警告が 5 秒間表示されます。メッセージはメッセージセンターソフトキーで表示され、モニターから 15 秒間隔で警告音が出されます。

7. 圃場へまたは圃場から播種機を移動する際は、**Transport Mode (移動モード)** ボタンを選択して、モニターを移動モードにします。

### 画面領域情報

**Planter Configuration :** 播種機構成  
**Frame Configuration :** フレーム構成  
**Planter Data :** 播種機データ  
**Planter Dimensions :** 播種機寸法  
**GPS Dimensions :** GPS 寸法  
**Total :** 合計  
**Rows :** 条数  
**Planter Width :** 播種機幅  
**Single Row :** シングルロー  
**Split Row :** スプリットロー  
**Twin Row :** ツインロー  
**Clutch Disconnect Warning :** クラッチ切断警告  
**Transport Mode :** 移動モード  
**Rows Planting :** 播種条

## 種子センサーオン、オフ

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Sensor (センサー) タブを選択します。

**重要：**種子センサーの設定前にはフレーム構成を完了しておく必要があります。

2. ドロップダウンボックスから **Seed** を選択します。

3. すべての条を同時に変更するには、**Turn All Rows On** または **Turn All Rows Off** ボタンを選択します。

条を1つずつ変更するには、**Row** 入力ボックスを選択して条番号を入力します。**On** または **Off** チェックボックスを選択して、選択した条を構成します。

オン、オフの選択はアクティブな条でのみ可能です。たとえば、スプリットロー機またはツインロー機が幅広の条での播種用に設定されている場合、中間の条は選択できません。

4. Headland Warning Suppression チェックボックスをオンにして、枕地で旋回している間の警告を抑止します。

### 画面領域情報

**Planter Configuration :** 播種機構成

**Sensor :** センサー

**Seed :** 種子

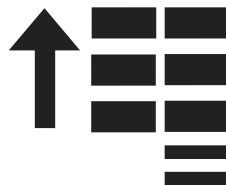
**On :** オン

**Off :** オフ

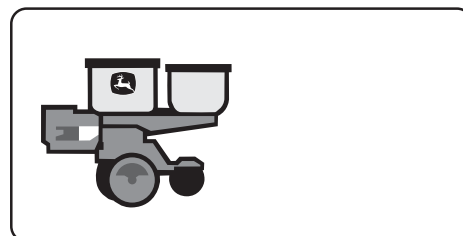
**Row :** 条

**All Rows On :** すべての条がオン

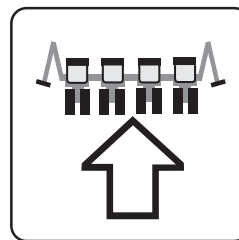
**All Rows Off :** すべての条がオフ



メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー

**Turn All Rows On :** すべての条をオンにする

**Turn All Rows Off :** すべての条をオフにする

**Headland Warning Suppression :** 枕地警告抑止

OUO6064,0000494 -40-29APR11-1/1

## 真空センサーの構成

注記：このオプションは、1 つ以上の真空センサーが選択されている場合のみ実行画面に表示されます。

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Sensor (センサー) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Vacuum (真空)** を選択します。

注記：現在の圧力は画面の左下に表示されます。

3. **Sensors** ドロップダウンボックスから、機械に装備されている真空センサーの数を選択します。

### 画面領域情報

**Planter Configuration** : 播種機構成

**Sensor** : センサー

**Vacuum** : 真空

**V (in)** : 真空のインチ値

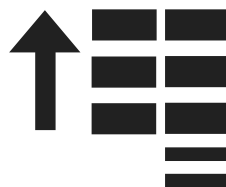
**Sensors** : センサー

**Sensor** : センサー

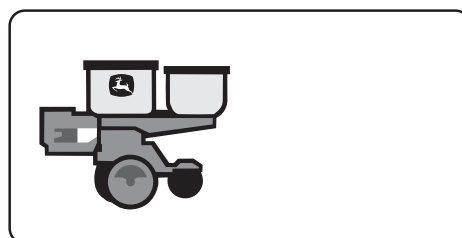
**Cal Value** : 較正值

**Turn Vacuum Off** : 真空をオフにする

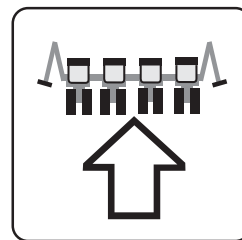
**Select** : 選択



メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー



センサーのゼロ調整ボタン

OUO6064,00000F4 -40-10NOV11-1/1

## 真空センサーの校正

注記 : このオプションは機械が 1 つ以上の真空センサー用に構成されている場合にのみ表示されます。

1. **メニュー** → **播種機ボタン** → **構成ソフトキー** → **Sensor (センサー)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Vacuum (真空)** を選択する。
3. **Sensor** ドロップダウンボックスから各センサーを 1 つずつ選択します。
4. **Cal Value** 入力ボックスを選択し、真空センサーから表示された 1 V あたりの水柱インチ数を入力します。工場取り付けのセンサー装備の John Deere™ 播種機の較正值は 5.66 (ヤード・ポンド法) または 143.76 (メートル法) です。

注記 : 現在の圧力は画面の左下に表示されます。

5. **センサーのゼロ調整** ボタンを押す前に真空作動油を遮断します。

### 画面領域情報

**Planter Configuration** : 播種機構成

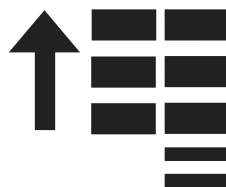
**Sensor** : センサー

**Vacuum** : 真空

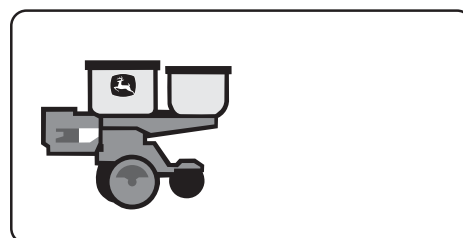
**Cal Value** : 較正值

**Turn Vacuum Off** : 真空をオフにする

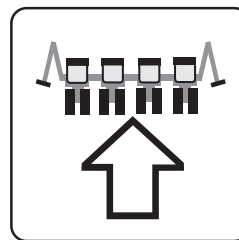
**Select** : 選択



メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー



センサーのゼロ調整ボタン

John Deere は Deere & Company の商標です。

OUC6064,00000F5 -40-29JUL10-1/1

## 空気圧式下向き力：空気圧センサー

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Sensor (センサー) タブを選択します。

2. ドロップダウンボックスから **PDF Air Pressure** を選択します。

注記：ステップ値オプションは、XP 以外 (拡張モニタリング) を装備した機械の「空気圧式下向き力：空気圧センサー」設定画面のみに表示されます。

3. **Step Value** を選択し、調整のために (実行画面上の) 調整矢印が使用されたときに空気圧式下向き力システムが増減する値を入力します。

注記：低 PDF アラーム値オプションは、XP 以外 (拡張モニタリング) を装備した機械の「空気圧式下向き力：空気圧センサー」設定画面のみに表示されます。

4. **PDF Low Alarm (低 PDF アラーム)** を選択して、圧力を設定し、マージンを決定します。工場出荷時の既定の設定は (40 lb) です。

5. **Cal Value** 入力ボックスを選択し、較正值として 494.00 を入力します。

注記：現在の下向き力は画面の左下に表示されます。

6. **センサーのゼロ調整**ボタンを押す前に空気圧を解放します。

### 画面領域情報

**Planter Configuration**：播種機構成

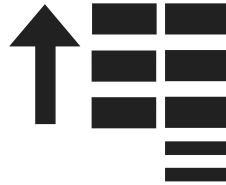
**Sensor**：センサー

**PDF Air Pressure**：PDF 空気圧

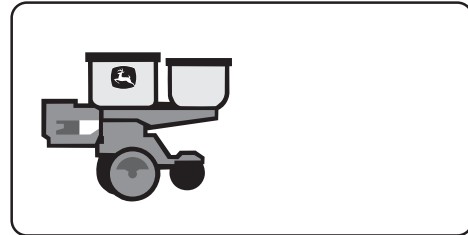
**Cal Value**：較正值

**To Zero Air Pressure Sensor**：空気圧センサーのゼロ調整

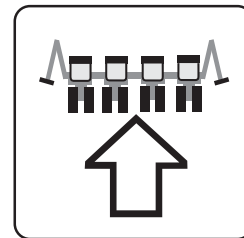
**Relieve Air Pressure and Press Continue**：空気圧を解放し、「続行」を押してください



メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー



続行



センサーのゼロ調整ボタン

## 液体肥料センサー

注記 : このオプションは機械が 1 つ以上のセンサー用に構成されている場合にのみ表示されます。

1. **メニュー** → **播種機ボタン** → **構成ソフトキー** → **Sensor (センサー)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Fertilizer (肥料)** を選択します。
3. **Sensors** ドロップダウンボックスから機械に装備されている肥料センサーの数を選択します。
4. **Sensor** ドロップダウンボックスから各センサーを 1 つずつ選択します。 **High Pressure** 入力ボックスを選択し、必要に応じて高圧警告限度値を入力します。

注記 : 現在の圧力は画面の左下に表示されます。

5. **Sensor** ドロップダウンボックスから各センサーを 1 つずつ選択します。施肥システムから圧力を解放し、**センサーのゼロ調整**ボタンを選択します。

### 画面領域情報

**Planter Configuration** : 播種機構成

**Fertilizer** : 肥料

**Sensors** : センサー

**Sensor** : センサー

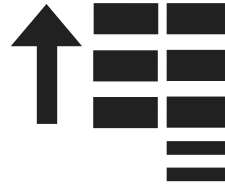
**High Pressure** : 高圧

**Cal Value** : 較正值

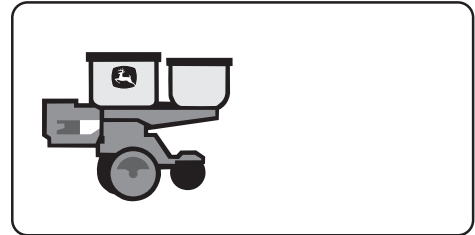
**Pressure** : 圧力

**Relieve Pressure** : 圧力を抜く

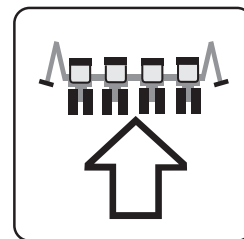
**Select** : 選択



メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー



センサーのゼロ調整ボタン

## 液体肥料センサーの較正

注記 : このオプションは機械が 1 つ以上のセンサー用に構成されている場合にのみ表示されます。

1. **メニュー** → **播種機ボタン** → **構成ソフトキー** → **Sensor (センサー)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Fertilizer (肥料)** を選択します。
3. **Sensor** ドロップダウンボックスから各センサーを 1 つずつ選択します。
4. **Cal Value** 入力ボックスを選択し、肥料センサーからの 1 V あたりの圧力を入力します。工場取り付けのセンサー装備の John Deere™ 播種機の較正值は 37.50 (ヤード・ポンド法) または 258.55 (メートル法) です。

注記 : システム内の圧力は、遮断した後も手動で解放しないといくらか残ります。

注記 : 現在の圧力は画面の左下に表示されます。

5. 施肥システムから圧力を解放し、**センサーのゼロ調整ボタン**を選択します。

### 画面領域情報

**Planter Configuration** : 播種機構成

**Sensor** : センサー

**Fertilizer** : 肥料

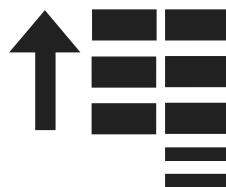
**High Pressure** : 高圧

**Cal Value** : 較正值

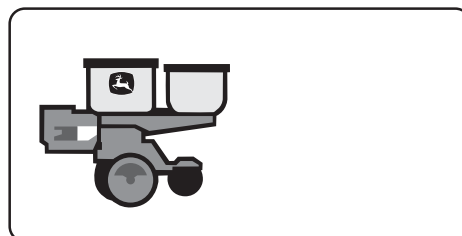
**Pressure** : 圧力

**Relieve Pressure** : 圧力の解放

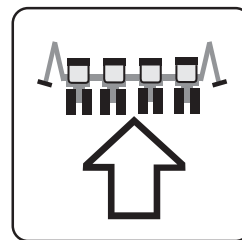
**Select** : 選択



メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー



センサーのゼロ調整ボタン

John Deere は Deere & Company の商標です。

OUO6064,0000495 -40-29APR11-1/1

## 共通の起動／停止高さの校正

この手順を用いて、機械を上昇、下降させる際に Row Command™ と バリアブルレートドライブ (VRD) モーターを起動／停止する単一点を設定します。機械に条ユニット平行アーム高さスイッチが装備されている場合は、共通の開始／停止点を使用します。機械にホイールフレーム高さセンサーが装備されている場合は、個別の起動／停止点を使用できます。

1. **メニュー** → **播種機** ボタン → **構成** ソフトキー → **Sensor (センサー)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Height (高さ)** を選択選択します。
3. **Common (共通)** を選択します。
4. 圃場で機械を完全に上昇させた状態にします。
5. **播種機上昇済み** ボタンを選択します。入力ボタンを選択します。
6. 播種条件下で前進走行しながら機械を完全に下降させます。
7. **播種機下降済み** ボタンを選択します。入力ボタンを選択します。
8. **起動／停止** ボタンを選択します。

**重要：**一体型播種機で条ユニット平行アームに単一動作の高さスイッチが装備されている場合は、**起動／停止点**は手動で 50 に設定する必要があります。

注記：ホイールフレーム高さセンサーには 20 未満の設定値は推奨されません。

9. ホイールフレーム高さセンサーの場合：完全に下降した位置から、必要な起動／停止点に達するまで機械を上昇させ、**Set Height (高さの設定)** ボタンを選択します。オープナーは土壌表面に設定することをお勧めします。

10. 播種開始後に設定を微調整する必要がある場合は、入力ボックスを選択して値を少しずつ調整します。

11. **入力** ボタンを選択します。

画面領域情報

**Planter Configuration :** 播種機構成

**Sensor :** センサー

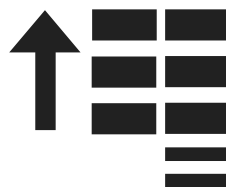
**Height :** 高さ

**Common :** 共通

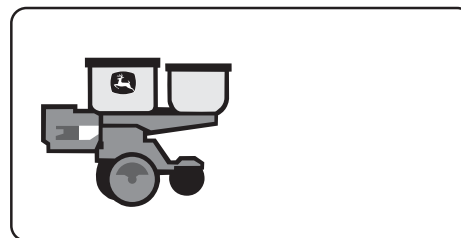
**Separate :** 個別

**Motor Start/Stop Height :** モーター起動／停止高さ

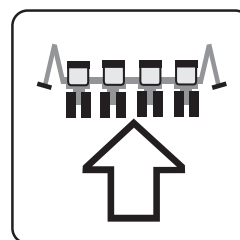
**Current Planter Height :** 現在の播種機高さ



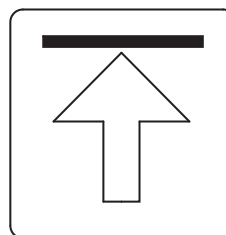
メニュー



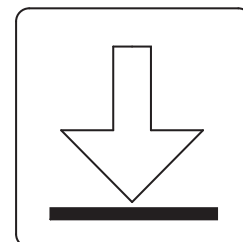
播種機ボタン



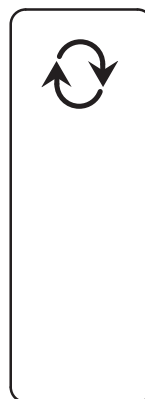
構成ソフトキー



播種機上昇済み



播種機下降済み

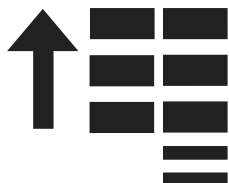


起動／停止

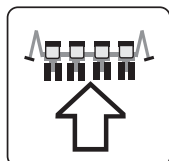


入力

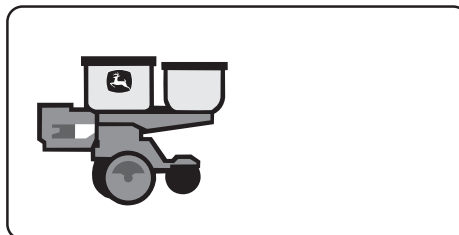
## 個別の起動／停止高さの校正



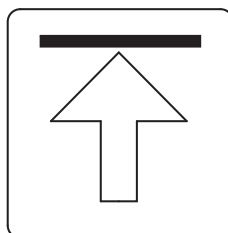
メニュー



構成ソフトキー



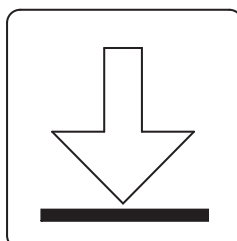
播種機ボタン



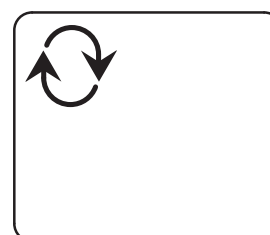
播種機上昇済み



起動／停止



播種機下降済み



起動高さ



停止高さ



入力

この手順を使用して、機械を上昇、下降させる際にバリアブルレートドライブ (VRD) モーターを起動および停止する個別の点を設定します。機械にホイールフレーム高さセンサーが装備されている場合は、個別の起動／停止点を使用できます。機械に条ユニット平行アーム高さスイッチが装備されている場合は、共通の起動／停止点を使用します。

メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Sensor (センサー) タブを選択します。

1. ドロップダウンボックスから **Height (高さ)** を選択選択します。

2. **Separate (個別)** を選択します。

3. 圃場で機械を完全に上昇させた状態にします。

4. **播種機上昇済み** ボタンを選択します。**入力** ボタンを選択します。

5. 播種条件下で前進走行しながら機械を完全に下降させます。

次のページへ

OOU6064,000064C -40-10NOV11-1/2

6. **播種機下降済み**ボタンを選択します。**入力**ボタンを選択します。

7. **起動／停止**ボタンを選択します。

**重要：起動高さの値は、停止高さの値より大きくする必要があります。**

注記：ホイールフレーム高さセンサーには 20 未満の設定値は推奨されません。

8. 完全下降済み位置から、モーター停止高さに達するまで機械を上昇させ、**停止高さ**ボタンを選択します。オープナーは土壌を離れる直前の位置に設定することをお勧めします。

9. 機械を完全に上昇させます。

10. 完全上昇済み位置から、モーター起動高さに達するまで機械を下降させ、**起動高さ**ボタンを選択します。オープナー

は土壌に触れる直前の位置に設定することをお勧めします。

11. 播種開始後に設定を微調整する必要がある場合は、入力ボックスを選択して値を少しずつ調整します。

12. **入力**ボタンを選択します。

画面領域情報

**Planter Configuration**：播種機構成

**Sensor**：センサー

**Height**：高さ

**Common**：共通

**Separate**：個別

**Motor Start Height**：モーター起動高さ

**Motor Stop Height**：モーター停止高さ

**Current Planter Height**：現在の播種機高さ

OUO6064,000064C -40-10NOV11-2/2

## 対地速度情報源

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Sensor (センサー) タブを選択します。
  2. ドロップダウンボックスから **Tractor Speed** を選択します。
  3. **Auto** チェックボックスをオンにすることをお勧めします。レーダー速度とトラクターのホイール速度 (回転数) は画面下部に表示されます。この時点で使用されているアクティブな情報源は画面中央に表示されます。
  4. モニターで使用する速度情報源を 1 つだけにするには、**Auto** チェックボックスをオフにします。
- 重要 :** マニュアル速度の入力はオプションです。ただ 1 つの速度値を入力する必要があります。モニターは播種機が常にこの速度で走行しているものと仮定します。モニター読み値を最高精度にするにはこの速度で走行してください。すべての速度と警告は、実際の対地速度ではなく入力した速度に基づきます。
5. **Radar (レーダー)**、**Wheel Speed (ホイール速度)**、**Manual (マニュアル)** からいずれかの速度情報源を選択します。

### 画面領域情報

**Planter Configuration :** 播種機構成

**Sensors :** センサー

**Sensor :** センサー

**Tractor Speed :** トラクター速度

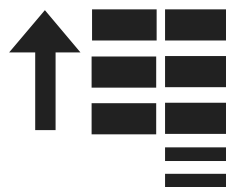
**Auto :** 自動

**Select Source :** 情報源の選択

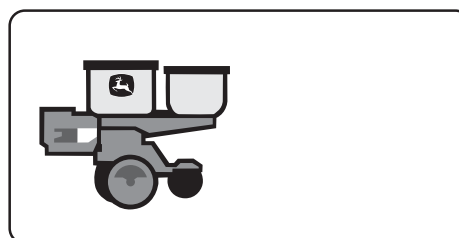
**Active Source :** アクティブな情報源

**mph :** 時速 (マイル)

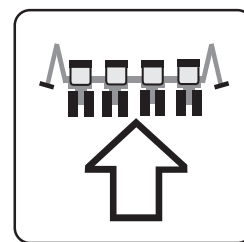
**kph :** 時速 (km)



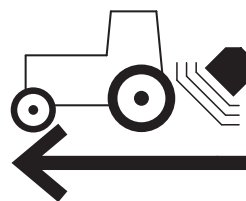
メニュー



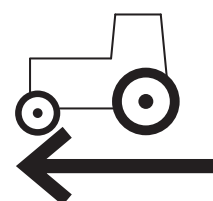
播種機ボタン



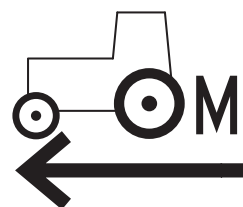
構成ソフトキー



レーダー速度



ホイール速度



マニュアル速度

OUC6064,00001B2 -40-15JUN10-1/1

## SeedStar™ 2 セットアップ : 接地輪駆動

### 駆動セクションの構成

注記 : Drive Source (駆動源) が Ground Drive (接地輪駆動) に構成されていることを確認してください。(「初期システム構成」の「播種機駆動源の構成」を参照してください)。

#### 駆動セクションの構成

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Drive Sections (駆動セクション) ドロップダウンボックス → 設定ボタンを選択します。
2. ドロップダウンからセクション数 (クラッチ数) を選択します。
3. 「次のページ」アイコンを選択します。
4. 開始条と終了条が機械の左および右のクラッチ構成と一致していることを確認します。
5. RowCommand を有効にするため、RowCommand チェックボックスをオンにします。

**Planter Configuration :** 播種機構成

**Drives :** 駆動

**Drive Sections :** 駆動セクション

**Motor :** モーター

**Start Row :** 開始条

**End Row :** 終了条

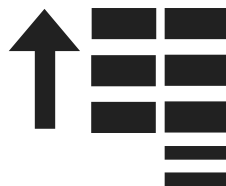
**Left :** 左

**Right :** 右

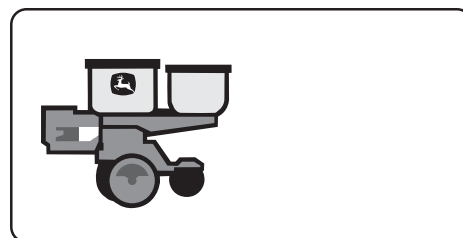
**Number of Sections :** セクション数

**Row Command: No :** RowCommand: なし

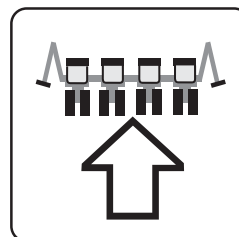
**Row Command: Yes :** RowCommand: あり



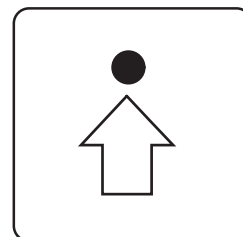
メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー



設定ボタン



入力

OUO6074,0000ACD -40-29APR11-1/1

## SeedStar™ 2 セットアップ : バリアブルレートドライブ

### バリアブルレートドライブ (VRD) 概要

バリアブルレートドライブ (VRD) システムは種子メーターを回すために 1 つ以上の油圧モーターを使用します。各種のセンサーと、オペレータがモニターに入力したデータが選択した種子密度の達成に必要なメーター速度を決定します。

VRD により、機械式駆動にさらに次の機能が加わります。

- 停止することなくキャビンから種子レートを手動で変更する。
- 異なる土壌タイプを横切るときに種子レートを手動で変更する。
- 灌漑された土壌とされていない土壌を横切るときに種子レートを手動で変更する。
- 播種中に選択する最大 5 種類の種子レートをプログラムする。
- 複数の VRD モーターを使用して各油圧駆動モーターで異なるレートで播種するか、すべてのモーターに同じレートを選択する。
- APEX ソフトウェアと Map に基づいた播種機 Field Doc™ に準拠しており、圃場で自動的に種子レートを調整する播種プランの設計ができる。

#### システム構成部品

- **油圧モーター**：モーターは播種機のドライブシャフトとメーターを回転させます。
- **バルブとソレノイド**：モーターへのオイルの流れを調整します。
- **モーターセンサー**：モーター回転数をモニターします。
- **高さセンサーまたはスイッチ**：フレームの高さをモニターします。
- **モーションセンサー**：播種機ホイールの回転をモニターします。
- **トラクターレーダーまたは GPS 受信機**：対地速度を示します。
- **システムコントローラ**：すべての信号とデータ入力を処理します。
- **モニターディスプレイ**：データを提示し、オペレータの入力を受け付けます。

#### 油圧要件

トラクターは負荷を検知する油圧システムか、フロー制御付きのクローズドセンター油圧システムを装備している必要があります。こうしたタイプの油圧システムは通常大きなオイル貯蔵タンクと、大容量のオイル冷却器を備えています。これらの油圧システムは VRD モーターが一定の速度を保つのに必要なだけのオイル流しか供給しません。

各 VRD モーターは 3447~10342 kPa (500~1500 psi) で公称 3.79~30.28 L/min. (1.0~8.0 gpm) の作動油流を必要とします。

注記：オープンセンター式の油圧システムのトラクターは、次の理由で推奨されません。

- オイルの流量を制御できない。
- オイル温度が高くなりすぎる。
- 他のトラクター制御バルブ作動中にはモーターへのオイル流が減少する。

#### システムの機能

- **SeedStar™ 2 コントローラ (PM1)**：播種機フレーム上のコントローラはトラクターから電源を取り、すべてのシステム構成部品からの信号を受け取ります。このコントローラはすべての情報を処理し、油圧モーターバルブを制御し、モニターディスプレイに情報を提供します。このコントローラはまた CAN (Controller Area Network) システムを通して通信します。SeedStar™2 は John Deere の GreenStar™ 2 1800、2600 ディスプレイ、それに他社の ISO 11783 準拠のディスプレイのみと共に使用できます。
- **モニターディスプレイ**：モニターはオペレータの入力を受け付け、データをコントローラに送ります。モニターにはコントローラから送られたデータも表示されます。
- **高さセンサー**：多くの牽引式播種機には調整可能なホイールフレーム高さセンサーがあり、播種機の上昇、下降時に、選択した点で播種を開始、停止するようになっています。開始、停止点は、オペレータが GreenStar™2 ディスプレイから入力および調整します。
- **高さスイッチ**：多くの一体型播種機には条ユニット平行アーム上に押しボタンスイッチが 1 つ以上あります。このスイッチは播種機が上昇すると押し込まれ、下降すると解放されます。**2 スイッチシステム**：1 つのスイッチは機械の左端に取り付けられ、もう 1 つは中心の右側の最初の条ユニットに取り付けられています。1 つのスイッチだけが押された状態では、ドライブは回転を続けます。地面が平らではない場合には 1 つのスイッチだけが押されてもう 1 つが解除された状態にとどまることがあります。ドライブは、播種機の上昇時に「両方の」スイッチが押された場合にのみ停止します。
- **トラクターに取り付けられたレーダーまたは GPS 受信機**が対地速度を決定します。
- **播種機ホイールに取り付けられたホイールモーションセンサー**動きを検知し、播種機が走行中であることを表示します。これはレーダーまたは GPS 受信機からの対地速度信号を確認するための安全機能です。
- **バリアブルレートドライブモーターの動力は、トラクターから供給される連続した油圧流です。コントローラはモーターの油圧バルブを動作させているソレノイドに信号を送り、モーター速度を制御します。**
- **モーターのシャフトに取り付けられている速度センサーはモーター速度を検出して SeedStar™ コントローラにフィードバックします。**

次のページへ

OUC6064,00001F1 -40-30JUN10-1/2

注記: 種子センサーで検出された種子密度読み値によりモーター速度が制御されることはありません。

- オペレータは種子レート、種子ディスク、種子メーター、条間隔、モータースプロケット、フレーム位置に関するデータをモニターに入力します。コントローラはその他のオペレータが入力するデータでモーター速度、従ってメーター速度を調整します。

システムの動作には次の構成部品がアクティブになっている必要があります。

- モニター動作: モニターとコントローラは電源が入っている必要があります。
- 種子レート: 1 つ以上入力され、「播種機: レート」画面でオンになっている必要があります。
- 作動油の連続した流れ: 作動油がモーターに流れている必要があります。
- トラクターからの対地速度: コントローラは時速 1.6 km (1 mph) を超える対地速度を検出している必要があります。
- ホイールモーションセンサー: コントローラは播種機のホイールの動きを検出している必要があります。
- 高さセンサーまたはスイッチ: これらは較正され、コントローラは播種機が下降済みであることを検出する必要があります。

VRD 入力の現在のステータスを表示するには、ドロップダウンメニューから **播種機** → **診断** ソフトキー → **Readings (読み値)** タブ → **VRD Data (VRD データ)** を選択します。

バリアブルレートドライブシステムが動作するためには、「播種機: レート」画面で種子レートを入力してオンにする必要があります。

通常の運転時は、モーター動作中は実行画面上にインジケータが表示されます。ギアインジケータセクションはシステムのアクティビティに従って 1 つずつ表示され、次に緑色に変わって 1 つ以上のモーターが動作していることを示します。

#### システム動作

低速では性能が出にくくなります。モーターの性能は時速 3.2 km (2 mph) 未満の速度で保ちにくくなり、時速

Field Doc は Deere & Company の商標です



アクティビティなし



ホイールモーションアクティブ



播種機下降済み



駆動源連結

1.6 km (1 mph) 未満で停止します。時速 3.2 km (2 mph) 未満の速度でもモニターに警告は出ません。

速度を急に、また大きく変化させると種子密度や間隔の精度が落ちます。停止位置から始動するには、ハイアイドルとローギアを使用します。徐々にギアを上げて速度を時速 3.2 km (2 mph) から目標とする速度に上げて VRD システムが適応するまで待ってください。クイックスタートの機能を使用して最初のモーター起動特性を改善してください。圃場の端で起動するにはアイドル速度を下げずにダウンシフトしてください。播種機を下降させる前に時速 3.2 km (2 mph) の速度を維持し、徐々にギアを上げて目標とする速度まで上げてください。

## クイックスタートの概要

スキップとは種子のあることが期待されているがまだ種の播かれていないエリアです。

クイックスタート機能により、オペレータは播種機が停止状態から始動するときのスキップを減少させることができます。クイックスタートにより、スキップは約 0.3～1.2 m (1～4 ft) に減ります。

クイックスタートが選択され、アクティブになっているときは、コントロールユニットは目標とする対地速度に対応するモーターの最小速度でモーターを動作させます。モーターは実際の対地速度がコントロールユニットの計算した目標とする速度になるまで種を播き過ぎます。

例：

| 種子密度                                  | 条間隔              | 最小速度                   |
|---------------------------------------|------------------|------------------------|
| 37,000 種子/hectare<br>(15,000 種子/acre) | 76 cm<br>(30 in) | 時速 4.8 km<br>(3 mph)   |
| 74,000 種子/hectare<br>(30,000 種子/acre) | 76 cm<br>(30 in) | 時速 2.4 km<br>(1.5 mph) |

クイックスタートがアクティブになる前にコントロールユニットは次の 4 つの条件を検出する必要があります。

- クイックスタートをオンにするには、**播種機**アプリケーション → **播種機の構成** ソフトキー → **Drives (ドライブ)** タブ → **設定ボタン** を選択し、**QS Enabled (QS オン)** チェックボックスをオンにします。**入力ボタン** を選択します。
- 実際に測定したレーダー速度が最低の対地速度未満。
- 播種機のホイールモーションが検出されている。
- 播種機フレームの高さは下降済み位置を示している。

クイックスタートを使用するには次を行います。

1. 播種機を上昇させます。



クイックスタートリセットボタン

2. ローギア、ハイアイドルで前進を開始します。
3. ディスプレイで QS リセットボタンを選択します。
4. 播種機を下降させます。高さセンサーが下降済み位置を示すと「QS 6」が画面に表示され、カウントダウンが始まります。VRD モーターは最小回転数でかみ合います。
5. 播種速度になるまで徐々にギアを上げます。

タイマーがゼロに達したら、コントロールユニットは最小対地速度の時速 1.6 km (1 mph) を確認します。最小速度に達していない場合、システムはオフになります。速度が最小を上回っているが目標速度に満たない場合、タイマーは 6 秒にリセットされます。タイマーが再度ゼロに達したら、コントロールユニットは最小対地速度を再度確認します。最小速度に達していない場合、システムはオフになります。速度が最小を上回っているが目標速度に満たない場合、モーターは最適な限度値に達しないまま運転を続行し、速度を上げるように警告が出されます。タイマーがアクティブな間に目標速度に達した場合、クイックスタートは無効になり、通常の運転が再開されます。

OUO6064,00001B3 -40-30JUN10-1/1

## 種子メーターの回転の概要

**！ 警戒：**回転する駆動部品でけがをしないようにしてください。バリアブルレートドライブをアクティブにする前に、駆動部品から人を遠ざけてください。

「種子メーターの回転」機能を使用すると、オペレータは機械が静止状態の時に、バリアブルレートドライブモーターをオンにして種子メーターを回転させることができます。種子メーターはメーターが回転すると種子で満たされます。停止状態から始める際には、メーターを満たしておくことで種子が地面に落ちる前に走行する距離を減らすことができます。

この機能の動作には次の各項が必要です。

- 播種機が展開されている。
- 播種機が上昇済み位置にある。
- 播種機が静止している。
- バリアブルレート油圧装置がアクティブな状態にある。
- 真空式装備の場合、メーターディスクに種子を保持する真空作動圧力にある。

メーターを回転させるには、メイン播種機画面で**メーターの回転**ボタンを選択します。メーターの回転が停止すると音がして



「メーターの回転」ボタン

知らせます。ボタンを押すたびにメーターは約半回転します。種子メーターを完全に満たすには、3 回以上ボタンを押してください。メーターが回転しない場合は警告画面が表示されます。

注記：メーター回転機能を RowCommand™ と共に使用する場合は、RowCommand™ クラッチは切断されます（メーターが接続されます）。

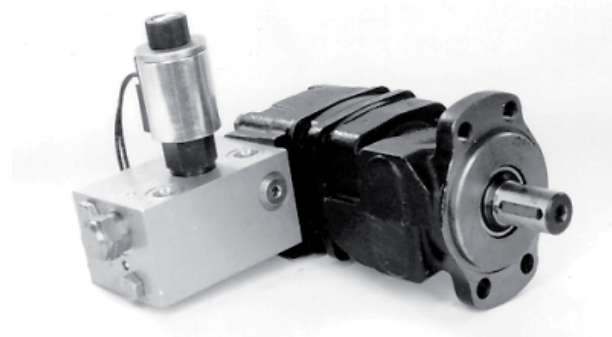
この機能はバリアブルレートドライブの診断ツールとしても使用できます。

OUO6074,0000F7C -40-31JUL09-1/1

## システム構成部品

### バリアブルレートドライブモーターとバルブ

バリアブルレートドライブモーターとバルブは種子メーターを正しい速度で駆動し、さまざまな対地速度で希望の種子密度を達成します。ソレノイドバルブは電気信号を播種機メイン 1 (PM1) コントローラから受け取り、モーターへのオイル流量を調整します。播種機の各駆動セクションにはバリアブルレートドライブモーターが 1 つ備わっています。

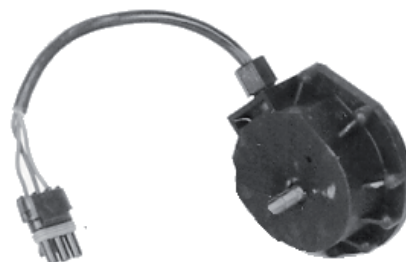


バリアブルレートドライブモーターとバルブ

OUO6064,00001A7 -40-20JUL10-1/5

### バリアブルレートドライブモーター速度センサー

各バリアブルレートドライブモーターの出力シャフトにはモーター速度センサーが 1 つ取り付けられています。モーター速度センサーは閉ループ帰還信号を播種機メイン 1 (PM1) コントローラに与えてモーターの正確な速度を示します。



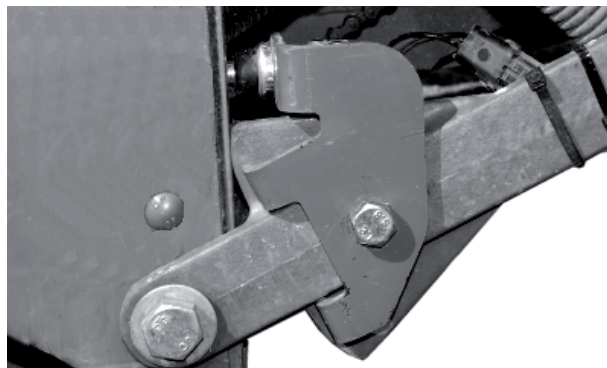
バリアブルレートドライブモーター速度センサー

次のページへ

OUO6064,00001A7 -40-20JUL10-2/5

## 平行アーム高さスイッチ (ほとんどの一体型播種機用)

ほとんどの一体型播種機ではバリアブルレートドライブモーターの開始、停止に平行アーム高さスイッチが1つ以上使用されています。播種機が上昇済みの場合、このスイッチは播種機メイン1 (PM1) コントローラにバリアブルレートドライブモーターを停止するように信号を送ります。このセクションの「平行アーム高さスイッチの調整」を参照してください。また、「SeedStar™ 2 セットアップ：初期システム設定」の「共通の開始、停止高さの較正」も参照してください。

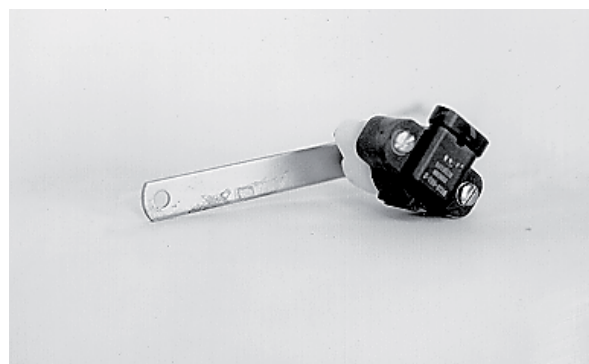


平行アーム高さスイッチ (ほとんどの一体型播種機用)

OUO6064,00001A7 -40-20JUL10-3/5

## 高さセンサー (牽引式播種機用)

高さセンサーは牽引式播種機のバリアブルレートドライブモーターの起動/停止に使用します。播種機が上昇済みの場合、この高さセンサーは播種機メイン1 (PM1) コントローラにバリアブルレートドライブモーターを停止するように信号を送ります。「SeedStar™ 2 セットアップ：初期システム構成」の「共通の開始、停止高さの較正」または「個別の開始、停止高さの較正」を参照してください。

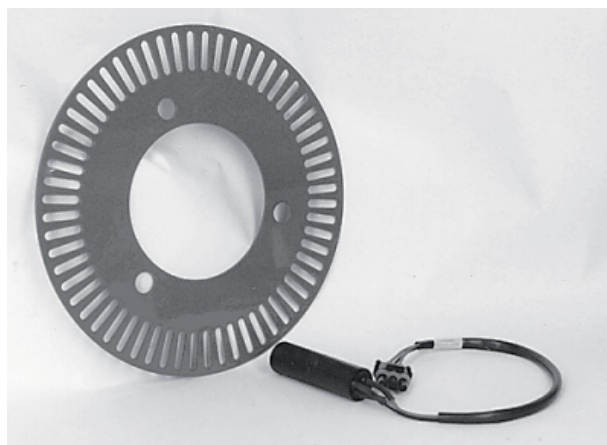


高さセンサー (牽引式播種機用)

OUO6064,00001A7 -40-20JUL10-4/5

## バリアブルレートドライブのホイールモーションセンサー

ホイールモーションセンサーはレーダーまたは GPS 受信機からの対地速度信号を確認するための安全機能です。ホイールモーションセンサーは動きを検出し、播種機が走行中であることを示します。



バリアブルレートドライブのホイールモーションセンサー

OUO6064,00001A7 -40-20JUL10-5/5

## バリアブルレートドライブソフトウェアの有効化

注記: 播種機は当社工場にて適切な駆動源で構成されています。

**重要:** 駆動源を変更すると播種機の設定がすべて既定値にリセットされ、ディスプレイとコントロールの電源のオフ/オンが必要になります。播種機の設定を入力する前に必ず駆動源を設定してください。

Planter Configuration ( 播 種 機 設 定 ) ソ フ ト キ ー  
→ **Drives (駆動源)** タブで播種機の駆動源が「Variable-Rate  
(バリアブルレート)」となっていることを確認してください。

運転開始前に高さセンサーが較正済み、種子レートが定義済みでオンになっている必要があります。

OUO6064,00001F2 -40-30JUN10-1/1

## 播種機駆動セクションの設定

**重要：**正しく VRD を設定するにはまずフレームの設定を完了してください。

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動源) タブを選択します。
2. ドロップダウンをハイライトして **Drive Sections** を選択します。
3. **設定**ボタンを選択して機械に装備されたモーターの数を設定します。
4. RowCommand を有効にするため、**RowCommand** チェックボックスをオンにします。

注記：Dual Range Drive System チェックボックスは、ツインロー機用にモニターが設定されている場合のみ表示されます。（「セットアップ：初期システム構成」セクションの「フレームレイアウト、条レイアウト、ドライブ切断警告の構成」を参照してください）。

5. デュアルレンジ駆動システムを有効にするには、**Dual Range Drive System** チェックボックスをオンにします。この機能は、VRD モーターとドリルシャフト間で駆動システムのハイ/ローレンジギアを使用するツインロー機で有効にします。

注記：ツインロー機で駆動範囲を確認するには、「種子レートの設定」セクションの「ハイ/ロードライブレンジ」を参照してください。

6. **次のページ**ボタンを選択します。次の各項を入力して、各モーターを1つずつ設定します。

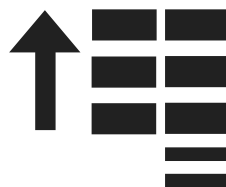
注記：条番号 1 は常に進行方向に向いて機械の左側にあります。

- **End Row (終了条)** 入力ボックスを選択し、選択された VRD モーターで制御する右端の条番号を入力します。
- **Disconnect (切断)** ドロップダウンを選択し、選択された VRD モーターに機械のセクションを割り当てます。

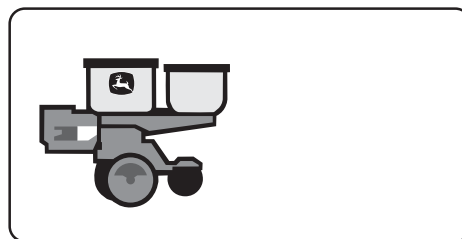
**重要：**自動半幅切断がアクティブになると、その切断のすべての条で播種が停止し、故障はモニターされません。播種機概要ページと条故障モニタリングを再度アクティブにする前に、アクティブではないすべての条の播種を再開する必要があります。

**重要：**RowCommand™ 使用時は、1/2 自動幅削減機能はオフになります。

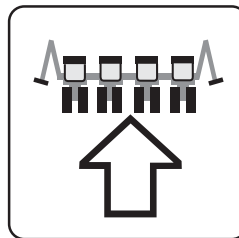
注記：歯の数はスプロケットの側面に刻印されています。



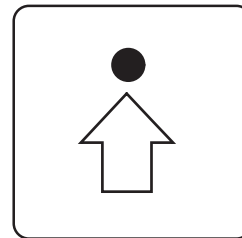
メニュー



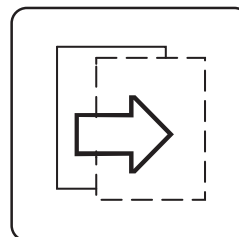
播種機ボタン



構成ソフトキー



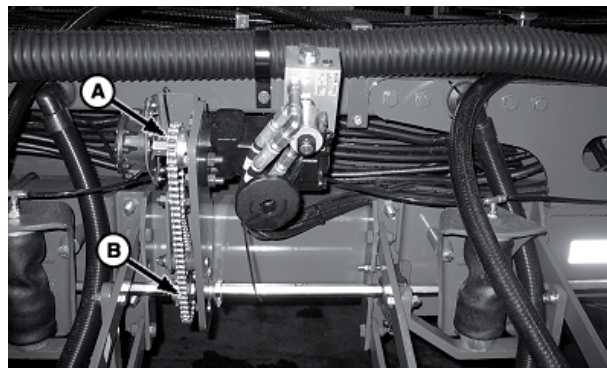
設定ボタン



次のページ



切断



A：駆動ギア

B：被駆動ギア

次のページへ

OUO6064,0000498 -40-24MAY11-1/2

注記 : Middle Driven および Middle Driver 入力ボックスは、デュアルレンジ駆動システムが有効な場合のみ表示されます。

- **Motor Sprocket (モータースプロケット)**、**Middle Driven (中間被動)**、**Middle Driver (中間駆動)**、**Final Driven (最終被動)** (スプロケット) 入力ボックスの順に選択し、選択された VRD モーターのスプロケットの歯数を入力します。

7. モーターごとに繰り返します。

8. **入力ボタン**を選択します。

注記: メッセージはハーフスクリーンモードでは表示されません。

9. メニュー → **播種機ボタン** → **構成ソフトキー** → **フレームソフトキー**を選択し、**Clutch Disconnect Warning (クラッチ切断警告)** チェックボックスを選択して部分幅アラームを有効または無効にします。有効にすると、クラッチが切断されるたびにフルスクリーンの警告ディスプレイが 5 秒間表示されます。フルスクリーン表示の実行画面下部にメッセージが表示され、モニターは 15 秒ごとに警告音を発して注意を促します。

| 機械                                     | モータースプロケット | 中間非動                     | 中間駆動 | 最終被動 |
|----------------------------------------|------------|--------------------------|------|------|
| 1790 機すべて                              | 18         |                          |      | 36   |
| 1770NT (12、16、24 条)、機械式メーターとケーブル駆動装置付き | 27         |                          |      | 29   |
| その他すべての機械と 1770NT 構成                   | 18         |                          |      | 29   |
| 1720CCS 12X2 ツインロー機                    | 18         | 18 (ハイレンジ)<br>48 (ローレンジ) | 14   | 29   |

#### 画面領域情報

**Planter Configuration** : 播種機構成

**Drives** : 駆動

**Drive Section** : 駆動セクション

**RowCommand No** : RowCommand いいえ

**RowCommand Yes** : RowCommand はい

**Number of Motors** : モーター数

**Row Command** : RowCommand

**Dual Range Drive System** : デュアルレンジ駆動システム

**Motor** : モーター

**Start Row** : 開始条

**End Row** : 終了条

**Motor Sprocket** : モータースプロケット

**Middle Driven** : 中間非動

**Middle Drive** : 中間駆動

**Final Driven** : 最終被動

**Left** : 左

**Right** : 右

**Center** : 中央

**Either** : どちらか

**None** : なし

**Enter** : 次の画面

**Continue** : 保存

**Frame** : フレーム

**Clutch Disconnect Warning** : クラッチ切断警告

OUO6064,0000498 -40-24MAY11-2/2

## 条ユニット駆動タイプ

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Drive Configuration (駆動構成) → 設定ボタンを選択します。
2. Row Unit Type (条ユニットタイプ) ドロップダウンメニューを選択し、播種機の条ユニットタイプを選択します。
3. クイックスタート機能を有効にするには、**QS Enabled** チェックボックスをオンにします。
4. 完了したら **入力** を選択します。

### 画面領域情報

**Planter Configuration** : 播種機構成

**Drives** : 駆動

**Drive Source** : 駆動源

**Meter Type** : メータータイプ

**Row Unit Type** : 条ユニットタイプ

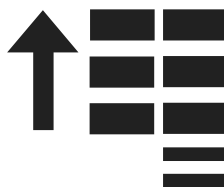
**QS Enabled** : クイックスタート

**Vacuum** : 真空式

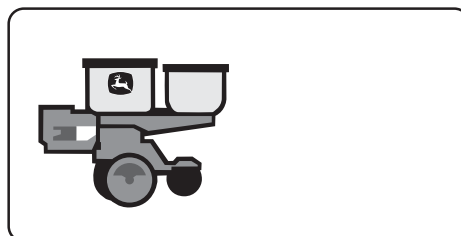
**Mechanical** : 機械式

**MaxEmerge** : MaxEmerge

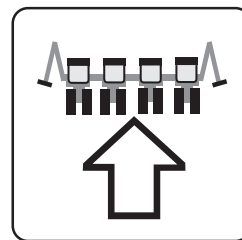
**PRO-SERIES** : Pro-Series



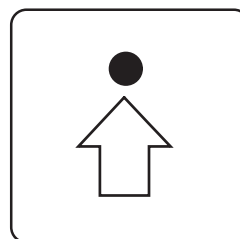
メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー



設定ボタン



入力

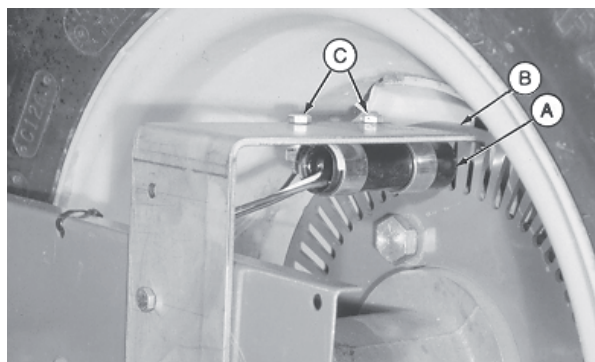
OUC6064.0000497 -40-29APR11-1/1

### モーションセンサーのギャップ調整 : 1770NT、1790、Deere/Bauer 以外のすべての播種機

**重要：** センサーに損傷を与えないようにしてください。ホイールを回転してもディスク (B) とセンサーの端 (A) が接触しないことを確認してください。

ボルト (C) を緩めます。ホイールモーションセンサー (A) の位置を調整して、センサーの端とディスク (B) の間隔が 2 ~ 4 mm (0.08 ~ 0.16 in) になるようにします。2 本のボルト (C) を締め付けます。

A : モーションセンサー  
B : ディスク  
C : ボルト



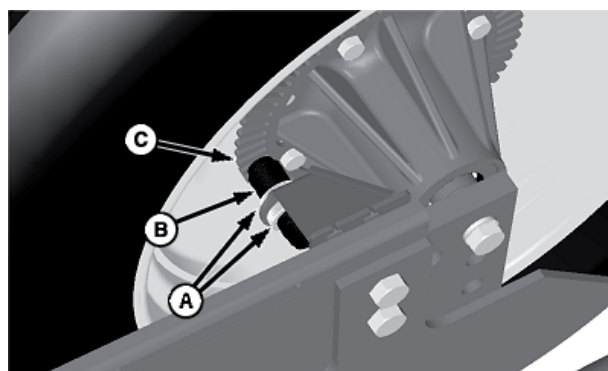
OUO1074,00013AA -40-08OCT07-1/1

### モーションセンサーのギャップ調整 : 1770NT、1790、Deere/Bauer

**重要：** センサーに損傷を与えないようにしてください。ホイールを回転してもディスク (C) とセンサーの端 (B) が接触しないことを確認してください。

ロックナット (A) を緩め、ホイールモーションセンサー (B) の位置を調整して、センサーの端とディスク (C) の間隔が 2 ~ 4 mm (0.08 ~ 0.16 in) になるようにします。ロックナットを締め付けます。

A : ロックナット  
B : センサー  
C : ディスク

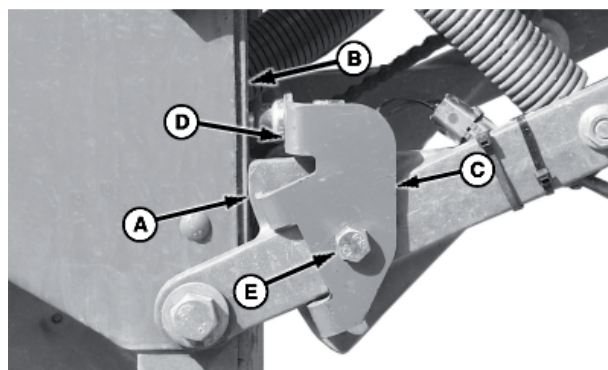


OUO6074,00006AB -40-08OCT07-1/1

### 平行アーム高さスイッチの調整

このスイッチは、1720 16 条以外のすべての一体型播種機で使用されています。

1. 下部平行アームストッパー (A) が播種装置フレーム (B) に接触するまで機械を上昇させます。
2. ボルト (E) を緩めます。
3. 平らな面 (D) が播種装置フレーム (B) から 20 mm (3/4 in) になるまでセンサーブラケット (C) を回転させます。
4. ボルト (E) を締め付けます。
5. 高さセンサーがもう 1 つ装備されている場合はこの手順を繰り返します。



A : 停止  
B : フレーム  
C : ブラケット  
D : 平らな面  
E : ボルト

OUO6074,0000FCA -40-08OCT07-1/1

## SeedStar™ 2 セットアップ : RowCommand™

### RowCommand™ の概要

RowCommand™ システムは各条ユニットに電気式クラッチがあり、これを用いてオペレータまたはSwathControl Pro™ ソフトウェアのコマンドで種子メーターを遮断します。RowCommand™ クラッチは、クラッチに電源が入っていない場合に種子メーターが回転するようになっています。条ユニットクラッチをオン/オフにするには、SeedStar™ 2 コントローラはそのクラッチの電子電源モジュール (Electronic Power Module、EPM) に CAN バスメッセージを送信します。EPM はこのメッセージを処理し、クラッチのソレノイドに電力を与えてオフにし、また電力を切ってオン

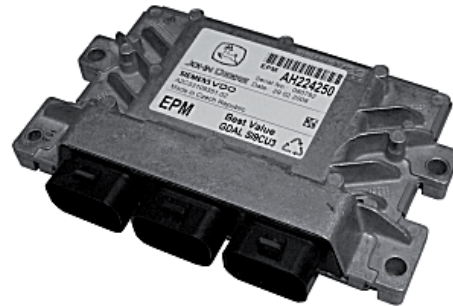
にします。RowCommand™ システムは播種機あたり 16 までのコントロールセクションを設定できるようになっています。コントロールセクションは VRD 駆動セクション全体をカバーできず、SwathControl Pro™ と共に使用する場合には良好な動作のためには最小幅 60 in にしてください。SwathControl Pro™ と共に使用する場合、RowCommand™ のオン、オフ時間は特定のトラクターと使用する播種機構成に対して較正をする必要があります。設定情報の詳細は、お使いの GreenStar™ ディスプレイのオペレータマニュアルの SwathControl Pro™ セクションを参照してください。

OUO6064,00001A9 -40-08JUL10-1/1

### システム構成部品

#### RowCommand™ 電子電源モジュール

電子電源モジュールは播種機メイン 1 (PM1) コントローラからの CAN バスメッセージを受け取って電力をオン、オフして RowCommand™ クラッチをオン、オフします。

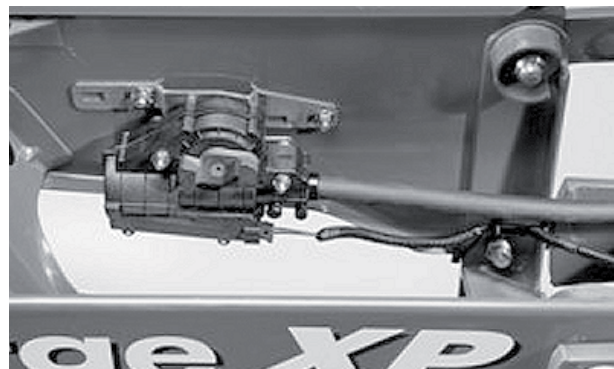


RowCommand™ 電子電源モジュール

OUO6064,00001AA -40-20JUL10-1/4

#### MaxEmerge™ Pro-Shaft RowCommand™ クラッチ

RowCommand™ クラッチはクラッチソレノイドに電力が加えられていないときに入ります (種子メーター回転)。クラッチは電子電源モジュール (EPM) がクラッチソレノイドに電力を供給するときに切れます。



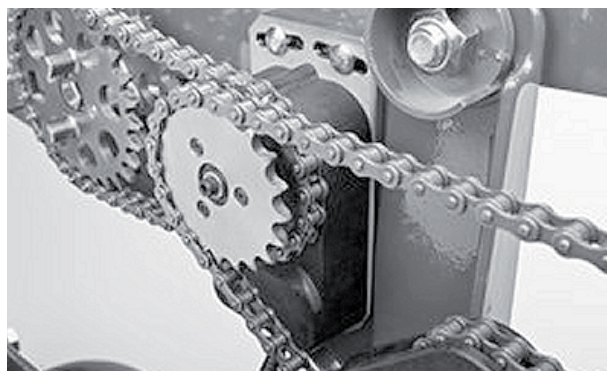
MaxEmerge™ Pro-Shaft RowCommand™ クラッチ

次のページへ

OUO6064,00001AA -40-20JUL10-2/4

#### MaxEmerge™ チェーン駆動 RowCommand™ クラッチ

RowCommand™ クラッチはクラッチソレノイドに電力が加えられていないときに入ります (種子メーター回転)。クラッチは電子電源モジュール (EPM) がクラッチソレノイドに電力を供給するときに切れます。

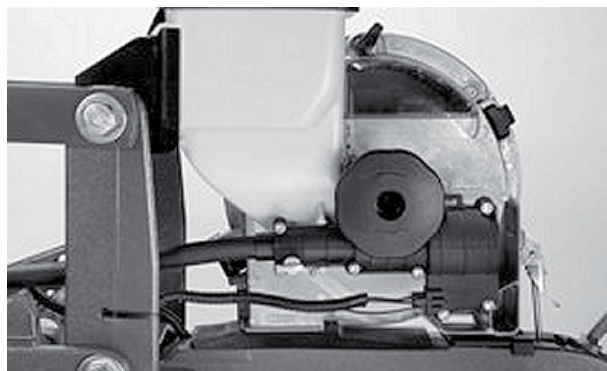


MaxEmerge™ チェーン駆動 RowCommand™ クラッチ

OUC6064,00001AA -40-20JUL10-3/4

#### Pro-Series Pro-Shaft RowCommand™ クラッチ

RowCommand™ クラッチはクラッチソレノイドに電力が加えられていないときに入ります (種子メーター回転)。クラッチは電子電源モジュール (EPM) がクラッチソレノイドに電力を供給するときに切れます。



Pro-Series Pro-Shaft RowCommand クラッチ

OUC6064,00001AA -40-20JUL10-4/4

## RowCommand™ の構成

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Drive Sections (駆動セクション) ドロップダウンボックス → 設定ボタンを選択します。

2. RowCommand™ チェックボックスをオンにして有効にします。  
次のページアイコンを選択します。

注記：モーターの設定方法は、「播種機駆動源の構成」セクションを参照してください。

3. バリアブルドライブが装備されている場合、モーターの設定が画面に表示されます。Row Control Sections の設定画面が表示されるまで次のページアイコンを選択します。

- a. 入力ボックスに RowCommand™ コントロールセクションの数を入力します。次のページアイコンを選択します。

**重要：**RowCommand™ セクションは播種機のメーター駆動セクションにかからないようにしてください。構成はこれに従って行ってください。このセクションの「推奨する ROWCOMMAND™ の構成」を参照してください。

**重要：**最小幅 152 cm (60 in) の条数をセクションごとに入力する必要があります。播種機の条間隔が 76 cm (30 in) の場合、最低 2 条を入力してください。

たとえば、1790-16/32 を設定する場合は、152 cm (60 in) あたり 4 条なので、セクションごとの条数は 4 になります。

**重要：**多くの RowCommand™ クラッチが同時に入れられた場合（メーターは切れている）は、オルタネータ出力の制限のため、トラクターの「Low Voltage (低電圧)」警告が発生することがあります。この場合電気負荷を減らすか、エンジンの回転数を上げてください。

- b. 入力ボックスを使用して、各セクションの終端条を構成します。各セクション間を切り替えるには、次のページアイコンを選択します。このセクションの「推奨する ROWCOMMAND™ セクションの構成」を参照してください。
- c. 完了すると、構成内容が図示されます。入力を選択して設定を確定します。入力を再度選択します。メッセージが表示されたら電源をオフ、オンします。

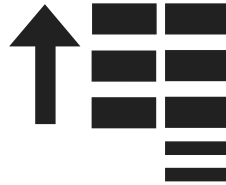
条コントロールセクションを編集するには、メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動源) タブ → Row Control Sections (条コントロールセクション) ドロップダウンボックス → 設定ボタンを選択します。

Row Control Sections がドロップダウンボックスにない場合、RowCommand™ が有効になっていません。RowCommand™ 構成の手順を繰り返します。

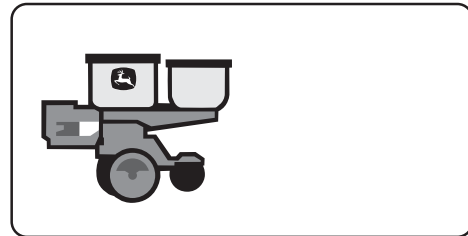
4. 播種機の始動、停止高さを校正します。「SeedStar™ 2 セットアップ：初期システム構成」セクションの「共通の開始、停止高さの校正」または「個別の開始、停止高さの校正」を参照してください。

画面領域情報

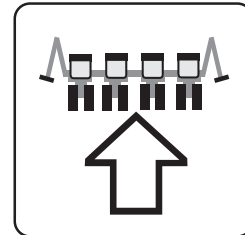
Planter Configuration : 播種機構成



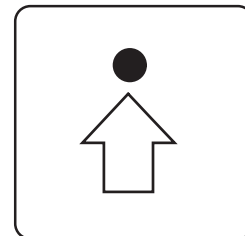
メニュー



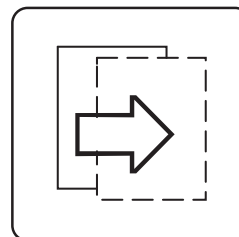
播種機ボタン



構成ソフトキー



設定ボタン



次のページ



入力

Drives : 駆動  
Row Command : RowCommand  
Number of Sections : セクション数  
Start Row : 開始条  
End Row : 終了条  
Row Control Sections : 条コントロールセクション

## 推奨する RowCommand™ セクションの構成

| 機械                 | 条数 | 駆動セクション (バリアブルレートドライブ) | 駆動セクション (接地輪駆動) | 制御セクション |
|--------------------|----|------------------------|-----------------|---------|
| 特注 12 条            | 12 | 3                      | N/A             | 6       |
| 特注 16 条            | 16 | 3                      | N/A             | 8       |
| 特注 18 条            | 18 | 3                      | N/A             | 9       |
| 1720 12R30、38、40   | 12 | 3                      | 1               | 6       |
| 1720 16R30         | 16 | 3                      | 1               | 8       |
| 1720CCS 12X2 ツインロー | 24 | 3                      | 1               | 5       |
| 1760 12R30         | 12 | 2                      | 2               | 6       |
| 1770 12R30         | 12 | 2                      | 2               | 6       |
| 1770NT 12R30       | 12 | 2                      | 2               | 6       |
| 1770NT 16R30       | 16 | 2                      | 2               | 8       |
| 1770NT/DB60 24R30  | 24 | 2                      | 2               | 12      |
| 1790 12R23         | 23 | 2                      | 2               | 6       |
| 1790 12R24         | 24 | 2                      | 2               | 6       |
| 1790 24R20         | 24 | 2                      | 2               | 8       |
| 1790 16R31         | 31 | 2                      | 2               | 8       |
| 1790 16R32         | 32 | 2                      | 2               | 8       |
| DB44 24R22         | 24 | 3                      | N/A             | 8       |
| DB58 32R22         | 32 | 3                      | N/A             | 8       |
| DB60 36R20         | 36 | 3                      | N/A             | 12      |
| DB60 47R15         | 47 | 3                      | N/A             | 12      |
| DB66 36R22         | 36 | 3                      | N/A             | 12      |
| DB80 32R30         | 32 | 3                      | N/A             | 16      |
| DB80 48R20         | 48 | 3                      | N/A             | 12      |
| DB88 48R22         | 48 | 3                      | N/A             | 12      |
| DB90 36R30         | 36 | 3                      | N/A             | 12      |
| DB120 48R30        | 48 | 3                      | N/A             | 12      |

WP29706,000034F -40-01MAY12-1/1

## SeedStar™ XP セットアップ : 拡張モニターシステム

### SeedStar™ XP モニターシステム概要

SeedStar™ XP はオプションのモニターシステムで、さらに詳細な播種情報をオペレータに提供します。SeedStar™ XP には、SeedStar™ 2 のすべての機能に加えて次の機能があります。

- 種子シンギュレーションのモニタリング
- 種子間隔のモニタリング
- 設定点条ユニット下向き力モニタリング
- オプションのアクティブ下向き力制御
- 条ユニットライドクオリティのモニタリング

播種機メイン 1 コントローラ (PM2) は既存の種子センサーからの信号を用いて種子シンギュレーションと種子間隔の情報を提供し、種子メーターと全体的な播種機種子間隔動作をより詳しく示します。

播種機メイン 2 コントローラ (PM2) はセンサーノードコントローラとゲージホイール下向き力センサーからのデータを用いて条ユニット下向き力と条ユニットライドクオリティの情

報を計算します。この情報は、播種機メイン 1 コントローラに送信されてモニターに表示され、オペレータが播種機を微調整して条ユニットの貫入、種子深さの制御、種子と土壌の接触を最適化できるようにします。

オプションのアクティブ下向き力システムは、SeedStar™ XP システムとともに動作する油圧駆動コンプレッサを使用して下向き力の制御を自動化します。オペレータが目標マージン値を設定すると、アクティブ空気圧式下向き力システムは自動的に機能し、播種機がこの値を維持していることを確認して、側壁土壌を圧縮することなく精密な土壌貫入と一貫した播種深さを実現します。

このシステムは、スプリットロー播種機用の 2 ランク制御機能も提供します。播種機全体で空気圧式下向き力システムをアクティブに制御することに加え、John Deere™ のアクティブ下向き力システムはスプリットロー播種機の前後の条を個別に制御します。この機能は、ランク間の異なる下向き力要件を補正し、すべての条にわたって正確な播種深さと一貫したマージンを維持します。

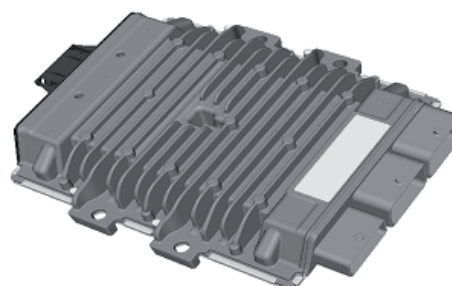
OUO6064,00005BE -40-10NOV11-1/1

### システム構成部品

#### 播種機メイン 2 (PM2) コントローラ

このコントロールユニットには次の機能があります。

- センサーノードコントローラからデータを収集する。
- 条ユニットの走行状況と下向き力の情報を播種機メイン 1 (PM1) コントローラに送信する。
- 空気圧式下向き力システムの制御とモニター。



播種機メイン 2 (PM2) コントローラ

OUO6064,00005BF -40-10NOV11-1/6

#### センサーノードコントローラ

このコントロールユニットには次の機能があります。

- ゲージホイール下向き力センサーから下向き力負荷を取得する。
- 条ユニットのライドダイナミクスを検出する。
- 条ユニットのダイナミクス情報とゲージホイールの下向き力情報を播種機メイン 2 (PM2) コントローラに送信する。

播種機には機種に応じて 3~7 のセンサーノードがあり、1 つのセンサーノードがフレームセクションに対応しています。多くの場合、ハーネス配線の長さは余裕を持たせてあり、センサーノードは工場出荷時の場所から 1 条分どちら側にも移動することができます。



センサーノードコントローラ

[次のページへ](#)

OUO6064,00005BF -40-10NOV11-2/6

## ゲージホイール下向きカセンサー

この部品は条ユニットゲージホイールにかかる負荷量を検知します。ゲージホイール負荷信号はセンサーノードコントローラで処理され、播種機メイン 2 (PM2) コントローラに送信されます。播種機には機種に応じて 3~7 のゲージホイール下向きカセンサーがあり、1 つのセンサーがフレームセクションに対応しています。



ゲージホイール下向きカセンサー

OUO6064,00005BF -40-10NOV11-3/6

## 種子センサー

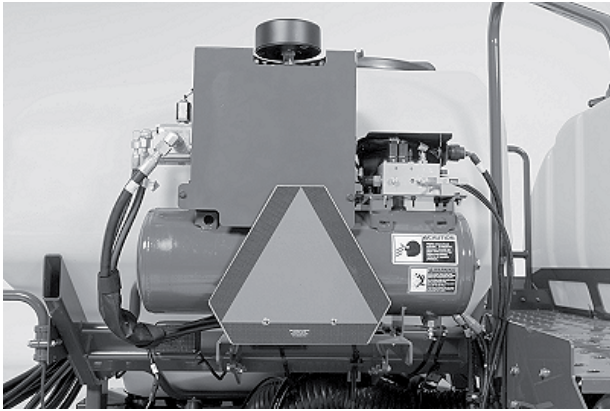
種子センサーを使用して、条ユニットごとの種子の様子をモニターします。種子情報は、播種機メイン 1 (PM1) コントローラで処理され、GreenStar™ ディスプレイに表示されます。SeedStar™ XP モニタリングシステム種子センサーデータを用いて、種子密度に加えて種子シンギュレーションと間隔に関する情報を計算、表示します。



種子センサー

次のページへ

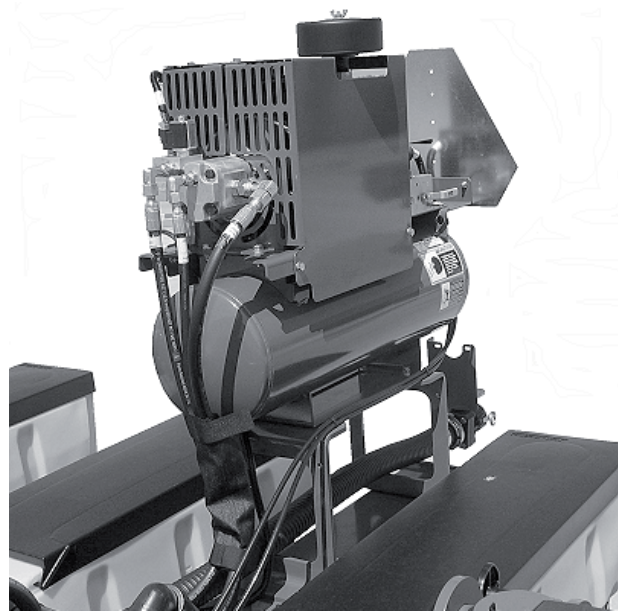
OUO6064,00005BF -40-10NOV11-4/6



空気圧式下向き力エアコンプレッサ、エアタンク、ソレノイド制御弁：牽引式播種機 CCS (2 設定点およびアクティブ下向き力) 付き

油圧駆動エアコンプレッサは、オプションのアクティブ下向き力システムを装備した播種機のエアストレージタンクに加圧空気を供給します。下向き力目標マージン（オープナーディスクが土壌に貫入して完全な播種深さを実現するために必要な大きさを超えて、条ユニットに加えられる追加の下向き力の大きさ）を設定すると、システムはゲージホイール下向き力センサーからの読み値を使用して、エアスプリングシステムの圧力を自動的に変更し、目標マージンを維持します。フィールド条件が変化すると、システムは必要な圧力調整を自動的に行い、目標マージンを維持します。

水路や下向き力の変化を無視できる他のフィールド条件を通過するときは、システムを一時停止できるため、アクティブ空



空気圧式下向き力エアコンプレッサ、エアタンク、ソレノイド制御弁：牽引式播種機 CCS (アクティブ下向き力) なし

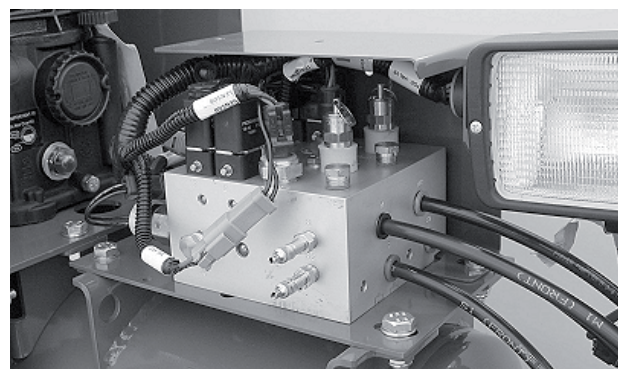
気圧式下向き力 (PDF) システムで不要な変更が発生することはありません。たとえば、水路で一時停止を有効にしなかった場合、アクティブ PDF システムは硬い土壌によるマージンの低下に反応し、エアスプリングの PDF 力を増やします。次に、水路から出る際にシステムはマージンが高すぎることを検出し、PDF 下向き力を低減して目標マージンを実現します。このオーバーシュートおよびアンダーシュート状況は、水路に入る前にアクティブシステムを一時停止することで回避できます。

メインタンクの上部にあるソレノイド制御弁は、播種機メイン 2 (PM2) コントローラにより制御およびモニターされます。

OUO6064,00005BF -40-10NOV11-5/6

空気圧式下向き力圧力センサー (2 設定点およびアクティブ下向き力)

空気圧式下向き力圧力センサーは、1 ランクおよびスプリットロー (2 ランク) 播種機のエアスプリング回路の空気圧の量を検出します。播種機メイン 2 (PM2) コントローラは圧力センサー信号でエアスプリング回路内の圧力を調整し、オペレータの入力した下向き力設定値を実現します。



空気圧式下向き力圧力センサー (アクティブ下向き力) (2 設定点バルブ)

OUO6064,00005BF -40-10NOV11-6/6

## ライドダイナミクスセンサーの構成

注記 : Number of Sensors Input List (センサー数入力リスト)、Sensor Number Input List (センサー番号入力リスト)、Row Location Input Number Field (条位置入力数フィールド) は、Down Force (下向き力) および Ride Dynamics (ライドダイナミクス) の各構成画面の同じフィールドです。一方の画面で値を変更すると、他方の画面の値も変更されます。

1. **メニュー** → **播種機ボタン** → **構成ソフトキー** → **Sensor (センサー)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Ride Quality (ライドクオリティ)** を選択します。
3. **Sensors** ドロップダウンボックスから、機械に装備されているライドクオリティセンサーの数を選択します。

注記 : 現在の負荷は画面の左下に表示されます。

4. **Sensor** ドロップダウンボックスから各センサーを 1 つずつ選択します。
5. 最初のセンサーが取り付けられている条を確認します。「センサー数と位置」の表を参照してください。**Row** を選択し、選択したセンサーに条番号を割り当てます。

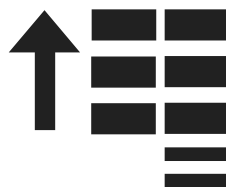
6. **Enable (有効化)** チェックボックスを選択し、センサーを有効または無効にします。

注記 : スプリットロー播種機のフロントランクのみを使用して播種作業を行うときは、リアランクのすべてのセンサーを無効にします。

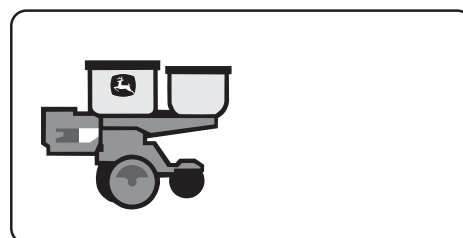
7. 他のセンサーについても条の割り当てを繰り返します。

注記 : 走行状況センサーを有効または無効にした場合は、コントローラを再始動して変更を有効にする必要があります。

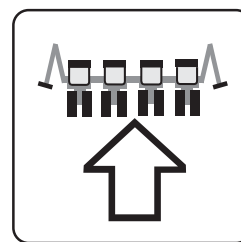
8. キースイッチ電源をオフ/オンします。



メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー

### 画面領域情報

**Planter Configuration :** 播種機構成

**Ride Quality :** ライドクオリティ

**Sensors :** センサー

**Sensor :** センサー

**Row :** 条

**Enable :** 有効化

| センサー数と位置           |                    |                      |
|--------------------|--------------------|----------------------|
| 播種機モデル             | センサーノードと下向き力センサーの数 | センサーノードと下向き力センサーの条位置 |
| DR12               | 3                  | 2, 7, 11             |
| DR16               | 3                  | 3, 9, 14             |
| DR18               | 3                  | 3, 10, 16            |
| 1720 16R30         | 3                  | 3, 9, 14             |
| 1720CCS 12X2 ツインロー | 3                  | 4, 14, 22            |
| 1770NT 12R30       | 3                  | 2, 7, 11             |
| 1770NT 16R30       | 3                  | 3, 9, 14             |
| 1770NT 24R30       | 5                  | 3, 7, 13, 18, 22     |
| 1790 23R15         | 5                  | 3, 4, 13, 20, 21     |
| 1790 24R15         | 5                  | 4, 5, 14, 21, 22     |
| 1790 31R15         | 5                  | 3, 8, 17, 24, 29     |
| 1790 32R15         | 5                  | 4, 9, 18, 25, 30     |

## SeedStar™ XP セットアップ：拡張モニターシステム

| センサー数と位置    |                    |                                   |
|-------------|--------------------|-----------------------------------|
| 播種機モデル      | センサーノードと下向き力センサーの数 | センサーノードと下向き力センサーの条位置 <sup>a</sup> |
| 1790 24R20  | 3                  | 3, 13, 22                         |
| DB44 24R22  | 3                  | 3, 13, 22                         |
| DB58 32R22  | 5                  | 3, 10, 17, 23, 30                 |
| DB60 24R30  | 5                  | 3, 7, 13, 18, 22                  |
| DB60 36R20  | 5                  | 3, 11, 19, 26, 34                 |
| DB60 47R15  | 5                  | 5, 14, 25, 34, 43                 |
| DB66 36R22  | 5                  | 3, 11, 19, 26, 34                 |
| DB80 32R30  | 7                  | 3, 7, 12, 17, 21, 26, 30          |
| DB80 48R20  | 7                  | 3, 10, 17, 25, 32, 39, 46         |
| DB88 48R22  | 7                  | 3, 10, 17, 25, 32, 39, 46         |
| DB90 36R30  | 7                  | 3, 8, 13, 19, 24, 29, 34          |
| DB120 48R30 | 7                  | 3, 10, 17, 25, 32, 39, 46         |

<sup>a</sup> センサーノードと下向き力センサーの条位置は、必要に応じて工場取り付け位置から 1 条ユニット隣に移動できます。

WP29706,0000352 -40-04MAY12-2/2

## 組み込みの空気圧式下向き力空気圧センサー

メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Sensor (センサー) タブを選択します。

1. ドロップダウンボックスから **PDF Air Pressure** を選択します。
2. **# of Ranks (ランク数)** ドロップダウンボックスを選択し、空気圧センサーのランク数を入力します。
3. **Sensor (センサー)** ドロップダウンボックスを選択し、センサーを選択します。
4. **Cal Value** 入力ボックスを選択し、較正值として 494.00 を入力します。

注記 : 現在の下向き力は画面の左下に表示されます。

5. **センサーのゼロ調整**ボタンを押す前に空気圧を解放します。

**重要:** 下向きカシステムの精度を確保するために、1 年に 1 回、またはエアバッグの空気を抜いたときにシステムの読み値が 0 にならない場合はいつでもセンサーのゼロ調整を実施してください。

### 画面領域情報

**Planter Configuration :** 播種機構成

**Sensor :** センサー

**PDF Air Pressure :** PDF 空気圧

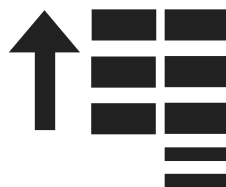
**# of Rank :** ランク数

**Sensor :** センサー

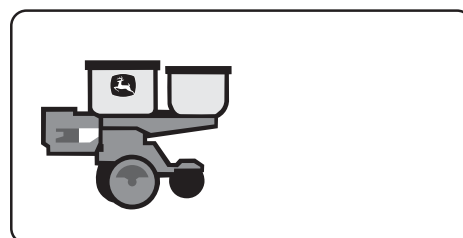
**Cal Value :** 較正值

**To Zero Air Pressure Sensor :** 空気圧センサーのゼロ調整

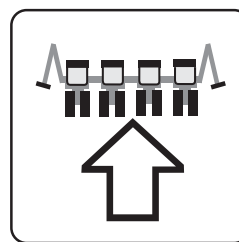
**Relieve Air Pressure and Press Continue :** 空気圧を解放し、「続行」を押してください



メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー



続行



センサーのゼロ調整ボタン

## 下向き力センサーの構成

注記 : Number of Sensors Input List (センサー数入力リスト)、Sensor Number Input List (センサー番号入力リスト)、Row Location Input Number Field (条位置入力数フィールド) は、Down Force (下向き力) および Ride Dynamics (ライドダイナミクス) の各構成画面の同じフィールドです。一方の画面で値を変更すると、他方の画面の値も変更されます。

1. **メニュー** → **播種機ボタン** → **構成ソフトキー** → **Sensor (センサー)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Down Force** を選択します。
3. **# of Sensors (センサー数)** ドロップダウンボックスから、機械に装備されている下向き力センサーの数を選択します。
4. **Sensor** ドロップダウンボックスから各センサーを 1 つずつ選択します。
5. 最初のセンサーが取り付けられている条を確認します。「センサー数と位置」の表を参照してください。**Row** を選択し、選択したセンサーに条番号を割り当てます。

注記 : **Rank (ランク)** 入力ボックスは、播種機メイン 2 (PM2) コントロールが PDF 有効信号を検出した場合にのみ表示され、油圧コンプレッサが存在することを示します。

6. センサーごとに、**Rank (ランク)** ドロップダウンボックスからランクを選択します。ランク情報については、「センサー数と位置」の表を参照してください。
7. **Enable (有効化)** チェックボックスを選択し、センサーを有効または無効にします。

注記 : スプリットロー播種機の前部ランクのみを使用して播種作業を行うときは、リアランクのすべてのセンサーを無効にします。

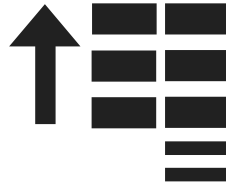
8. **Cal Value (較正值)** 入力ボックスを選択し、下向き力センサー較正值を入力します。工場取り付けセンサー付きの John Deere™ 播種機の較正值は 1394 です。

注記 : 現在の負荷は画面の左下に表示されます。

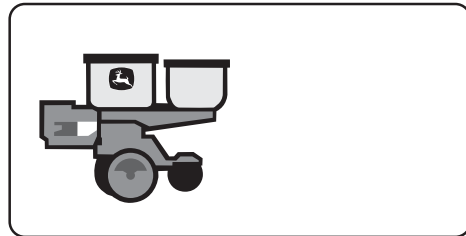
注記 : 下向き力センサーをゼロ調整するには、播種機を上昇させて停止する必要があります。

9. **センサーのゼロ調整** ボタンを選択します。
10. 他のセンサーについても条の割り当てを繰り返します。

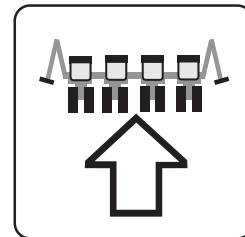
画面領域情報



メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー



センサーのゼロ調整ボタン

**Planter Configuration : 播種機構成**

**Down Force :** 下向き力

**Sensors :** センサー

**Sensor :** センサー

**Row :** 条

**Enable :** 有効化

**Cal Value :** 較正值

**lbs :** ポンド

次のページへ

WP29706,0000353 -40-04MAY12-1/2

## SeedStar™ XP セットアップ：拡張モニターシステム

| センサー数と位置           |                    |                                            |
|--------------------|--------------------|--------------------------------------------|
| 播種機モデル             | センサーノードと下向き力センサーの数 | センサーノードと下向き力センサーの条位置 <sup>a</sup>          |
| DR12               | 3                  | 2, 7, 11                                   |
| DR16               | 3                  | 3, 9, 14                                   |
| DR18               | 3                  | 3, 10, 16                                  |
| 1720 16R30         | 3                  | 3, 9, 14                                   |
| 1720CCS 12X2 ツインロー | 3                  | 4, 14, 22                                  |
| 1770NT 12R30       | 3                  | 2, 7, 11                                   |
| 1770NT 16R30       | 3                  | 3, 9, 14                                   |
| 1770NT 24R30       | 5                  | 3, 7, 13, 18, 22                           |
| 1790 23R15         | 5                  | フロントランク (1) 条 3、13、21<br>リアランク (2) 条 4、20  |
| 1790 24R15         | 5                  | フロントランク (1) 条 4、14、22<br>リアランク (2) 条 5、21  |
| 1790 31R15         | 5                  | フロントランク (1) 条 3、17、29<br>リアランク (2) 条 8、24  |
| 1790 32R15         | 5                  | フロントランク (1) 条 4、18、30<br>リアランク (2) 条 9、25  |
| 1790 24R20         | 3                  | 3, 13, 22                                  |
| DB44 24R22         | 3                  | 3, 13, 22                                  |
| DB58 32R22         | 5                  | 3, 10, 17, 23, 30                          |
| DB60 24R30         | 5                  | 3, 7, 13, 18, 22                           |
| DB60 36R20         | 5                  | 3, 11, 19, 26, 34                          |
| DB60 47R15         | 5                  | フロントランク (1) 条 5、25、43<br>リアランク (2) 条 14、34 |
| DB66 36R22         | 5                  | 3, 11, 19, 26, 34                          |
| DB80 32R30         | 7                  | 3, 7, 12, 17, 21, 26, 30                   |
| DB80 48R20         | 7                  | 3, 10, 17, 25, 32, 39, 46                  |
| DB88 48R22         | 7                  | 3, 10, 17, 25, 32, 39, 46                  |
| DB90 36R30         | 7                  | 3, 8, 13, 19, 24, 29, 34                   |
| DB120 48R30        | 7                  | 3, 10, 17, 25, 32, 39, 46                  |

<sup>a</sup> センサーノードと下向き力センサーの条位置は、必要に応じて工場取り付け位置から 1 条ユニット隣に移動できます。

John Deere は Deere & Company の商標です。

WP29706.0000353 -40-04MAY12-2/2

## 播種機概要 : ユーザー設定

「Planter at a Glance : User Settings」画面では、自動スクロールが有効になっているときにどの SeedStar™ XP モニター機能が表示されるかをオペレータが選択できます。

1. **メニュー** → **播種機ボタン** → **画面スキャンボタン**を選択します。
2. **画面スキャン**ボタンを選択し、4 秒間保持します。
3. 各 SeedStar™ XP ページの横にあるチェックボックスは、**Auto Scroll (自動スクロール)** を選択したときに表示されます。
4. チェックボックスをオンにして **Auto Scroll** を有効にします。
5. **Delay** ボックスを選択し、ページスキャン遅延時間を設定します。値は秒単位で示されます。
6. 完了したら **入力** を選択します。
7. 自動スクロールが有効な場合、画面スキャンボタンを選択すると実行画面がスクロールします。スクロールを解除するには、いつでも画面スキャンボタンを選択します。

### 画面領域情報

**Planter Configuration** : 播種機構成

**Planter at a Glance : User Settings** : 播種機概要 : ユーザー設定

**Pages** : ページ

**Population** : 種子密度

**Singulation** : シングレーション

**Ride Quality** : ライドクオリティ

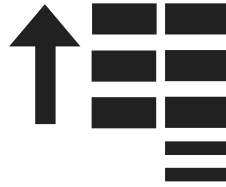
**Spacing** : 間隔

**Down Force** : 下向き力

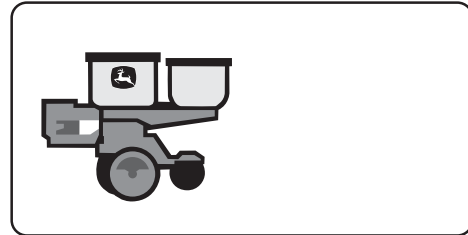
**Options** : オプション

**Auto Scroll** : 自動スクロール

**Delay** : 遅延



メニュー



播種機ボタン



画面スキャン



入力

OUO6064,00005C2 -40-10NOV11-1/1

## アラームと限度値の設定ページ

Alarms and Limits Setup 画面で、オペレータは、各 SeedStar™ XP モニター機能に対して注意とアラームを出すレベルを調整できます。

設定点空気圧式下向き力制御の機械の場合、この画面で目標マージンを設定し、調整する必要があります。

いずれかのモニター値がアラーム設定値を下回ると、棒グラフと数字表示の背景の色が赤に変化します。

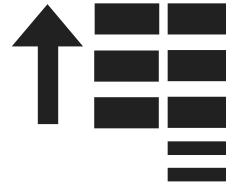
いずれかのアラーム設定値のボックスに「0」を入力すると、その機能のアラームが無効になります。

1. メニュー → 播種機ボタンを選択します。
  2. いずれかの SeedStar™ XP モニターボタンを選択し、4 秒間保持します。
  3. **Singulation Alarm Box (シンギュレーションアラームボックス)** (A) を選択して、許容できる最小のシンギュレーション割合を入力します。シンギュレーションアラーム設定の既定値は 92% です。
  4. **Spacing CV Alarm Box (間隔 CV アラームボックス)** (B) を選択して、許容できる最小の変動値の係数を入力します。間隔アラーム設定の既定値は 0.35 です。
  5. **Ride Quality Alarm Box (ライドクオリティアラームボックス)** (C) ボックスを選択して、許容できる最小のライドクオリティ割合を入力します。ライドクオリティアラーム設定の既定値は 90% です。
  6. **Step Value Box (ステップ値ボックス)** (D) を選択し、増減矢印を使用して空気圧式下向き力を調整したときの下向き力の変化の増分値を入力します。増分は 1~50 の範囲内で設定できます。
- 注記：アクティブ PDF 一時停止タイマーボックスは、アクティブ空気圧式下向き力で制御される機械のみで使用できます。
7. **Active PDF Pause Timer Box (アクティブ PDF 一時停止タイマーボックス)** (I) を選択して、メインの実行画面で一時停止ボタンを押したときに、アクティブ PDF システムが無効になる時間の長さを設定します。
  8. **High Margin Alarm Box (高マージンアラームボックス)** (F) を選択して、条ユニット下向き力マージンのハイレンジを入力します。既定のマージンアラーム設定は、目標マージンの上 75% です。
  9. **Target Margin Box (目標マージンボックス)** (G) を選択して、この画面から目標マージンを調整します。アクティブ空気圧式下向き力機能を装備している場合、目標マージンを実行ページで設定することもできます。
  10. **Low Margin Alarm Box (低マージンアラームボックス)** (H) を選択して、条ユニット下向き力マージンのローレンジを入力します。既定のマージンアラーム設定は、目標マージンの下 50% です。
  11. 完了したら**入力 (I)** を選択します。

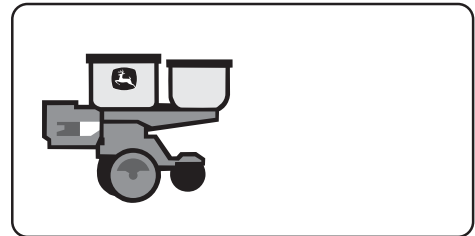
画面領域情報

**Planter Configuration**：播種機構成

**Alarms and Limit Setup**：アラームと限度値の設定



メニュー



播種機ボタン



SeedStar XP モニターボタン

Alarms and Limits Setup

|                        |                 |   |
|------------------------|-----------------|---|
| Singulation Alarm      | 92 %            | A |
| Seed Spacing CV Alarm  | 0.35            | B |
| Ride Quality Alarm     | 90 %            | C |
| Step Value             | 5 (lb)          | D |
| Active PDF Pause Timer | 5 sec           | E |
| High Margin Alarm      | 131 (lb) + 75 % | F |
| Target Margin          | 75 (lb)         | G |
| Low Margin Alarm       | 37 (lb) - 50 %  | H |
|                        |                 | I |

Navigation buttons: Home, Up, Down, Enter

- A : シンギュレーションアラーム  
 B : 間隔 CV アラーム  
 C : ライドクオリティアラーム  
 D : ステップ値  
 E : アクティブ PDF 一時停止タイマー  
 F : 高マージンアラーム  
 G : 目標マージン  
 H : 低マージンアラーム  
 I : 入力

## 種子レートの設定

### 接地輪駆動式機械：目標種子密度と高低警告

**重要：**種子密度と高低警告はバリアブルレートドライブ機では入力方法が異なります。このセクションの「VRD 機：メーター、農作物、ディスク、レートの構成」を参照してください。

1. メニュー → 播種機ボタン → レートソフトキーを選択します。
2. **Crop Name** ドロップダウンボックスから、トウモロコシ、大豆、またはいずれかのカスタム農作物名を選択します。
3. **Edit Crop Name (農作物名の編集)** ボタンを選択して、農作物名を変更します。
4. **Target Rate** 入力ボックスを選択し、値を入力します。
5. 高低警告限度値は、目標レートの上下の割合に自動的に設定されます。限度値を変更するには、**High Warning** または **Low Warning** 入力ボックスを選択し、新たな値を入力します。

注記：レートと警告の設定値は農作物名ごとに保存されます。

6. **Population Adjust (種子密度の調整)** 入力ボックスを選択し、値を入力します。

注記：播種条の数のチェックボックスは、モニターがスプリットロー機またはツインロー機用に構成されている場合のみ表示されます。（「セットアップ：初期システム構成」セクションの「フレームレイアウト、条レイアウト、ドライブ切断警告の構成」を参照してください）。

7. 適切な播種条構成に対して **Rows Planting (播種条)** チェックボックスをオンにします。

#### 画面領域情報

**Planter Rates**：播種機レート

**Crop Name**：農作物名

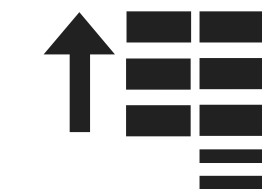
**Corn**：トウモロコシ

**Soybeans**：大豆

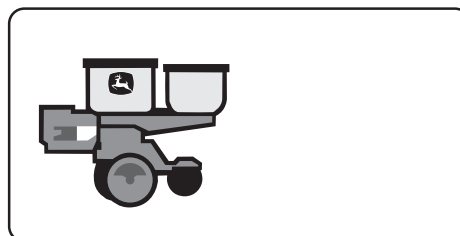
**Custom**：カスタム

**Edit Crop Name**：農作物名の編集

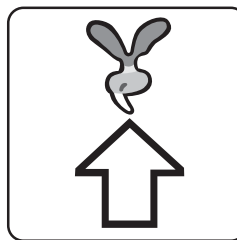
**Target Rate**：目標レート



メニュー



播種機ボタン



レートソフトキー

**High Warning**：高さ警告

**Low Warning**：低さ警告

**Population Adjust**：種子密度の調整

**Rows Planting**：播種条

**Avg. Spacing**：平均間隔

**Seeds**：種子

**ac**：エーカー

OUC6064,000037F -40-02MAY11-1/1

## VRD 機：メーター、農作物、ディスク、レートの構成

1. メニュー → 播種機ボタン → レートソフトキーを選択します。
2. **Crop Name** ドロップダウンボックスから、トウモロコシ、大豆、またはいずれかのカスタム農作物名を選択します。
3. **Edit Crop Name (農作物名の編集)** ボタンを選択して、農作物名を変更します。
4. **Show Rates (レートの表示)** ボタンを選択します。
5. **Change Rates (レートの変更)** ボタンを選択します。
6. 各モーターに異なるレートを設定する場合は、**Motor** ドロップダウンボックスを選択してレートを割り当てるモーターを選択します。

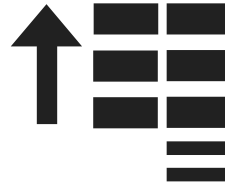
注記：各モーターは、選択したレートごとにレートを設定する必要があります。

7. **Rate (レート)** ドロップダウンボックスを選択し、種子密度を割り当てるレートを選択します。
8. **Target (目標)** 入力ボックスを選択し、選択したレートに対する目標種子密度を入力します。高低の種子密度 (警告) の限度値は、目標レートの上下のパーセンテージに自動的に設定されます。**High (高)** と **Low (低)** 入力ボックスを選択して、警告限度値を手動で調整します。

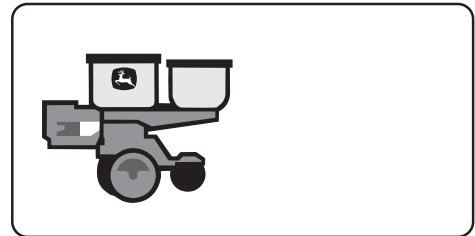
**重要：バリアブルレートドライブは、少なくとも 1 つの目標レートが定義され、オンになっていなければ動作しません。**

注記：レート 6 は地図ベースの播種プランに使用します。コントローラから播種プランを使用できるようにするには、レート 6 のドロップダウンボックスで「On」を選択し、実行画面で Rx レートを選択します。選択すると、実行ページには「Target Seeds per Area (面積あたりの目標種子数)」アイコンの近くに小さな Rx インジケータが表示されます。

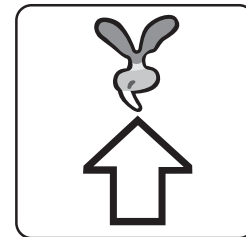
9. 実行ページでレートを確認するには、**On – Off** ドロップダウンボックスを選択し、**ON** を選択します。
10. **入力** ボタンを選択します。
11. 画面下部に表示される平均間隔は、条幅と、モニターに入力した目標とする種子密度に基づいて計算した播種の距離です。
12. **Use One Rate for All Motors (すべてのモーターに同じレートを使用)**



メニュー



播種機ボタン



レートソフトキー

- このチェックボックスをオンにすると、すべてのモーターで同じレートを使用できます。

- このチェックボックスをオフのままにすると、モーターごとに異なるレートが使用されます。

13. **Disk Type (ディスクタイプ)** ドロップダウンボックスを選択します。

- 播種機が**機械式メーター**用に構成されている場合は、プレートなしのメーターの選択肢が表示されます。機械に取り付けられているプレートなしのメーターを選択します。

注記：カスタムプレートなしが選択されている場合は、**Seeds per Rev. (回転あたりの種子数)** 入力ボックスを選択して値を入力してください。

- 播種機が**真空用**に構成されている場合は、真空ディスクタイプが表示されます。メーターに取り付けられているディスクタイプを選択します。

次のページへ

OUC6064,0000380 -40-02MAY11-1/2

注記： **Custom Vacuum (カスタム真空)** が選択されている場合は、 **Holes Per Disk (ディスクあたりの穴の数)** 入力ボックスを選択して値を入力してください。

14. **Seed Disk** ドロップダウンボックスを選択し、使用する真空ディスクを選択します。

15. **Population Adjust (種子密度の調整)** 入力ボックスを選択し、値を入力します。

注記：播種条の数のチェックボックスは、モニターがスプリットロー機またはツインロー機用に構成されている場合のみ表示されます。（「セットアップ：初期システム構成」セクションの「フレームレイアウト、条レイアウト、ドライブ切断警告の構成」を参照してください）。

16. 適切な播種条構成に対して **Rows Planting (播種条)** チェックボックスをオンにします。

注記：高い、または低い範囲のチェックボックスは、モニターがツインロー機用に構成されている場合のみ表示されます。（「セットアップ：初期システム構成」セクションの「フレームレイアウト、条レイアウト、ドライブ切断警告の構成」を参照してください）。

17. 高い、または低い構成用に **Drive Range (ドライブレンジ)** チェックボックスを選択します。

#### 画面領域情報

**Planter Rates** : 播種機レート

**Crop Name** : 農作物名

**Corn** : トウモロコシ

**Soybeans** : 大豆

**Custom** : カスタム

**Edit Crop Name** : 農作物名の編集

**Show Rates** : レートを表示

**Seeds/ac** : 種子数/エーカー

**Target Population** : 目標種子密度

**Rate** : レート

**Motor** : モーター

**Change Rates** : レートの変更

**On** : オン

**Off** : オフ

**Target** : 目標

**High** : 高

**Low** : 低

**Avg. Spacing** : 平均間隔

**Use One Rate for All Motors** : (すべてのモーターに同じレートを使用)

**Disk Type** : ディスクタイプ

**Sweet Corn** : スイートコーン

**Cotton** : 綿

**Sorghum** : ソルガム

**Sunflower** : ヒマワリ

**Edible Beans** : 食用豆

**Peanuts** : ピーナツ

**Sugar Beets** : 砂糖大根

**Custom Vacuum** : カスタム真空

**Holes Per Disk** : ディスクあたりの穴の数

**Finger Pick-Up** : フィンガーピックアップ

**Radial Bean** : ラジアルビーン

**Custom Plateless** : カスタムプレートなし

**Seeds per Rev.** : 1回転あたりの種子数

**Seed Disk** : 種子ディスク

**Population Adjust** : 種子密度の調整

**Rows Planting** : 播種条

**Drive Range** : ドライブレンジ

## 種子密度の調整 (PA)

**重要：種子密度の調整の使用前に、種子メーターを適切に調整し、圃場での種子密度チェックを実行してください。**

PA (種子密度の調整) は播種密度が高い場合、または種子が小さい場合に有用です。この 2 種類の状況では、センサーの検出する種子数が実際より少ないことがあります。検出にもれた種子の分を調整するため、補正係数を計算してモニターに入れ、表示された種子密度を調整する必要があります。

PA はオペレータが計算してモニターに入力する補正係数です。センサーの検出数は表示前にこの補正係数を掛けられます。PA が 1.00 の場合は実際のセンサーの検出数が表示されます。PA が 2.00 の場合は実際のセンサーの検出数が 2 倍になって表示されます。

正しい PA 補正係数の決定には圃場での種子密度チェックが欠かせません。

農作物、種子の種類、種子密度を変更する場合には、必ず PA 係数を 1.00 に戻してください。必要な場合にのみ新たな PA 係数を計算してください。

**例：**

180,000 個の種子を播いた時に 160,000 個の種子数が表示された場合、180,000 を 160,000 で割って PA 値を求める ( $180\,000 \div 160\,000 = 1.13$ )。PA 値 1.13 をモニターに入力します。モニターは検出した種子数に 1.13 を掛けて、調整された種子密度の 180,000 を表示します。

1. **メニュー** → **播種機ボタン** → **レートソフトキー**を選択します。

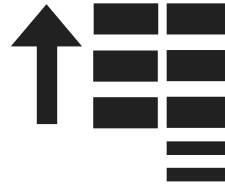
注記：PA の初期値は常に 1.0 です。大豆には、AccuCount™ 種子チューブセンサー使用時には 1.0 以外の PA 値は不要です。AccuCount™ センサーは、センサーハウジング外側の赤い LED (A) で使用がわかります。

2. **Population Adjust** 入力ボックスを選択します。
3. 計算値を入力します。入力許容値は 0.1~2.5 です。
4. 圃場での種子密度チェックを実行し、PA 値を調整して、モニターに実際の種子密度と同じ値が表示されるようにします。

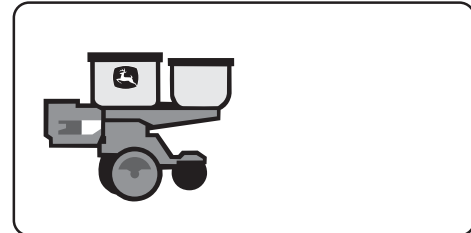
画面領域情報

**Planter Rates** : 播種機レート  
**Population Adjust** : 種子密度の調整  
**Crop Name** : 農作物名  
**Target Rate** : 目標量  
**High Warning** : 高度の警告  
**Low Warning** : 低度の警告  
**Seeds** : 種子  
**ac** : エーカー  
**ha** : ヘクタール

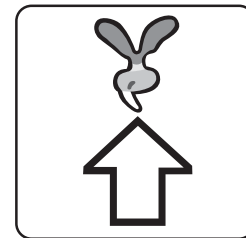
AccuCount は Deere & Company の商標です



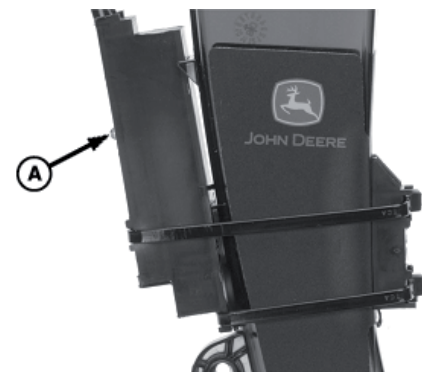
メニュー



播種機ボタン



レートソフトキー



A : センサー LED

## ハイ／ロードライブレンジ (ツインロー機のみ)

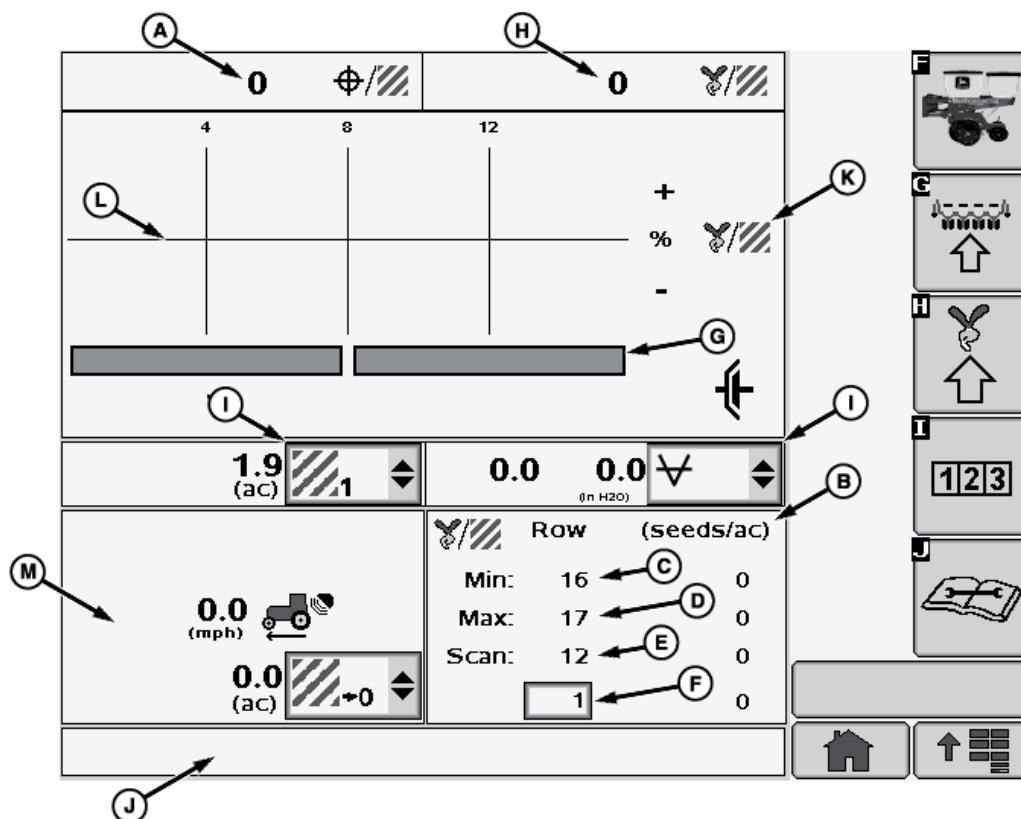
**バリアブルレートドライブ機のみ**：バリアブルレートドライブ ハイレンジからローレンジに切り替える必要があります。次の  
ブスプロケットは、種子密度と種子ディスクの選択によっては、 表を参照してください。

| バリアブルレートドライブの種子密度 (5 MPH 対地速度)                                                      |        |         |        |         |                       |         |         |         |
|-------------------------------------------------------------------------------------|--------|---------|--------|---------|-----------------------|---------|---------|---------|
| ローレンジ = 長直径スプロケット<br>ハイレンジ = 短直径スプロケット                                              |        |         |        |         |                       |         |         |         |
| シングルローの種子密度 (種子数／エーカー)                                                              |        |         |        |         | ツインローの種子密度 (種子数／エーカー) |         |         |         |
| ディスクのセル数                                                                            | ローレンジ  |         | ハイレンジ  |         | ローレンジ                 |         | ハイレンジ   |         |
|                                                                                     | 最小     | 最大      | 最小     | 最大      | 最小                    | 最大      | 最小      | 最大      |
| 30                                                                                  | 8 000  | 37 000  | 21 000 | 98 000  | 16 000                | 74 000  | 42 000  | 196 000 |
| 40                                                                                  | 11 000 | 49 000  | 27 000 | 131 000 | 22 000                | 98 000  | 54 000  | 262 000 |
| 45                                                                                  | 12 000 | 55 000  | 31 000 | 147 000 | 24 000                | 110 000 | 62 000  | 294 000 |
| 48                                                                                  | 13 000 | 59 000  | 33 000 | 157 000 | 26 000                | 118 000 | 66 000  | 314 000 |
| 50                                                                                  | 13 000 | 61 000  | 34 000 | 164 000 | 26 000                | 122 000 | 68 000  | 328 000 |
| 64                                                                                  | 17 000 | 78 000  | 43 000 | 210 000 | 34 000                | 156 000 | 86 000  | 420 000 |
| 90                                                                                  | 23 000 | 111 000 | 61 000 | 295 000 | 46 000                | 222 000 | 122 000 | 590 000 |
| 108                                                                                 | 28 000 | 133 000 | 73 000 | 355 000 | 56 000                | 266 000 | 146 000 | 710 000 |
| ローレンジおよびハイレンジスプロケットによって生成される種子密度は、所定の対地速度と部分的に重なります。                                |        |         |        |         |                       |         |         |         |
| 対地速度が 5 mph 以下の場合、目標種子密度が表に示されるローレンジレート内であれば、低速モーターの警告が出ないように、ローレンジスプロケットを使用してください。 |        |         |        |         |                       |         |         |         |

OUO6064,00003E6 -40-24MAY11-1/1

## SeedStar™ 2 メイン実行画面

### 接地輪駆動式機械



A : 目標種子密度  
B : 種子数／面積  
C : スキャンされた条番号  
D : 最小の条

E : 最大の条  
F : 選択された条  
G : 駆動インジケーター  
H : 面積カウンター

I : リストボックス  
J : 播種機注意事項  
K : 播種機概要  
L : 目標種子密度バー

M : カウンターと速度

播種機のメイン実行画面は播種機のすべての重要な機能をモニターし、播種中は常にディスプレイに表示されています。メイン実行画面は、図のようなフルスクリーン表示、ハーフスクリーン表示のスキャンモード、またはハーフスクリーン表示の播種機概要モードで参照できます。このセクションの「ハーフスクリーンのレイアウト」を参照してください。

メニューボタン → 播種機ボタン → メインソフトキーを選択します。

(A) 目標種子密度 (種子数／面積)

(B) アクティブスキャン条の種子数／面積 (スキャンモード)

(C) アクティブスキャン条 (スキャンモード)

(D) 最小種子密度を示す条番号

(E) 最大種子密度を示す条番号

(F) 選択された条の種子密度

(G) 駆動ステータスバー メーター駆動がアクティブかアクティブでないかを示します。ステータスバーは播種機の駆動セク

ションの数に分割されています。緑はアクティブです。灰色はアクティブではありません。切断が選択されている場合は、その駆動セクションに対する緑のバーは灰色になります。切断された条で種子密度がゼロに落ちると、メーター駆動は停止し、種子密度バーは赤に変わります。切断された駆動セクションのすべての条で秒あたりの種子数が3個以上になると、このステータスバーは再度緑になり、播種機概要の種子密度バーはアクティブになります。

(H) 機械全体の平均種子密度 (種子数／面積)

(I) リストボックスにはオペレータが選択できる表示用の機能オプションが示されます。

(J) 播種機注意事項

(K) 播種機概要の画面領域

(L) 目標種子密度バー 播種のアラーム設定値を上回る、または下回る場合、バーはオレンジ色に変わります。播種中でない場合、バーは赤に変わります。

(M) カウンターと速度は画面の下部に表示されます。

次のページへ

WP29706,0000373 -40-10MAY12-1/2

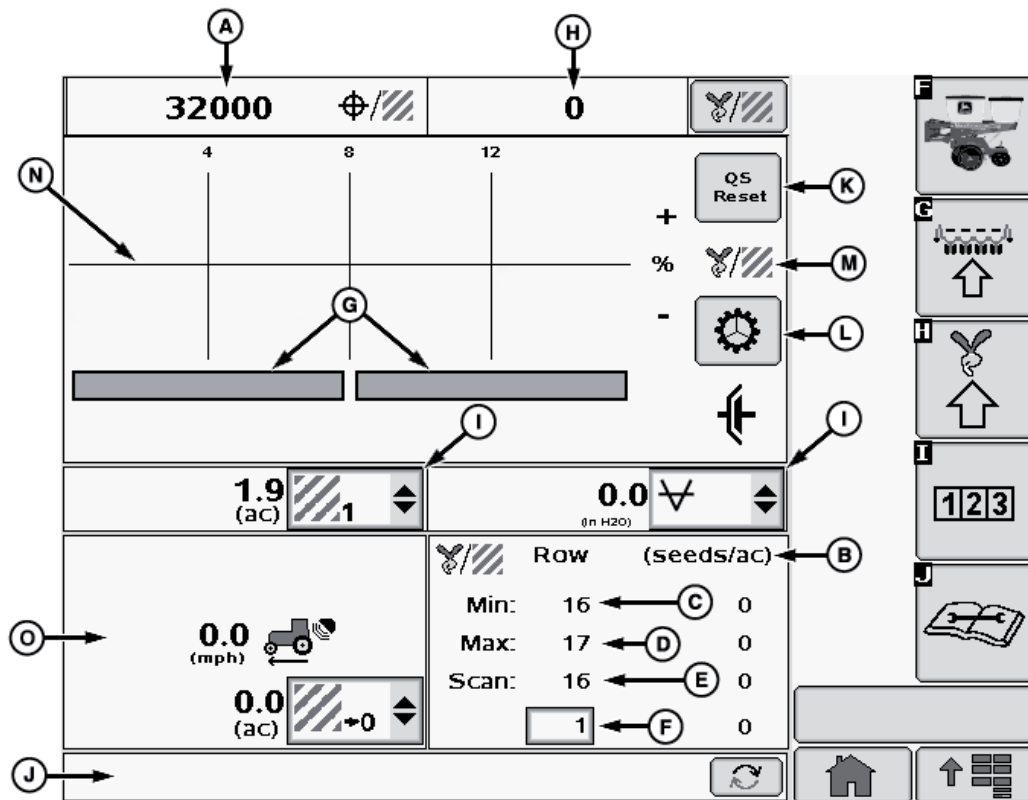
**播種機概要のバーグラフ：**中央の線は目標種子密度です。条がアラームの上限または下限に近づくと、その条のバーはオレンジ色に変わり、テキストメッセージと共にアラームが鳴ります。ある条の秒あたりの種子数が2個未満になると、このバーは赤に変わり、条故障警告が表示されます。対地速度が

2 mph (3.2 km/hr) 未満になると、播種機モニターは種子密度を計算しません。このような条件では、Field Doc™ の適用作業範囲マップは作成されません。グラフの上部はプログラムされた上限値です。グラフの下部はプログラムされた下限値です。「種子レートの設定」セクション参照してください。

Field Doc は Deere & Company の商標です

WP29706,0000373 -40-10MAY12-2/2

## バリアブルレートドライブ機



A : 目標種子密度  
B : 種子数／面積  
C : スキャンされた条番号  
D : 最小の条

E : 最大の条  
F : 選択された条  
G : 駆動インジケーター  
H : 平均種子密度

I : リストボックス  
J : 播種機注意事項  
K : クイックスタートボタン  
L : 「種子メーターの回転」ボタン

M : 播種機概要  
N : 種子密度バー  
O : カウンターと速度

メニューボタン → 播種機ボタン → メインソフトキーを選択します。

(A) 目標種子密度 (種子数／面積) 複数のバリアブルレートモーターの種子密度が異なる場合、このバーは分割されます。

(B) アクティブスキャン条の種子数／面積 (スキャンモード)

(C) アクティブスキャン条 (スキャンモード)

(D) 最小種子密度を示す条番号

(E) 最大種子密度を示す条番号

(F) 選択された条の種子密度

(G) 駆動ステータスバー メーター駆動がアクティブかアクティブでないかを示します。ステータスバーは播種機の駆動セクションの数に分割されています。緑はアクティブです。灰色はアクティブではありません。切断を選択した場合、その駆動セクションに対する緑のバーは灰色になり、メーター駆動は停止し、切断した条で種子密度がゼロになると種子密度バーは赤くなります。切断された駆動セクションのすべての条で秒あたり

の種子数が3個以上になるまでは、このステータスバーは再度緑にならず、播種機概要の種子密度バーはアクティブになりません。

(H) 機械全体の平均種子密度 (種子数／面積)

(I) リストボックスにはオペレータが選択できる表示用の機能オプションが表示されます。

(J) 播種機注意事項

(K) クイックスタートを有効にするとクイックスタートボタンが表示されます。

(L) 「種子メーターの回転」ボタン

(M) 播種機概要の画面領域

(N) 種子密度バー 播種のアラーム設定値を上回る、または下回る場合はオレンジ色。播種中でなければ赤。

(O) カウンターと速度は画面の下部に表示されます。

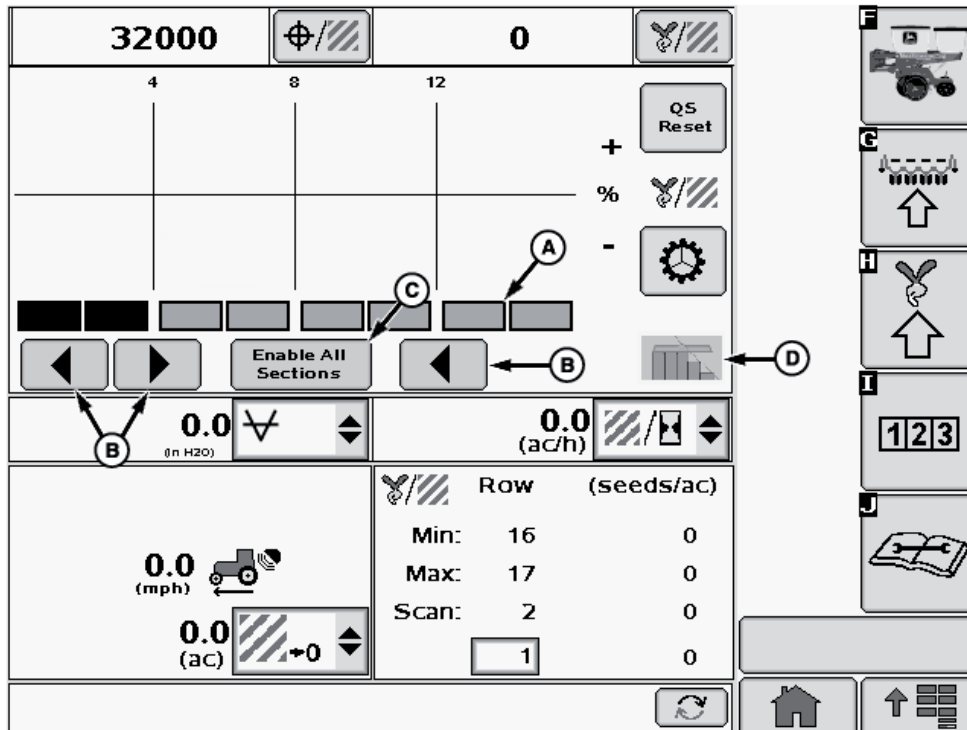
**播種機概要のバーグラフ：**中央の線は目標種子密度です。条が上限または下限に近づくと、その条のバーはオレンジ色に変わり、テキストメッセージと共にアラームが鳴ります。ある条の秒あたりの種子数が2個未満になると、このバーは赤に変わり、条故障警告が表示されます。対地速度が

2 mph (3.2 km/hr) 未満になると、播種機モニターは種子密度を計算しません。このような条件では、Field Doc™ の適用作業範囲マップは作成されません。グラフの上部はプログラムされた上限値です。グラフの下部はプログラムされた下限値です。

Field Doc は Deere & Company の商標です

WP29706,0000374 -40-10MAY12-2/2

## RowCommand™ 機



A : 駆動インジケータ  
B : コマンドボタン

C : すべてのオンボタン

D : セクションコントロールアイコン (装備されている場合)

インジケータ (A) は個々の RowCommand™ セクションのアクティビティを示します。

ボタン (B) を選択すると、播種機の外側から始めて手動でセクションがオン、オフになります。ボタン (C) を選択すると、すべてのセクションが有効になります。セクションコントロールアイコン (D) は、John Deere Section Control™ で制御されるセクションを示します。

注記：多くの RowCommand™ クラッチを同時に入れると（メーターは切断）、オルタネータ出力が限られているためにトラクターの「Low Voltage (定電圧)」の警告が発せられることがあります。この場合電気負荷を減らすか、エンジンの回転数を上げてください。

| RowCommand™ インジケータ (A) |                                                                          |
|------------------------|--------------------------------------------------------------------------|
| インジケータの色               | RowCommand™ アクティビティ                                                      |
| 緑                      | セクションはアクティブで、システムは検出している。(メーター入り)                                        |
| 黒                      | セクションはオペレータが矢印か半幅切断スイッチを使用して手動で非アクティブにした。                                |
| 黒枠付きの中間色               | John Deere Section Control™ の指示により無効になるセクション                             |
| 非表示                    | セクションが応答していない。条の播種は続行されるが、セクションを RowCommand™ では制御できない。警告がオペレータに不具合を知らせる。 |

OUE064,000064F -40-10NOV11-1/1

## 単一設定点目標下向き力の設定

### 目標とする下向き力の設定

目標下向き力ボタン (A) を選択して、目標下向き力入力画面を開きます。

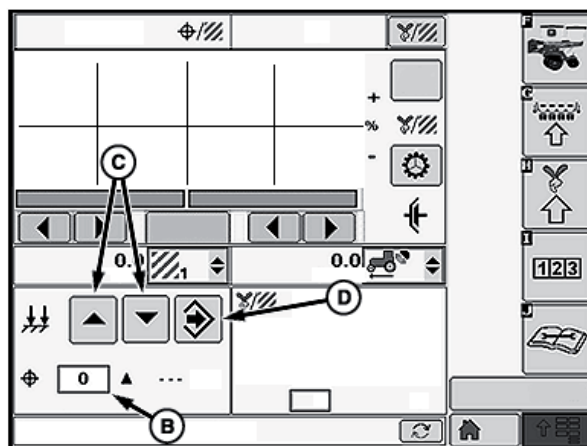
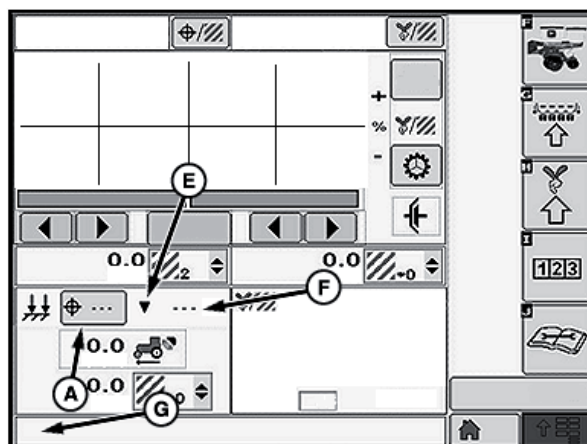
目標下向き力入力ボックス (B) または増減矢印 (C) を使用して、目標条ユニット下向き力を設定します。

完了したら入力 (D) を選択します。

インジケータの矢印 (E) が表示され、システムが空気圧式下向き力の圧力を増減していることを確認できます。

実際の下向き力 (F) は指定した時間間隔で確認され、目標下向き力に合わせる必要がある場合は自動的に調整されます。実際の下向き力 (F) が許容外のレートで目標値を下回ると、「Check pneumatic down force for leaks (空気圧式下向き力の漏れを確認してください)」という警告が警告メッセージエリア (G) に表示されます。漏れの重大度に応じて、実際の下向き力値 (F) がオレンジ色または赤色にハイライトされます。

- A: 下向き力目標ボタン
- B: 目標下向き力入力ボックス
- C: 増減矢印
- D: 入力
- E: インジケータ矢印
- F: 実際の下向き力
- G: 警告メッセージエリア

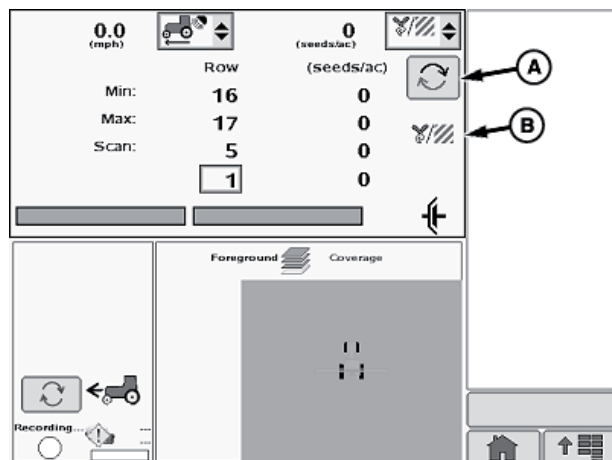


OUO6064,00005C7 -40-10NOV11-1/1

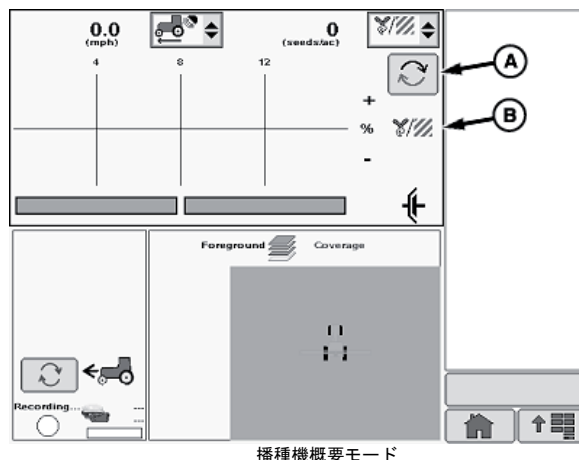
## ハーフスクリーンのレイアウト

注記: ハーフスクリーンのレイアウトと複数のホームページは、John Deere™ SeedStar™ 2 モニターを John Deere™ Greenstar™ ディスプレイと共に使用する場合にのみ使用できます。

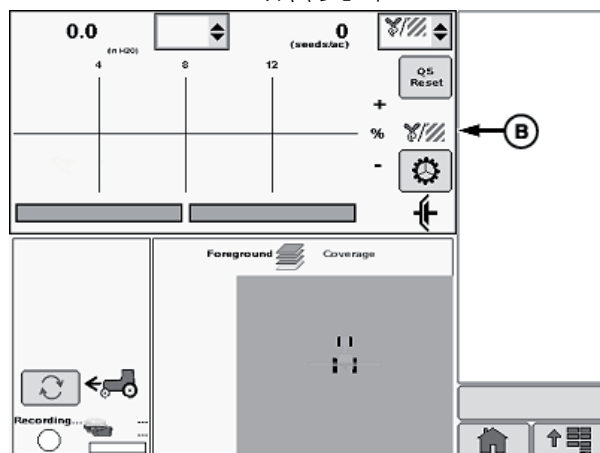
注記: ハーフスクリーンのレイアウトは、レイアウトマネージャで設定する必要があります。



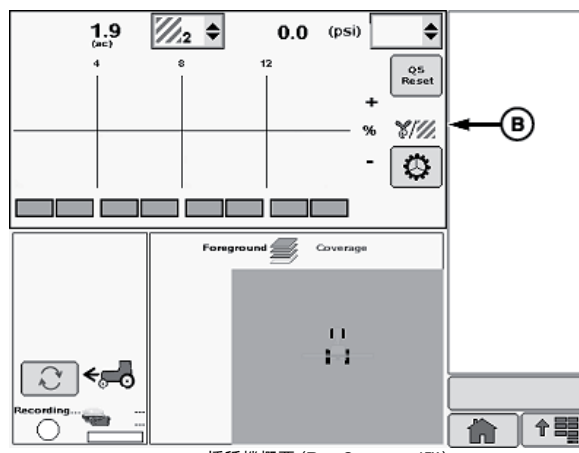
スキャンモード



播種機概要モード



播種機概要 (バリエーブルレートドライブ)



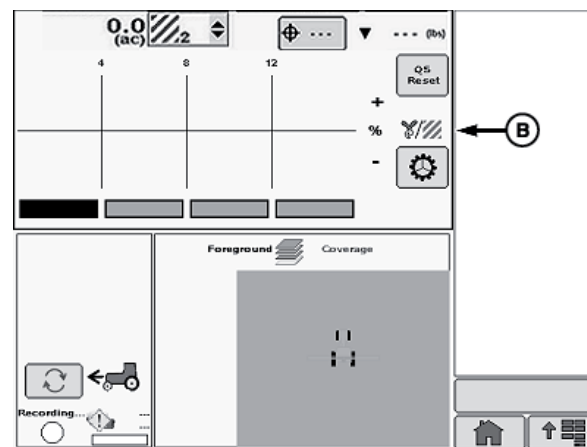
播種機概要 (RowCommand™)

スキャンモードと播種機概要モードを切り替えるには、切り替えボタン (A) を選択します。ハーフスクリーン (B) レイアウトを選択すると、画面領域に表示される情報は少なくなります。エラーメッセージはハーフスクリーンでは表示されません。音響警報によってエラーが通知された場合は、フルスクリーンモードに戻ってエラーメッセージを確認してください。

画面レイアウトの設定方法については、「モニター使用法」セクションの「画面レイアウトマネージャ」を参照してください。

フルスクリーンモードにして構成、トータル、診断ソフトウェアにアクセスするには、メニュー → 播種機アプリケーションボタンを選択します。

- A: 切り替えボタン
- B: ハーフスクリーン

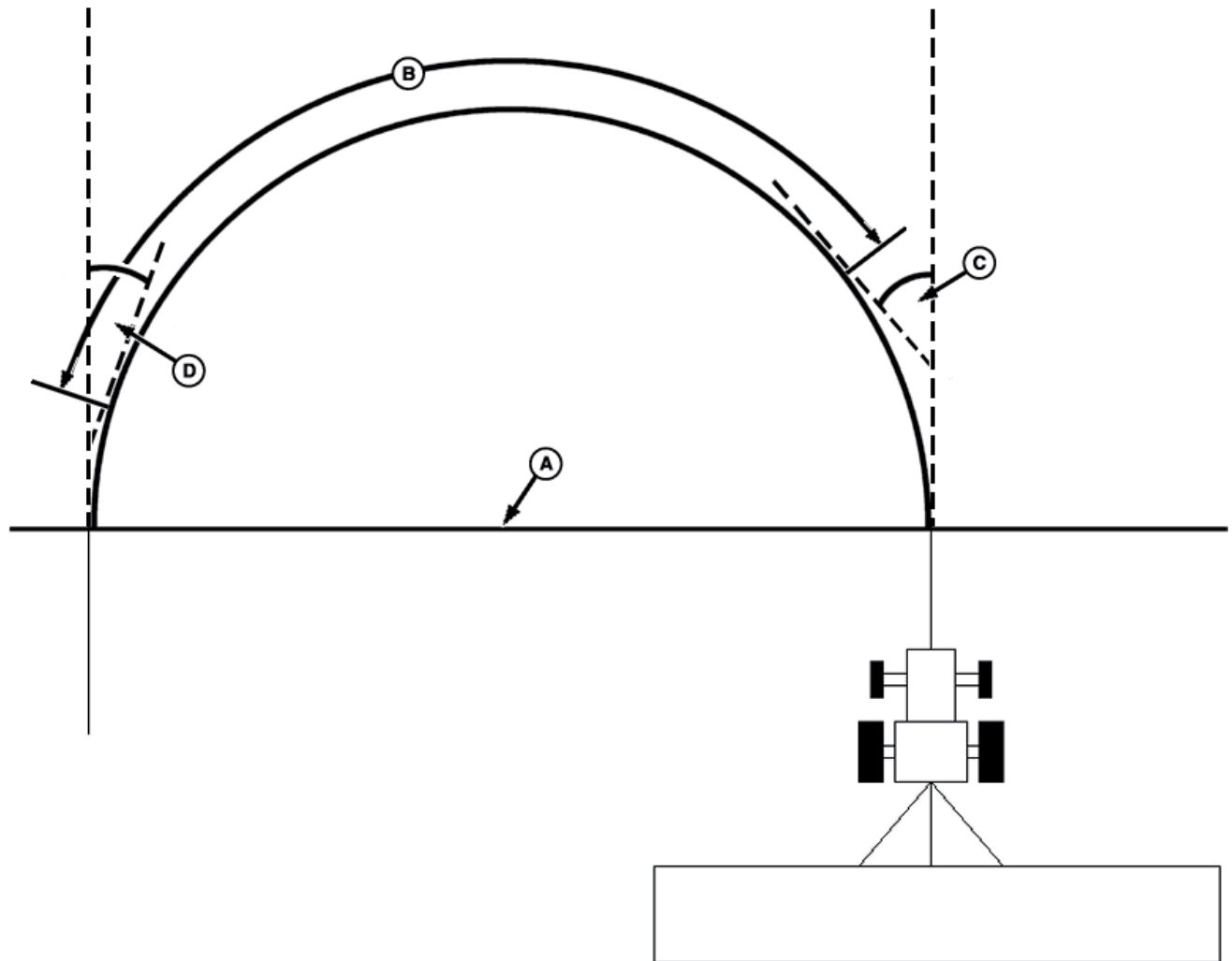


播種機概要 (単一設定点空気圧式下向き力)

John Deere は Deere & Company の商標です。

OU06064,00005EA-40-10NOV11-1/1

## 旋回ビュー警告抑止



A : 枕地

B : 警告の抑止

C : 45 度旋回時に抑止開始

D : 残り 13 度で抑止終了

John Deere™ GreenStar™ ディスプレイと John Deere™ ガイダンス製品を使用して運転している場合は、枕地 (A) での旋回時にフルスクリーン表示の種子モニター警告の抑止 (B) が可能です。

旋回ビュー種子警告の抑止を有効にするには、**Turning View (旋回ビュー)** チェックボックスが GreenStar™2 Pro Guidance Setup でオンになっている必要があります。

旋回ビューが有効になっていると以下が発生します。

- トラクターが直線路を使用する現在のパスから 45 度 (C) 旋回したときに、種子警告の抑止と旋回ビューが開始されます。
- 旋回ビューはトラクターが次のパスの 13 度以内 (D) に入ると終了します。
- 種子警告の抑止は、旋回ビューが画面から消えてから 3 秒後に終了します。
- 警告は最大 22 秒間抑止されます。

## 枕地警告抑止

Headland Warning Suppression (枕地警告抑止) は、高さセンサーまたはスイッチが播種機のフレームが上昇済みであることを示した場合の Rows Not Planting 警告のみを抑止するもので、それ以外の播種機の警告は無効になりません。

枕地警告抑止の有効化：

メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Sensor (センサー) タブを選択します。

Headland Warning Suppression チェックボックス (E) をオンにします。

無効にするには、Headland Warning Suppression (枕地警告抑止) チェックボックスをオフにします。

枕地警告抑止が機能するには、**RowCommand™ なしの接地輪駆動式播種機**に高さセンサーが取り付けられ、校正されている必要があります。John Deere 取扱店にお問い合わせください。

バリアブルレートドライブを装備した播種機と RowCommand™ を装備した接地駆動式播種機には高さセンサーが取り付けられています。

画面領域情報

**Planter Configuration : 播種機構成**

**Frame :** フレーム

**Sensor :** センサー

**Drives :** 駆動

**Seed :** 種子

**Row :** 条

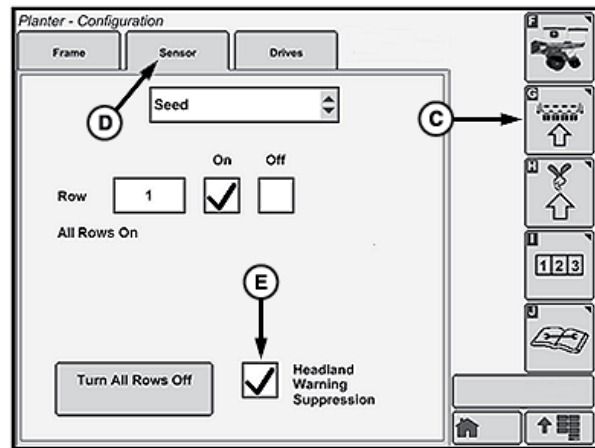
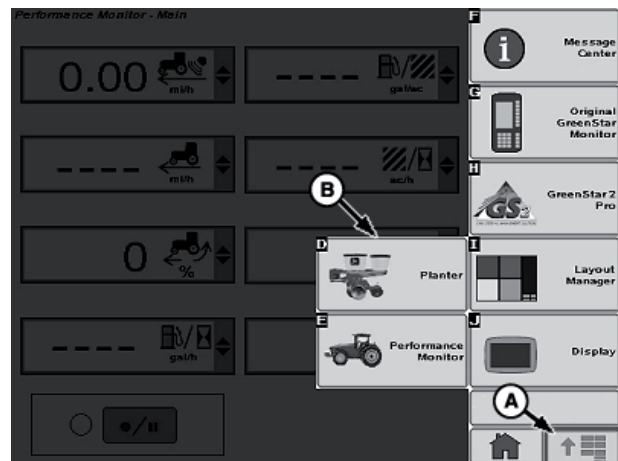
**On :** オン

**Off :** オフ

**All Rows On :** すべての条がオン

**Turn All Rows Off :** すべての条をオフにする

**Headland Warning Suppression :** 枕地警告抑止



A : メニューボタン

B : 播種機ボタン

C : 構成ソフトキー

D : センサータブ

E : ボックス

## 移動モード

移動モードにすると、播種機コントローラは無音モードになります。移動モードを無効にするまで、播種機からの警告は出ず、播種機の機能は使用できません。

移動モードの有効化：

メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Frame (フレーム) タブを選択します。

移動モードソフトキー (E) を選択します。

移動モードを無効にするには、画面の移動モードソフトキーを選択すると、モニターは実行ページに戻ります。

画面領域情報

**Planter Configuration**：播種機構成

**Frame**：フレーム

**Sensor**：センサー

**Drives**：駆動

**Frame Configuration**：フレーム構成

**Row Configuration**：条構成

**Single Row**：シングルロー

**Rows**：条数

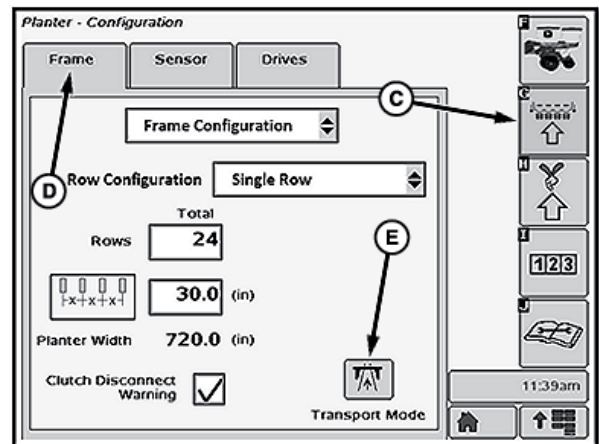
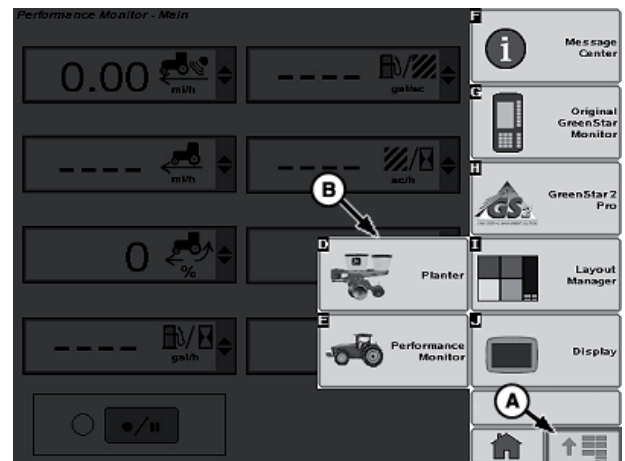
**Total**：合計

**Planter Width**：播種機幅

**Clutch Disconnect Warning**：クラッチ切断警告

**Transport Mode**：移動モード

- A：メニューボタン
- B：播種機ボタン
- C：構成ソフトキー
- D：フレームタブ
- E：移動モードソフトキー



OUO6064,00005F7 -40-10NOV11-1/1

## SeedStar™ XP メイン実行画面

### SeedStar™ XP ナビゲーションボタン

注記：このセクションではオプションの SeedStar™ XP モニタリングシステムの動作と機能を解説します。

基本的な機能、パリアブルレートドライブ、RowCommand™ に関しては「SeedStar™ 2 メイン実行画面」のセクションを参照してください。

SeedStar™ XP ナビゲーションボタンを使用すると、各 SeedStar™ XP モニター機能に関する詳細な情報を表示できます。各ボタンを選択すると、播種機概要の画面領域にグラフィック情報が表示され、SeedStar™ XP ナビゲーションパネルの右側のフィールドに数値情報が表示されます。

SeedStar™ ナビゲーションボタンの色は、モニターしている機能がアラーム限度値に近づくときオレンジ色になり、アラーム限度値を超えると赤になります。これにより、表示用に選択されていない機能の動作が最適な状態ではないことをオペレータに警告します。アラームの設定値を調整するには、「SeedStar™ XP セットアップ：拡張モニターシステム」のセクションの「アラームと限度値の設定ページ」を参照してください。

SeedStar™ XP ボタンは、次のように構成されています。

(A) 種子密度ボタン：このセクションの「種子密度」参照してください。

(B) 種子シンギュレーションボタン：このセクションの「種子シンギュレーション」を参照してください。

(C) 種子間隔 CV ボタン：このセクションの「種子間隔変動係数」を参照してください。

(D) SeedStar™ XP 画面スキャンボタン：このボタンを選択すると、表示されているモニターページが次のように進みます。

- 種子密度
- 種子シンギュレーション
- 種子間隔 CV
- 下向き力
- ライドダイナミクス

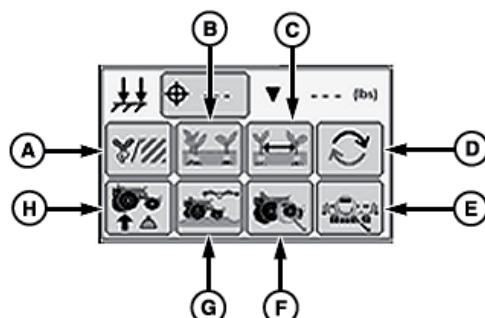
(E) 播種機詳細ボタン：このセクションの「播種機の詳細」を参照してください。

(F) 条詳細ボタン：このセクションの「条詳細」を参照してください。

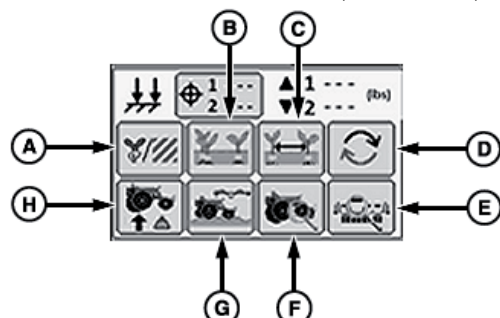
(G) ライドダイナミクスボタン：このセクションの「ライドダイナミクス」を参照してください。

(H) 条ユニット下向き力ボタン：このセクションの「下向き力」を参照してください。

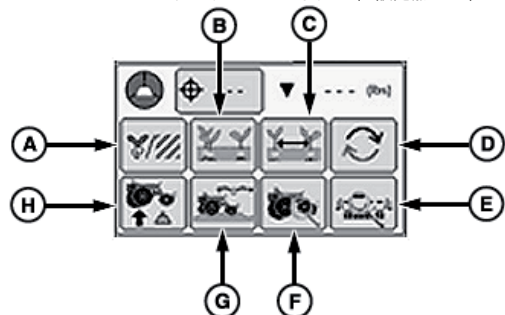
- A：種子密度ボタン
- B：種子シンギュレーションボタン
- C：種子間隔 CV ボタン
- D：SeedStar™ XP 画面スキャンボタン
- E：播種機詳細ボタン
- F：条詳細ボタン
- G：ライドダイナミクスボタン
- H：条ユニット下向き力ボタン



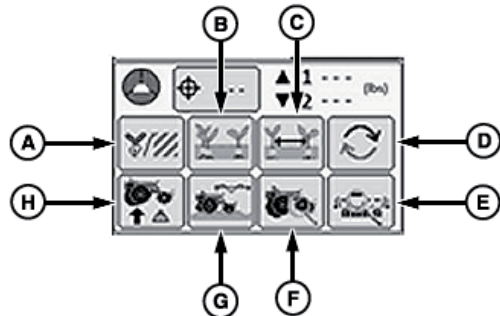
SeedStar™ XP ナビゲーションボタン (単一設定点 PDF)



SeedStar™ XP ナビゲーションボタン (2 設定点 PDF)



SeedStar™ XP ナビゲーションボタン (アクティブ PDF 1 センサー)



SeedStar™ XP ナビゲーションボタン (アクティブ PDF 2 センサー)

## 種子密度

メニュー → 播種機ボタンを選択します。

種子密度ボタン (A) を選択すると、種子密度実行画面が表示されます。

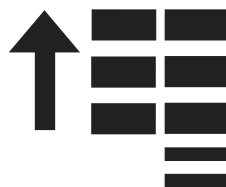
種子密度メイン実行画面はその播種機での種子レート情報を表示します。播種機メイン 1 (PM1) コントローラは種子センサーからデータを受け取り、トラクターの速度とインプルメント幅を用いて種子レートを計算します。

### 種子密度概要バーグラフ

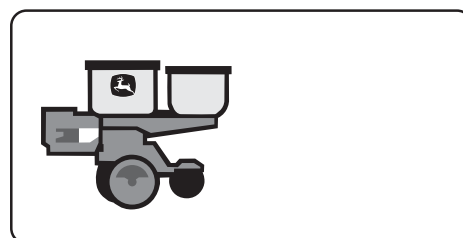
中央の線は目標種子密度です。条がアラームの上限または下限に近づく、その条のバーはオレンジ色に変わり、テキストメッセージと共に音響警報が鳴ります。

ある条の秒あたりの種子数が 2 個未満になると、このバーは赤に変わり、条故障警告が表示されます。対地速度が 2 mph (3.2 km/hr) 未満になると、播種機モニターは種子密度を計算しません。このような条件では、Field Doc™ の適用作業範囲マップは作成されません。グラフの上部はプログラムされた上限値です。グラフの下部はプログラムされた下限値です。「種子レートの設定」セクション参照してください。

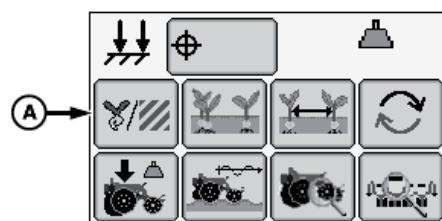
A : 種子密度ボタン



メニュー



播種機ボタン

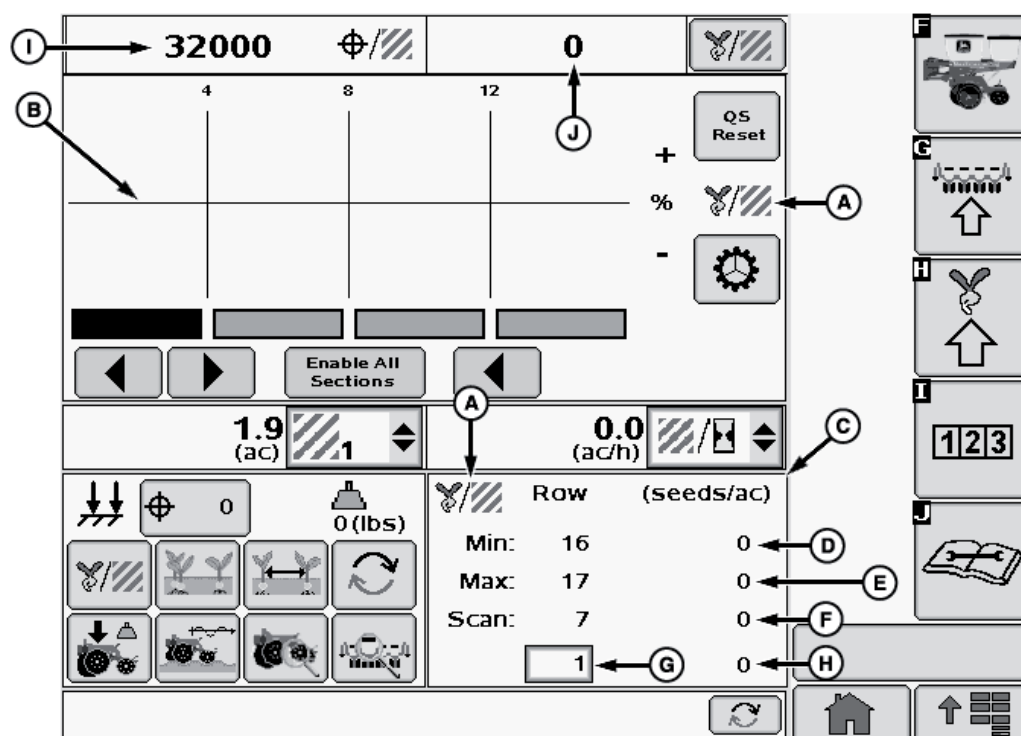


種子密度ボタン

Field Doc は Deere & Company の商標です

次のページへ

WP29706,0000375 -40-10MAY12-1/2



A : 種子密度アイコン  
B : パーセント高低グラフ  
C : 種子密度詳細画面

D : 最小条種子密度  
E : 最大条種子密度  
F : スキャン条種子密度

G : 条入力ボックス  
H : 平均種子密度  
I : 目標種子密度

J : 平均種子密度

### 種子密度概要画面

(A) 種子密度アイコン

(B) 種子密度概要バー

(C) 種子密度詳細画面には現在のバーグラフの情報がありません。

(D) 最小条種子密度

(E) 最大条種子密度

(F) スキャン条種子密度

(G) ユーザーの入力する条番号

(H) ユーザーの入力する条種子密度

(I) 目標種子密度

(J) 平均種子密度

画面領域情報

**QS Reset** : QS リセット

**Enable All Sections** : すべてのセクションを有効にする

**Row** : 条

## 種子シンギュレーション

メニュー → 播種機ボタンを選択します。

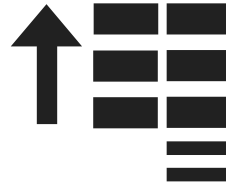
種子シンギュレーションボタン (A) を選択すると、種子シンギュレーション概要画面が表示されます。

注記：シンギュレーションは種子センサーで測定されるので、実際に出てくる農作物の外観はモニターに表示される情報とは異なることがあります。たとえば、対地速度が速すぎてあぜ間で種子が転がったり跳ねることで、出てくる種子間隔はモニター上に表示されるものよりも悪く見えることがあります。

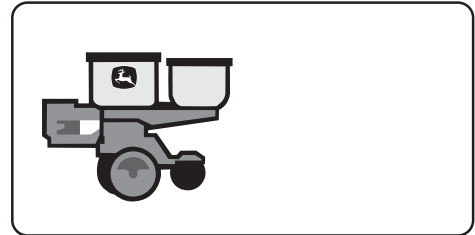
オペレータは種子シンギュレーション実行画面で各種子メーターの動作情報を確認できます。播種機メイン 1 (PM1) コントローラは各条での種子センサーからのカウントの時間を測定して、スキップ、複数、許容できる間隔かどうかを決定し、この情報を GreenStar™ ディスプレイに表示します。

シンギュレーション概要のグラフの中央線はシンギュレーションが完璧に行われていることを示します (スキップも複数播種もなし)。シンギュレーション概要のバーが中央線を越えている場合は、2 個一緒になっているところが多くなっていることを示します。シンギュレーション概要のバーが中央線を下回っている場合は、スキップになっているところが多くなっていることを示します。適切に調整されていないメーターがある場合は、バーは中央線の上下両方に来ることがあります。

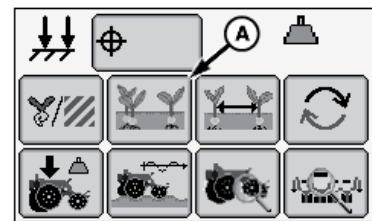
メーターのシンギュレーション性能を改善するには、播種中の農作物に適した種子ディスクを選択し、真空レベルを調整し、ダブルエリミネータ設定 (使用している場合) を調整し、適量のタルクを使用してください。メーターの調整と推奨事項はお使いのレート表と設定マニュアルを参照してください。



メニュー



播種機ボタン

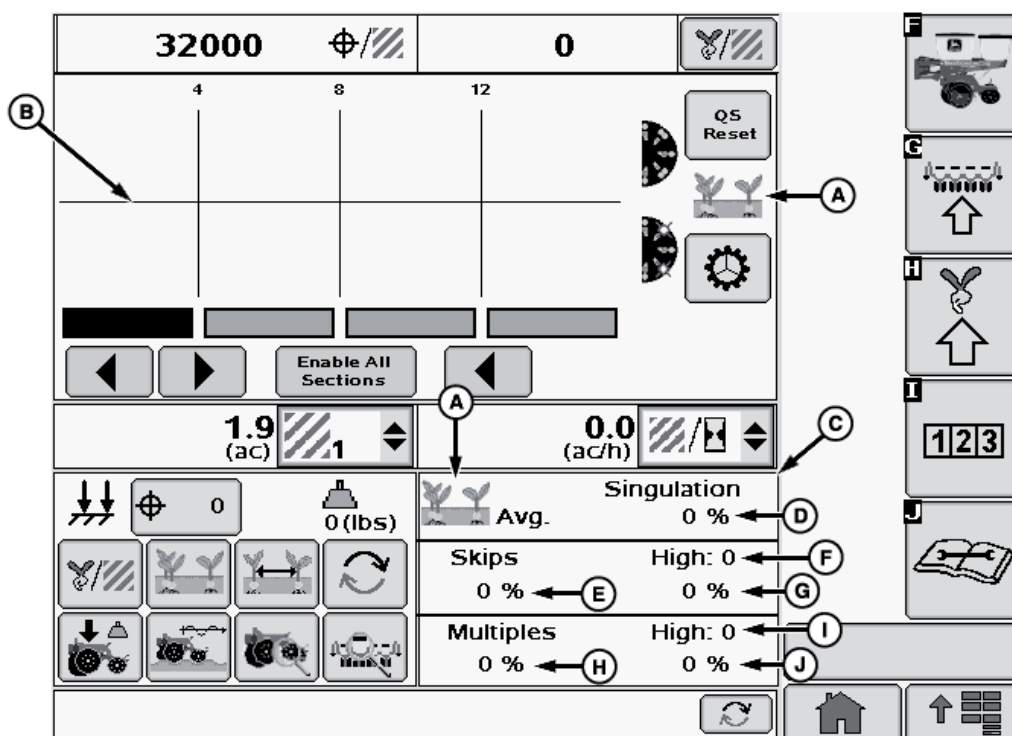


種子シンギュレーションボタン

A : 種子シンギュレーションボタン

次のページへ

OUC6064,0000197 -40-29JUL10-1/2



- A : 種子シンギュレーションアイコン  
 B : 複数播種とスキップパーセンテージのグラフ  
 C : 播種シンギュレーション詳細画面  
 D : 播種機平均シンギュレーションパーセンテージ  
 E : 播種機平均スキップパーセンテージ  
 F : スキップが最高値の条  
 G : スキップパーセンテージの高い条  
 H : 播種機平均複数播種パーセンテージ  
 I : 複数播種が最高値の条  
 J : 複数播種パーセンテージの高い条

### 播種シンギュレーション概要画面

(A) 種子シンギュレーションアイコン

(B) 複数播種とスキップパーセンテージのグラフ

(C) 種子シンギュレーション詳細画面には現在のバーグラフの情報がります。

(D) 播種機平均シンギュレーションパーセンテージ

(E) 播種機平均スキップパーセンテージ

(F) スキップが最高値の条

(G) スキップパーセンテージの高い条

(H) 播種機平均複数パーセンテージ

(I) 複数播種が最高値の条

(J) 複数播種パーセンテージの高い条

画面領域情報

**QS Reset** : QS リセット

**Enable All Sections** : すべてのセクションを有効にする

**Avg.** : 平均

## 種子間隔変動係数

メニュー → 播種機ボタンを選択します。

種子間隔変動係数 (CV : Coefficient of Variation) ボタン (A) を選択すると、種子間隔変動係数概要の画面が表示されます。

種子間隔変動係数 (CV) 実行画面は播種機全体の条の種子間隔に関する動作情報を示します。

播種機メイン 1 (PM1) コントローラは種子センサーからの種子カウント時間の一貫性を測定して、播種機の種子間隔動作を決定します。これらの間隔の測定値は種子間隔変動係数 (CV) を播種機全体の平均と、個々の条について計算します。

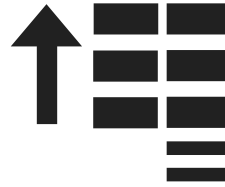
注記：変動係数 (CV) の測定値は、時速 12.9 km (8 mph) 走行時に、目標とする種子レートが毎秒 40 個未満の場合にのみ使用できます。たとえば、CV 情報は、76 cm 条で目標とする種子レートが 148,250 種子 / hectare (30 in 条で 60,000 種子 / acre) 未満のときにのみ表示されます。時速 12.9 km (8 mph) 走行時に、目標とする種子レートが毎秒 40 個を超える場合は、CV 値の代わりにダッシュ (-) が表示されます。

種子間隔変動係数 (CV) は、種子間隔の標準偏差を平均間隔で割ったものとして定義されます。オペレータは変動係数で幅広い農作物と目標種子密度に対して播種機の動作を評価できます。変動係数は 10 進数で表され、小さい数ほど条内の種子間隔が良いことを示します。

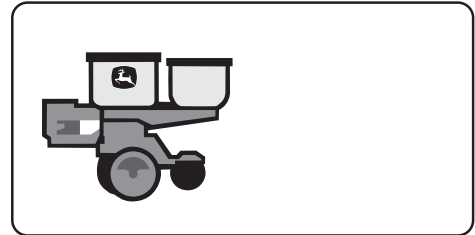
変動係数概要バーは種子間隔の均一性が悪くなると高くなります。バーの高さが最大に達すると変動係数 (CV) は 0.50 です。通常の播種条件では変動係数は 0.10 から 0.30 となります。農作物、種子ディスク、播種条件、対地速度によって値は異なります。播種機の種子間隔動作は、常に土壌での種子密度と間隔をチェックして確認してください。

播種機の全体的な種子間隔性能を改善するには、メーターの駆動部が正しく動作していることを確認し、メーターの設定を確認し、条ユニット下向き力を調整し、対地速度を下げてください。

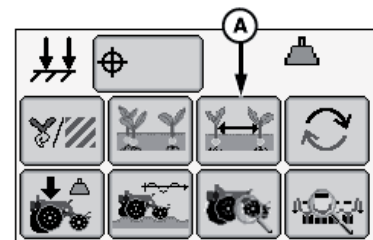
注記：CV は種子センサーで測定されるので、実際に出てくる農作物の見かけはモニターに表示される情報とは異なることがあります。たとえば、対地速度が速すぎてあぜ間で種子が転がったり跳ねることで、出てくる種子間隔はモニター上に表示されるものよりも悪く見えることがあります。



メニュー



播種機ボタン

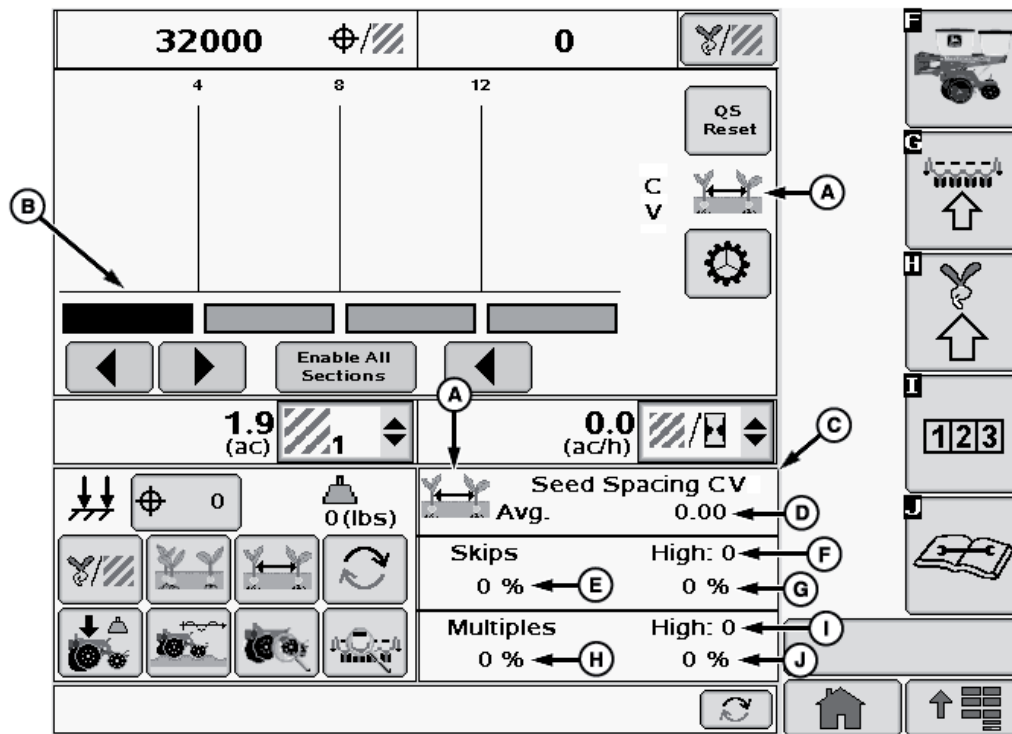


種子間隔変動係数ボタン

A : 種子間隔変動係数ボタン

次のページへ

OUC6064,0000198 -40-21JUL10-1/2



A : 種子間隔変動係数アイコン  
 B : 変動係数バーグラフ  
 C : 種子間隔変動係数詳細画面

D : 播種機平均変動係数 (CV)  
 E : 播種機平均スキップパーセンテージ

F : スキップが最高値の条  
 G : スキップパーセンテージの高い条  
 H : 播種機平均複数播種パーセンテージ

I : 複数播種が最高値の条  
 J : 複数播種パーセンテージの高い条

### 種子間隔変動係数概要画面

(A) 変動係数アイコン

(B) 変動係数バーグラフ

(C) 種子間隔変動係数詳細画面には現在のバーグラフの情報が  
 あります。

(D) 良い間隔

(E) 播種機平均スキップパーセンテージ

(F) スキップが最高値の条

(G) スキップパーセンテージの高い条

(H) 播種機平均複数パーセンテージ

(I) 複数播種が最高値の条

(J) 複数播種パーセンテージの高い条

画面領域情報

**QS Reset** : QS リセット

**Enable All Sections** : すべてのセクションを有効にする

**Avg.** : 平均

## 下向き力

メニュー → 播種機ボタンを選択します。

下向き力ボタン (A) を選択すると、下向き力概要画面が表示されます。

下向き力実行画面には、センサーノードコントローラとゲージホイール下向き力センサーを装備した各条ユニットの平均ゲージホイール下向き力マージン情報が表示されます。

ゲージホイール下向き力センサーは、条ユニットが圃場を移動する際にゲージホイールにかかる負荷を測定します。播種機が動いているときにゲージホイールの負荷は頻繁に変わり、ディスプレイ上にマージンとして表示されます。

**下向き力マージン**は、オープンディスクが土壌に割り入り、播種深さに完全に達するのに必要とするものに加えて条ユニットに加えられる下向き力の量を意味します。この追加の下向き力は、条ユニットとメーターの重み、種子ホッパー内の種子の重み、空気圧式下向きカシステム、または外部の下向きカスプリングから来ます。

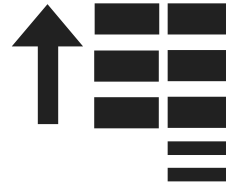
**重要：**目標下向き力マージンを調整する前に、圃場での確認を必ず実施してください。深さと播き溝を確認したら、目標マージンを必要に応じて調整できます。

**目標下向き力マージン**は、オペレータの播種条件に対する評価に基づいて入力してください。「SeedStar™ XP セットアップ：拡張モニターシステム」のセクションの「アラームと限度値の設定ページ」を参照してください。下向き力マージンは定義済みの播き溝を作り出せる程度に高く、播き溝の側壁が圧縮される程度には高くないようにを設定してください。

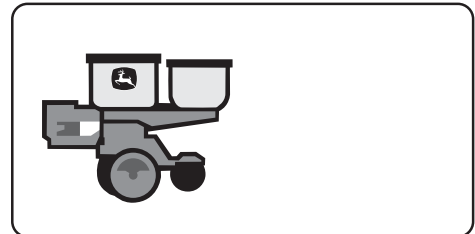
**高／低 マージンアラーム 設定点**は、Alarms and Limits Setup (アラームと限度値の設定) ページで定義します。マージンアラームは、播種機の平均下向き力マージンが目標マージンから、Alarms and Limits Setup (アラームと限度値の設定) ページで入力した値だけ上下に逸脱したときに作動します。

下向き力概要グラフの中央の線は**目標マージン**です。下向き力概要バーが中央線より上の場合は、下向き力マージンが目標設定値を上回っていることを示します。中央線より下のバーは下向き力マージンが目標設定値を下回っていることを示します。下向き力マージンがモニター画面でいつも低い場合は、オペレータの播種条件と播種深度に対する評価に基づいて、空気圧式条ユニット下向き力の設定値を増加するか、目標マージン設定値を減少してください。下向き力マージンがモニター画面でいつも高い場合は、空気圧式条ユニット下向き力の設定値を減少するか、目標マージン設定値を増加してください。

**重要：**下向き力センサーの精度を確保するために、1年に一度、または播種機を上昇させたときに読み値が 0 lbs にならない場合にセンサーのゼロ点調整を行います。



メニュー



播種機ボタン



下向き力ボタン (単一設定点 PDF)



下向き力ボタン (2 設定点 PDF)



下向き力ボタン (アクティブ PDF 1 センサー)



下向き力ボタン (アクティブ PDF 2 センサー)

A : 下向き力ボタン

次のページへ

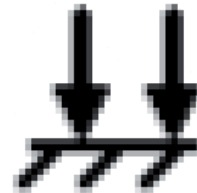
OUO6064,00005ED -40-10NOV11-1/12

**設定点下向きカシステム**を使用して、キャビンのディスプレイを介してエアスプリング回路内の力を手動で調整できます。エアタンクバルブブロックにある空気圧センサーからのデータは、播種機メイン 2 (PM2) コントローラに送信され、モニターに下向き力として表示されます。

オペレータは、最適な播き溝を作り出す必要下向き力目標を選択します。土壌条件が変わった場合、オペレータは空気圧式下向き力を増減して、目標マージン、深さコントロールを維持し、播き溝の圧縮を回避できます。

条ユニットゲージホイールセンサーからのデータは、播種機メイン 2 (PM2) コントローラに送信され、モニターに下向き力マージンとして表示されます。

**重要：**目標下向き力マージンを調整する前に、圃場での確認を必ず実施してください。深さと播き溝を確認したら、目標マージンを必要に応じて調整できます。

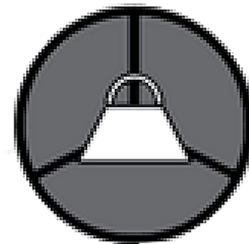


OUO6064,00005ED -40-10NOV11-2/12

**アクティブ下向きカシステム**は、条ユニットゲージホイールセンサーから収集した土壌条件情報に基づいてエアスプリング回路内の力を自動的に調整します。条ユニットゲージホイールセンサーからのデータは、播種機メイン 2 (PM2) コントローラに送信され、モニターに下向き力マージンとして表示されます。

オペレータは、必要な目標マージン (オープンディスクが土壌に貫入し、完全な播種深さを実現するために必要な値を超えて余分に条ユニットに加えられる下向き力の量) を選択します。アクティブ下向き力は、エアスプリング内の空気圧を自動的にモニターして調整し、実際のマージンが目標マージンと等しくなるようにします。土壌条件が変わった場合、アクティブ下向きカシステムは下向き力を自動的に調整し、目標マージンを実現します。

**重要：**目標下向き力マージンを調整する前に、圃場での確認を必ず実施してください。深さと播き溝を確認したら、目標マージンを必要に応じて調整できます。



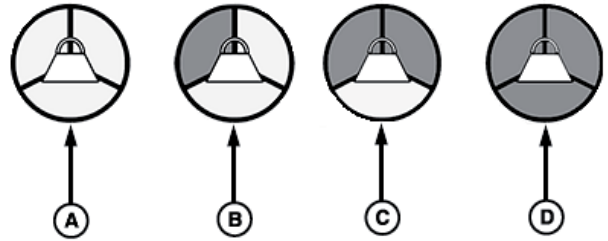
次のページへ

OUO6064,00005ED -40-10NOV11-3/12

アクティブ下向き力システムが適切に機能するには、3 つの要件を満たす必要があります。

1. センサー診断点検 OK。
2. ホイールモーションセンサーアクティブ。機械は 1.6 km/h (1 mph) 以上の速度で動いている必要があります。
3. 機械は播種位置に下げられている必要があります。

初期には、Active Down Force (アクティブ下向き力) アイコンは空です。3 つの要件が満たされると、アイコンの対応するセグメントが空白からグレーに変わります。すべての要件が満たされると、アイコン全体が緑に変わり、PDF システムが有効でアクティブであることを示します。

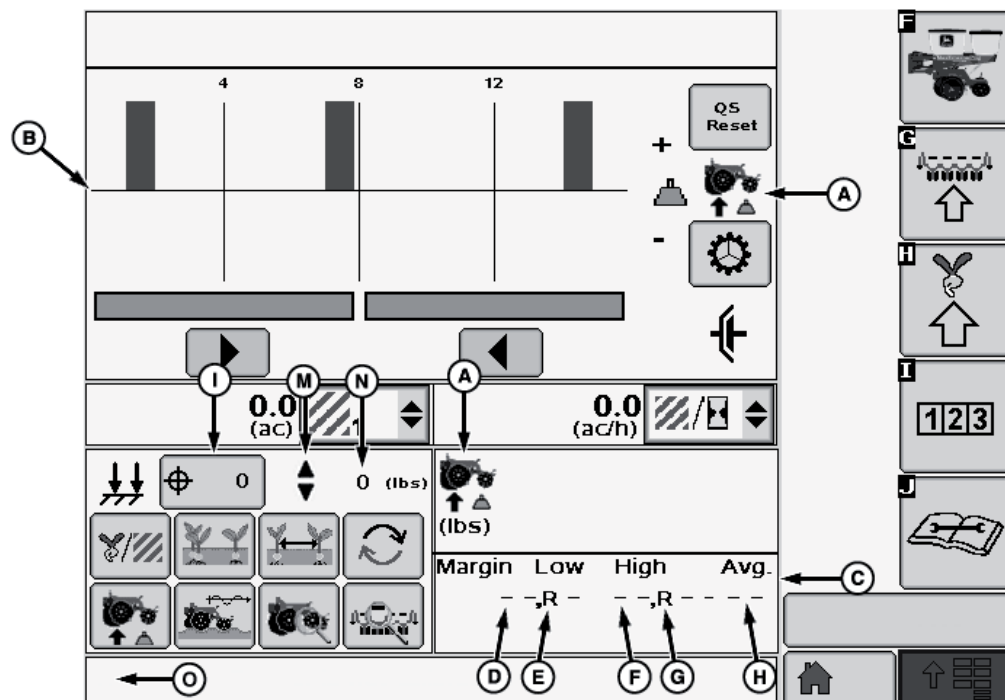


- A : アクティビティなし  
 B : センサー診断点検 OK  
 C : ホイールモーションセンサーアクティブ  
 D : 播種機下降済み (システムアクティブ)

[次のページへ](#)

OUO6064,00005ED -40-10NOV11-4/12

## 単一設定点空気圧式下向き力



(A) 下向き力アイコン。

(B) 下向き力マーキンググラフ。

(C) 数値下向き力マーキング詳細には、現在のバーグラフの情報が表示されます。

(D) 低マーキング値には、ゲージホイールセンサーで得られた最低下向き力マーキング値が表示されます。

(E) 低マーキング条には、最低下向き力マーキングに関連する条ユニットが表示されます。

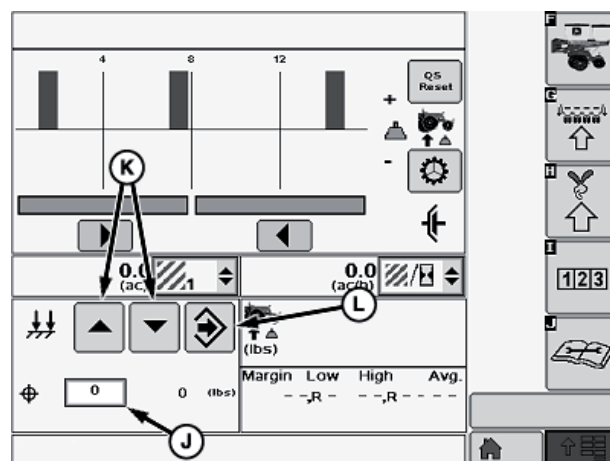
(F) 高マーキング値には、ゲージホイールセンサーで得られた最高下向き力マーキング値が表示されます。

(G) 高マーキング条には、最高下向き力マーキングに関連する条ユニットが表示されます。

(H) 平均マーキングには、すべてのゲージホイールセンサーデータの平均下向き力マーキングが表示されます。

## 目標とする下向き力の設定

1. 目標下向き力ボタン (I) を選択して、目標下向き力入力画面を開きます。
2. 目標下向き力入力ボックス (J) または増減矢印 (K) を使用して、目標条ユニット下向き力を設定します。
3. 完了したら、入力 (L) を選択します。
4. インジケータの矢印 (M) が表示され、システムが空気圧式下向き力の圧力を増減していることを目視で確認できます。



- A: 下向き力アイコン  
 B: 下向き力マーキンググラフ  
 C: 数値下向き力マーキングの詳細  
 D: 低マーキング値  
 E: 低マーキング条  
 F: 高マーキング値  
 G: 高マーキング条  
 H: 平均マーキング  
 I: 下向き力目標ボタン  
 J: 下向き力入力ボックス  
 K: 増減矢印  
 L: 入力ボタン  
 M: インジケータ矢印  
 N: 実際の下向き力  
 O: 警告メッセージエリア

次のページへ

OUC6064,00005ED -40-10NOV11-5/12

5. 実際の下向き力 (N) は指定した時間間隔で確認され、目標下向き力に合わせる必要がある場合は自動的に調整されます。実際の下向き力 (N) が許容外のレートで目標値を下回ると、「Check pneumatic down force for leaks (空気圧式下向き力の漏れを確認してください)」という警告が警告メッセージエリア (O) に表示されます。漏れの重大度に応じて、

実際の下向き力値 (N) がオレンジ色または赤色にハイライトされます。

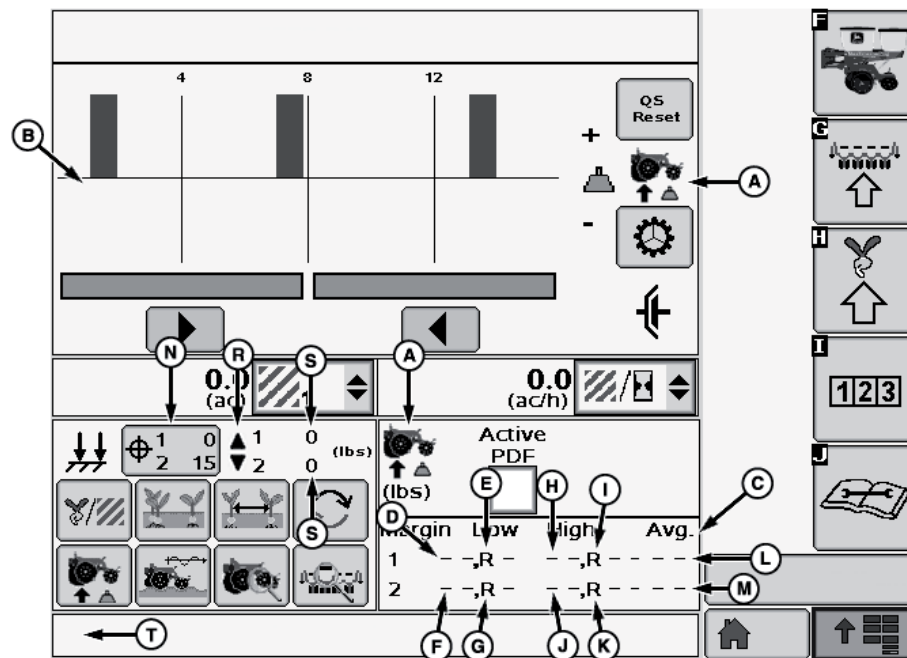
画面領域情報

**QS Reset** : QS リセット

[次のページへ](#)

OUO6064,00005ED -40-10NOV11-6/12

## 2 設定点空気圧式下向き力



(A) 下向き力アイコン。

(B) 下向き力マーキンググラフ。

(C) 数値下向き力マーキング詳細には、現在のバーグラフの情報が表示されます。

(D) 低マージン値には、ランク 1 のゲージホイールセンサーで得られた最低下向き力マーキング値が表示されます。

(E) 低マージン条には、最低下向き力マーキングに関連するランク 1 の条ユニットが表示されます。

(F) 低マージン値には、ランク 2 のゲージホイールセンサーで得られた最低下向き力マーキング値が表示されます。

(G) 低マージン条には、最低下向き力マーキングに関連するランク 2 の条ユニットが表示されます。

(H) 高マージン値には、ランク 1 のゲージホイールセンサーで得られた最高下向き力マーキング値が表示されます。

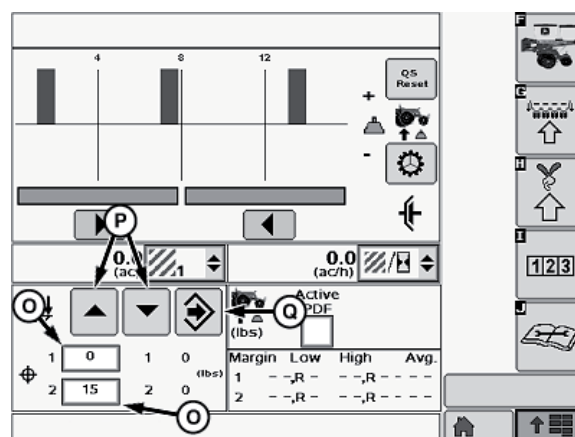
(I) 高マージン条には、最高下向き力マーキングに関連するランク 1 の条ユニットが表示されます。

(J) 高マージン値には、ランク 2 のゲージホイールセンサーで得られた最高下向き力マーキング値が表示されます。

(K) 高マージン条には、最高下向き力マーキングに関連するランク 2 の条ユニットが表示されます。

(L) 平均マージンには、ランク 1 のすべてのゲージホイールセンサーデータの平均下向き力マーキングが表示されます。

(M) 平均マージンには、ランク 2 のすべてのゲージホイールセンサーデータの平均下向き力マーキングが表示されます。



- A : 下向き力アイコン
- B : 下向き力マーキンググラフ
- C : 数値下向き力マーキングの詳細
- D : 低マージン値 : ランク 1
- E : 低マージン条 : ランク 1
- F : 低マージン値 : ランク 2
- G : 低マージン条 : ランク 2
- H : 高マージン値 : ランク 1
- I : 高マージン条 : ランク 1
- J : 高マージン値 : ランク 2
- K : 高マージン条 : ランク 2
- L : 平均マージン : ランク 1
- M : 平均マージン : ランク 2
- N : 下向き力目標ボタン
- O : 下向き力入力ボックス
- P : 増減矢印
- Q : 入力ボタン
- R : インジケーター矢印
- S : 実際の下向き力
- T : 警告メッセージエリア

次のページへ

OUC06064.00005ED -40-10NOV11-7/12

**目標とする下向き力の設定**

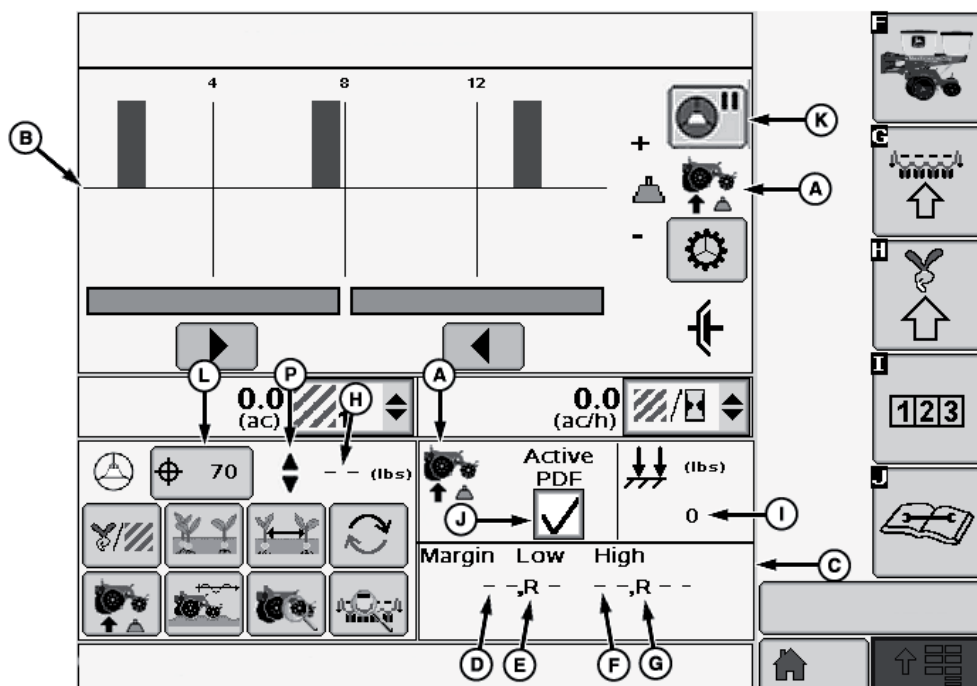
1. 目標下向き力ボタン (N) を選択して、目標下向き力入力画面を開きます。
2. 目標下向き力入力ボックス (O) または増減矢印 (P) を使用して、目標条ユニット下向き力を設定します。
3. 完了したら、入力 (Q) を選択します。
4. インジケータの矢印 (R) が表示され、システムが空気圧式下向き力の圧力を増減していることを目視で確認できます。
5. 実際の下向き力 (S) は指定した時間間隔で確認され、目標下向き力に合わせる必要がある場合は自動的に調整されます。実際の下向き力 (S) が許容外のレートで目標値を下回ると、「Check pneumatic down force for leaks (空気圧式下向き力の漏れを確認してください)」という警告が警告メッセージエリア (T) に表示されます。漏れの重大度に応じて、実際の下向き力値 (S) がオレンジ色または赤色にハイライトされます。

画面領域情報

**QS Reset** : QS リセット[次のページへ](#)

OUO6064,00005ED -40-10NOV11-8/12

## アクティブ空気圧式下向き力 (1 ランク)



(A) 下向き力アイコン。

(B) 下向き力マーキンググラフ。

(C) 数値下向き力マーキング詳細には、現在のバーグラフの情報が表示されます。

(D) 低マーキング値には、ゲージホイールセンサーで得られた最低下向き力マーキング値が表示されます。

(E) 低マーキング条には、最低下向き力マーキングに関連する条ユニットが表示されます。

(F) 高マーキング値には、ゲージホイールセンサーで得られた最高下向き力マーキング値が表示されます。

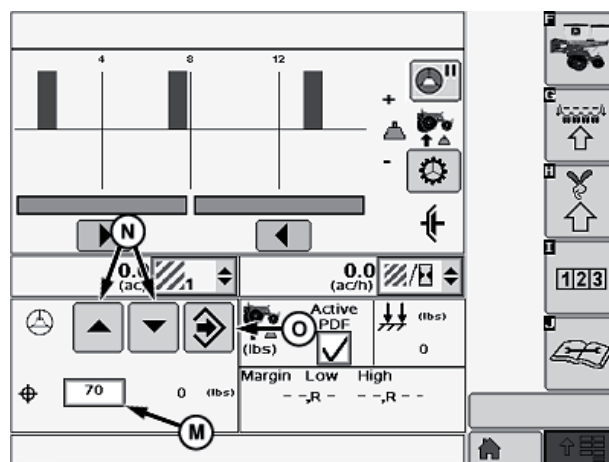
(G) 高マーキング条には、最高下向き力マーキングに関連する条ユニットが表示されます。

(H) 実際のマーキングには、すべてのゲージホイール下向き力センサーデータの平均マーキングが表示されます。

(I) 実際の下向き力

(J) アクティブ PDF チェックボックスを使用して、アクティブ下向き力システムを有効または無効にします。アクティブ PDF が無効の場合、システムの作動特性は設定点システムの作動特性に戻り、自動下向き力調整は行われません。

(K) アクティブ PDF 一時停止ボタンを使用すると、事前に定義済みの時間の間、アクティブ空気圧式下向き力システムを一時的に無効にすることができます。時間間隔は、Alarms and Limits (アラームと限度値) 画面で設定します。



A : 下向き力アイコン

B : 下向き力マーキンググラフ

C : 数値下向き力マーキングの詳細

D : 低マーキング値

E : 低マーキング条

F : 高マーキング値

G : 高マーキング条

H : 実際のマーキング

I : 実際の下向き力

J : アクティブ PDF チェックボックス

K : アクティブ PDF 一時停止ボタン

L : マーキング目標値ボタン

M : 目標マーキング入力ボックス

N : 増減矢印

O : 入力ボタン

P : インジケーター矢印

次のページへ

OUC6064,00005ED -40-10NOV11-9/12

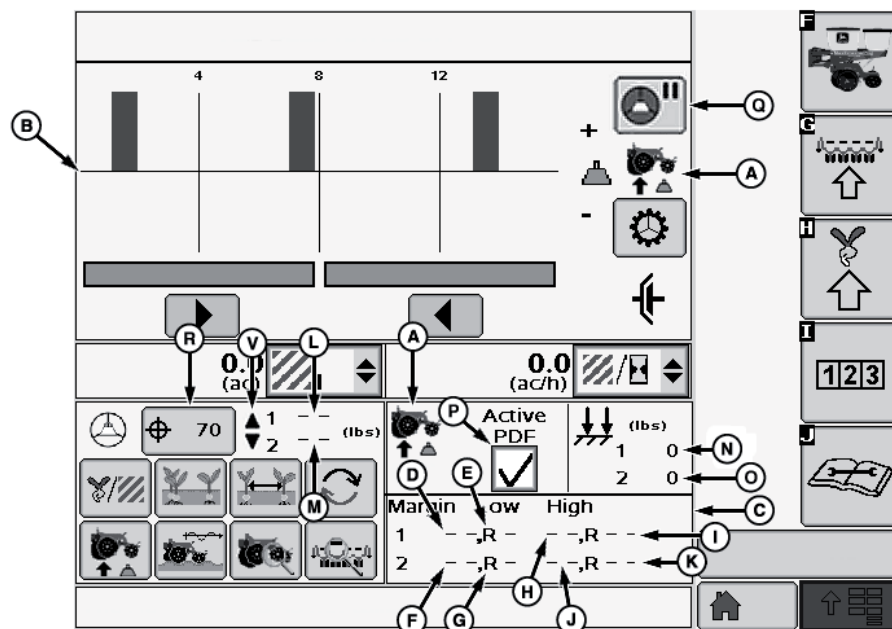
#### 目標マージンの設定

1. 目標マージンボタン (L) を選択して、目標マージン入力画面を開きます。
2. 目標マージン入力ボックス (M) または増減矢印ボタン (N) を使用して目標マージンを設定します。
3. 完了したら、入力 (O) を選択します。
4. インジケータの矢印 (P) が表示され、システムが空気圧式下向き力の圧力を増減していることを目視で確認できます。
5. アクティブモードでは、システムは下向き力を自動的に調整して土壌の変動を補正し、目標マージンを維持します。

次のページへ

OUO6064,00005ED -40-10NOV11-10/12

## アクティブ空気圧式下向きカ 2 ランク (スプリットロー)



(A) 下向きカアイコン。

(B) 下向きカマージングラフ。

(C) 数値下向きカマージン詳細には、現在のバーグラフの情報が表示されます。

(D) 低マージン値には、ランク 1 のゲージホイールセンサーで得られた最低下向きカマージン値が表示されます。

(E) 低マージン条には、最低下向きカマージンに関連するランク 1 の条ユニットが表示されます。

(F) 低マージン値には、ランク 2 のゲージホイールセンサーで得られた最低下向きカマージン値が表示されます。

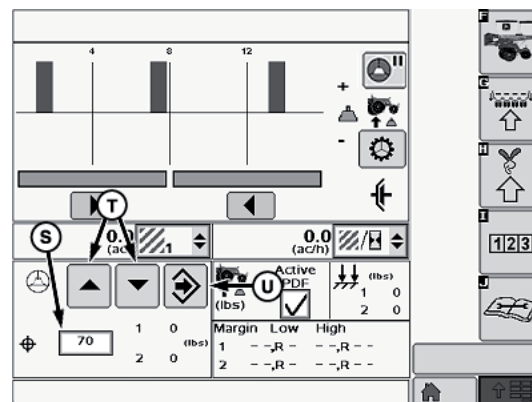
(G) 低マージン条には、最低下向きカマージンに関連するランク 2 の条ユニットが表示されます。

(H) 高マージン値には、ランク 1 のゲージホイールセンサーで得られた最高下向きカマージン値が表示されます。

(I) 高マージン条には、最高下向きカマージンに関連するランク 1 の条ユニットが表示されます。

(J) 高マージン値には、ランク 2 のゲージホイールセンサーで得られた最高下向きカマージン値が表示されます。

(K) 高マージン条には、最高下向きカマージンに関連するランク 2 の条ユニットが表示されます。



- A: 下向きカアイコン
- B: 下向きカマージングラフ
- C: 数値下向きカマージンの詳細
- D: 低マージン値: ランク 1
- E: 低マージン条: ランク 1
- F: 低マージン値: ランク 2
- G: 低マージン条: ランク 2
- H: 高マージン値: ランク 1
- I: 高マージン条: ランク 1
- J: 高マージン値: ランク 2
- K: 高マージン条: ランク 2
- L: 実際のマージン: ランク 1
- M: 実際のマージン: ランク 2
- N: 実際の下向きカ: ランク 1
- O: 実際の下向きカ: ランク 2
- P: アクティブ PDF チェックボックス
- Q: アクティブ PDF 一時停止ボタン
- R: マージン目標値ボタン
- S: 目標マージン入力ボックス
- T: 増減矢印
- U: 入力ボタン
- V: インジケーター矢印

次のページへ

OUO6064,00005ED -40-10NOV11-11/12

(L) 実際のマージンには、ランク 1 のすべてのゲージホイール下向き力センサーデータの平均マージンが表示されます。

(M) 実際のマージンには、ランク 2 のすべてのゲージホイール下向き力センサーデータの平均マージンが表示されます。

(N) 実際の下向き力：ランク 1

(O) 実際の下向き力：ランク 2

(P) アクティブ PDF チェックボックスを使用して、アクティブ下向き力システムを有効または無効にします。アクティブ PDF が無効の場合、システムの作動特性は設定点システムの作動特性に戻り、自動下向き力調整は行われません。

(Q) アクティブ PDF 一時停止ボタンを使用すると、事前に定義済みの時間の間、アクティブ空気圧式下向き力システムを一時的に無効にすることができます。時間間隔は、Alarms and Limits (アラームと限度値) 画面で設定します。

時的に無効にすることができます。時間間隔は、Alarms and Limits (アラームと限度値) 画面で設定します。

### 目標マージンの設定

1. 目標マージンボタン (R) を選択して、目標マージン入力画面を開きます。
2. 目標マージン入力ボックス (S) または増減矢印ボタン (T) を使用して目標マージンを設定します。
3. 完了したら、入力 (U) を選択します。
4. インジケータの矢印 (V) が表示され、システムが空気圧式下向き力の圧力を増減していることを目視で確認できます。
5. アクティブモードでは、システムは下向き力を自動的に調整して土壌の変動を補正し、目標マージンを維持します。

OUO6064,00005ED -40-10NOV11-12/12

## ライドダイナミクス

### ライドダイナミクス

メニュー → 播種機ボタン → ライドダイナミクスボタンを選択します。

ライドダイナミクスボタン (A) を選択すると、ライドダイナミクスの概要画面が表示されます。

ライドダイナミクス実行画面は、センサーノードコントローラを備えた各条ユニットに対する条ユニットライドクオリティ情報を表示します。各センサーノードの加速度計は条ユニットの動きの悪さの程度を測定します。

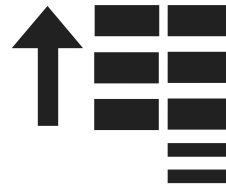
条ユニット走行情報はパーセンテージで表示されます。100% 良い走行は最適な条ユニットライドクオリティを示し、0% は最悪の走行特質を示します。ライドクオリティ概要のバーは、条ユニット走行が悪くなるにつれて高さが下がります。

条ユニットの過度の動きと跳ねが起こると、メーターの動作が悪くなり、条内の種子間隔と種子深さの均一性も悪化します。

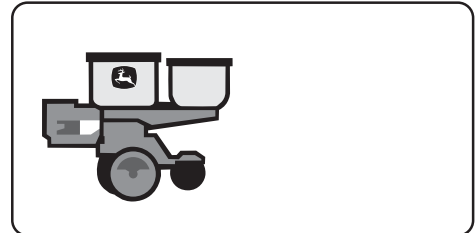
ライドクオリティを改善するには、対地速度を減らすか、条ユニットの下向き力を減らしてください。

ライドクオリティアラーム設定値は、Alarms and Limits Setup (アラームと限度値の設定) ページで設定できます。既定値は 90% です。

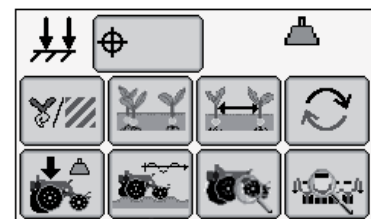
A: ライドダイナミクスボタン



メニュー



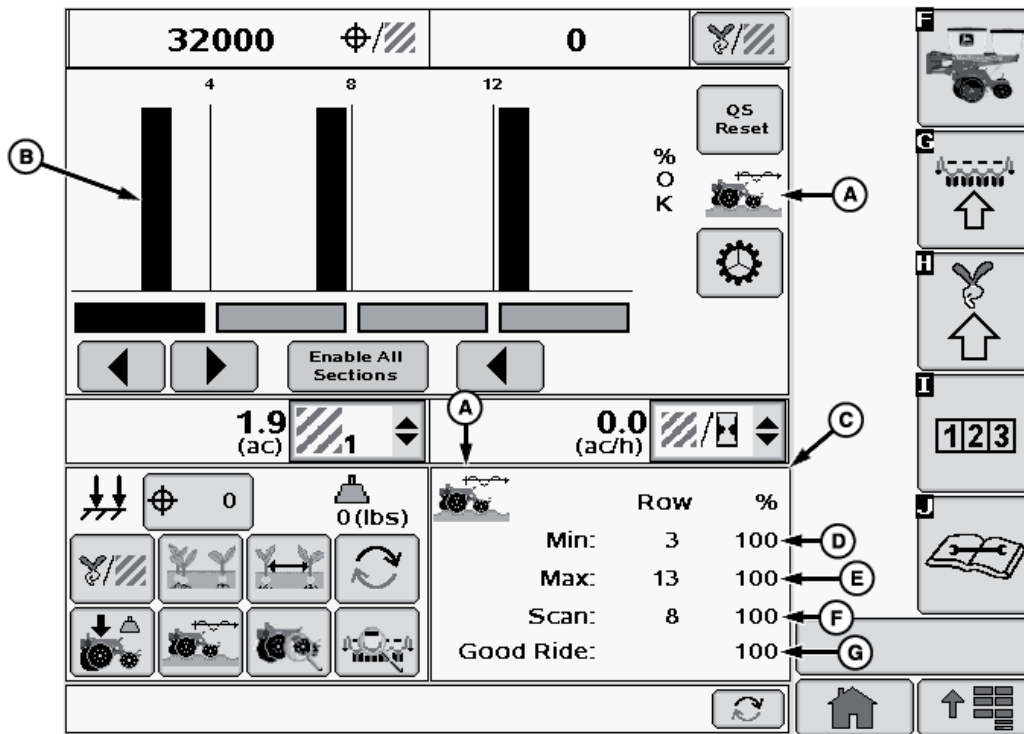
播種機ボタン



ライドダイナミクスボタン

次のページへ

OUO6064,0000194 -40-20JUL10-1/2



A : ライドダイナミクスアイコン  
B : 良い走行グラフのパーセンテージ

C : 走行状況詳細画面  
D : 最小条良い走行

E : 最大条良い走行  
F : スキャン条良い走行

G : 播種機平均良い走行

### ライドダイナミクスの概要画面

(A) ライドダイナミクスアイコン

(B) 良い走行グラフのパーセンテージ

(C) ライドダイナミクス詳細画面には、現在のバーグラフの情報があります。

(D) 最小条、ライド良好

(E) 最大条、ライド良好

(F) スキャン条、ライド良好

(G) 播種機平均、ライド良好

### 画面領域情報

**QS Reset** : QS リセット

**Enable All Sections** : すべてのセクションを有効にする

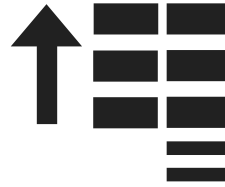
**Row** : 条

## 条詳細

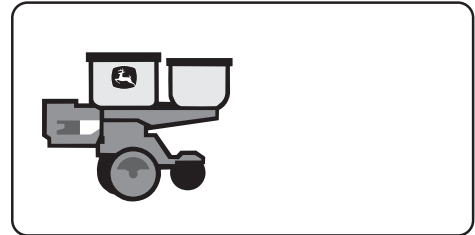
メニュー → 播種機ボタンを選択します。

条詳細ページボタン (A) を選択すると、条詳細ページが表示されます。

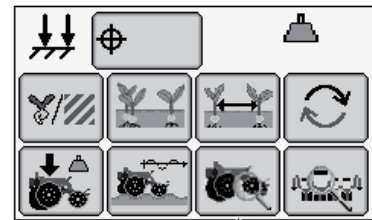
A : 条詳細ボタン



メニュー



播種機ボタン



条詳細ボタン

次のページへ

OUO6064,00005F0 -40-10NOV11-1/2

**Planter - Totals**

|                   |      |            |
|-------------------|------|------------|
| Row               | 1    |            |
| Population        | 0    | (seeds/ac) |
| Singulation       | 0    | %          |
| Multiples         | 0    | %          |
| Skips             | 0    | %          |
| Seed Spacing CV   | 0.00 |            |
| Average Spacing   | 0.0  | (in)       |
| Ride Quality      | --   | %          |
| Down Force        | --   | (lb)       |
| Down Force Margin | --   | (lb)       |

A : 次の条ボタン

B : 条選択入力ボックス

C : 種子密度フィールド

D : シングュレーションフィールド

E : 複数播種フィールド

F : スキップフィールド

G : 種子間隔変動係数

H : 平均間隔フィールド

I : ライドクオリティ

J : 下向き力フィールド

K : 下向き力マージンフィールド

L : メインボタンへ戻る

この画面には条ごとのアクティブな播種データが表示されるので、オペレータは各条の動作を比較できます。

(A) Row advance (次の条) ボタンは条の詳細のコラムを順番に次の条に進めます。

(B) Row selection (条選択) 入力ボックスでは、オペレータは見たい条番号を入力できます。

(C) Population (種子密度) フィールドは種子数／面積を表示します。

(D) Singulation (シングュレーション) 割合

(E) Multiples (複数播種) 割合

(F) Skips (スキップ) 割合

(G) 種子間隔変動係数 (CV)

(H) Average spacing (平均間隔)

(I) Ride Quality (ライドクオリティ)

(J) Down Force (下向き力)

(K) Down force margin (下向き力マージン)

(L) 「メインに戻る」ボタンは画面をこの前のビューに戻します。

#### 画面領域情報

**Planter : Totals** : 播種機 : トータル

**Row Details** : 条詳細

**Row** : 条

**Population** : 種子密度

**Singulation** : シングュレーション

**Multiples** : 複数播種

**Skips** : スキップ

**Seed Spacing CV** : 種子間隔 CV

**Average Spacing** : 平均間隔

**Ride Quality** : ライドクオリティ

**Down Force** : 下向き力

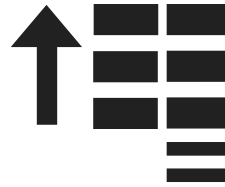
**Down Force Margin** : 下向き力マージン

## 播種機の詳細

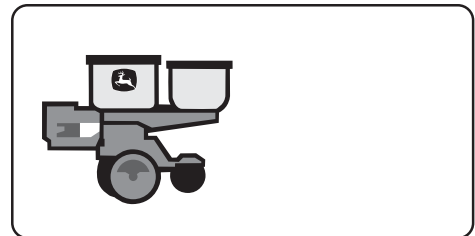
メニュー → 播種機ボタンを選択します。

播種機詳細ページボタン (A) を選択すると、播種機詳細ページが表示されます。

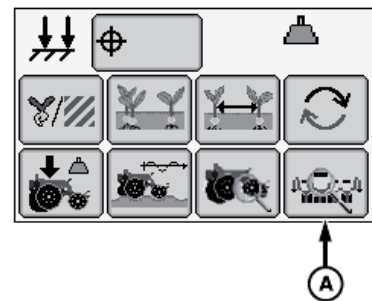
A : 播種機詳細ページボタン



メニュー

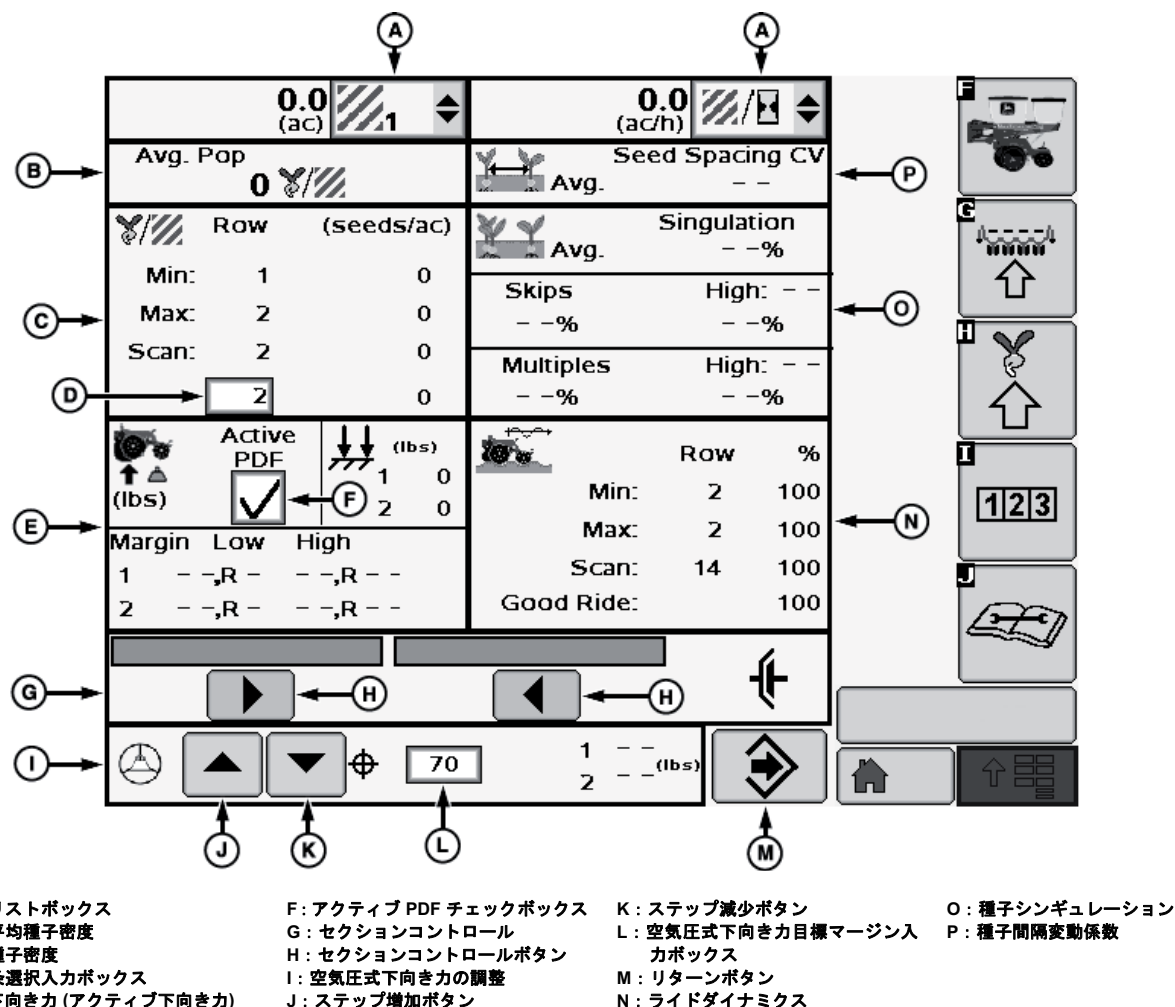


播種機ボタン



次のページへ

OUO6064,00005F1 -40-10NOV11-1/4



播種中、播種機詳細画面に実行中の播種情報が表示されます。機械停止中は画面は更新されません。機械が動き始めると、画面は更新を再開します。

播種機の詳細ページには次の各項があります。

(A) リストボックスには次の情報とオプションが表示されます。

- 圃場面積 0
- 圃場面積 1
- 圃場面積 2
- 面積／時間
- 真空センサー読み値
- トラクター速度

(B) Average Population (平均種子密度) は次の情報を表示します。

- 平均種子密度

(C) Seed Population (種子密度) は次の情報とオプションを表示します。

- 最小条種子密度
- 最大条種子密度
- スキャン条種子密度
- 条選択入力ボックス

Row selection (条選択) 入力ボックス (D) で、オペレータは種子密度をモニターする個々の条を選択できます。

次のページへ

OUO6064,00005F1 -40-10NOV11-2/4

(E) 下向き力は次の情報を表示します。

- 合計マージン
- 低条マージン
- 高条マージン
- 平均下向き力マージン

(F) アクティブ PDF (Active PDF) チェックボックスでは、アクティブ下向き力を有効または無効にすることができます (装備されている場合)。

(G) セクションコントロールには、次の情報とオプションが表示されます。

- 播種中のアクティブな条。
- 無効な条。
- 手動セクションコントロールボタン (H)。

(H) セクションコントロールボタンを使用して、枕地や水路で必要に応じて条ユニットのオンとオフを手動で切り替えることができます。

E : 下向き力表示

| Margin | Low    | High   | Avg.   |
|--------|--------|--------|--------|
| - ,R - | - ,R - | - ,R - | - ,R - |

単一設定点 (アクティブ対応)

| Margin | Low    | High   | Avg.   |
|--------|--------|--------|--------|
| 1      | - ,R - | - ,R - | - ,R - |
| 2      | - ,R - | - ,R - | - ,R - |

2 設定点

| Margin | Low    | High   | Avg.   |
|--------|--------|--------|--------|
| - ,R - | - ,R - | - ,R - | - ,R - |

アクティブコントロール (1 ランク)

| Margin | Low    | High   | Avg.   |
|--------|--------|--------|--------|
| 1      | - ,R - | - ,R - | - ,R - |
| 2      | - ,R - | - ,R - | - ,R - |

アクティブコントロール (2 ランク)

次のページへ

OUO6064,00005F1 -40-10NOV11-3/4

(I) Pneumatic Down Force Adjust (空気圧式下向き力調整) は次の情報とオプションを表示します。

- ステップ増加ボタン
- ステップ減少ボタン
- 空気圧式下向き力目標入力ボックス
- 実際の空気圧式下向き力出力フィールド

(J) ステップ増加ボタンは、ステップ値入力ボックスで設定した量だけ下向き力圧力を増加させます。「SeedStar™ 2 セットアップ: 初期システム構成」セクションの「組み込みの空気圧式下向き力空気圧センサー」を参照してください。

(K) ステップ減少ボタンは、ステップ値入力ボックスで設定した量だけ下向き力圧力を減少させます。「SeedStar™ 2 セットアップ: 初期システム構成」セクションの「組み込みの空気圧式下向き力空気圧センサー」を参照してください。

空気圧式下向き力目標マージン入力ボックス (L) で、オペレータはシステムがモニターすべき特定の目標圧力を入力できます。

(M) リターンボタンを押すとメイン播種機画面に戻ります。

(N) このエリアには、次の Ride Dynamics (ライドダイナミクス) の割合が表示されます。

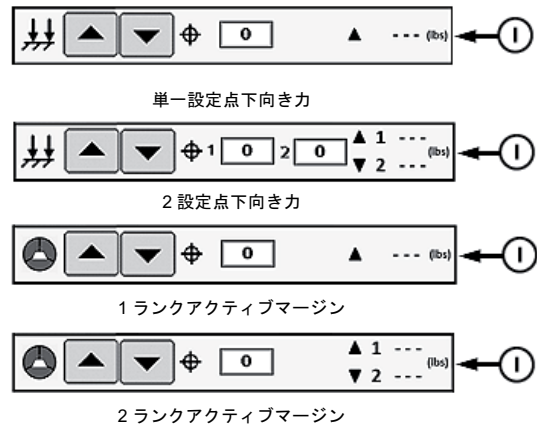
- 条ライドクオリティ最小 (%)
- 条ライドクオリティ最大 (%)
- スキャン条ライドクオリティ (%)
- 播種機総合ライドクオリティ (%)

(O) このエリアには、次の Seed Singulation (種子シンギュレーション) の割合が表示されます。

- トータルシンギュレーション
- トータルスキップ数
- 最もスキップの多い条
- 総複数播種
- 最も複数播種の多い条

(P) 種子間隔変動係数 (CV) には、次の情報が表示されます。

- 播種機全体での平均変動係数値。



I: 空気圧式下向き力調整の表示

#### 画面領域情報

**Avg. Pop** : 平均種子密度

**Row** : 条

**Min** : 最小

**Max** : 最大

**Scan** : スキャン

**Active PDF** : アクティブ PDF

**Low** : 低

**High** : 高

**Avg.** : 平均

**Seed Spacing CV** : 種子間隔 CV

**Singulation** : シンギュレーション

**Skips** : スキップ

**Multiples** : 複数播種

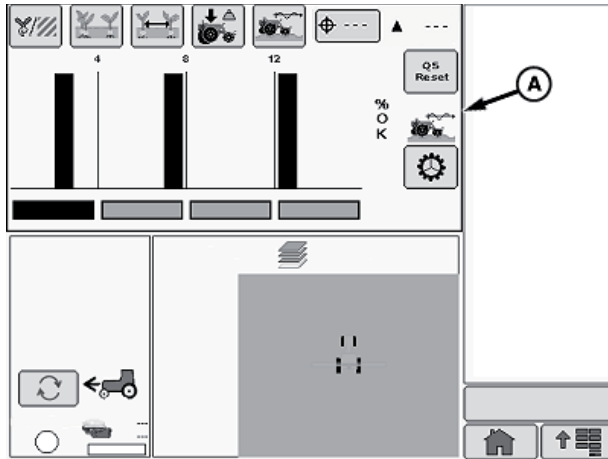
**Good Ride** : ライドクオリティ

## ハーフスクリーンのレイアウト

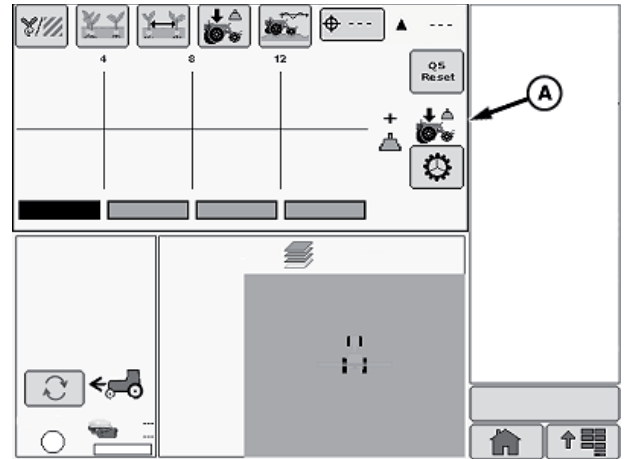
注記: ハーフスクリーンのレイアウトと複数のホームページは、John Deere™ SeedStar™ 2 モニターを John Deere™

Greenstar™ ディスプレイと共に使用する場合にのみ使用できます。

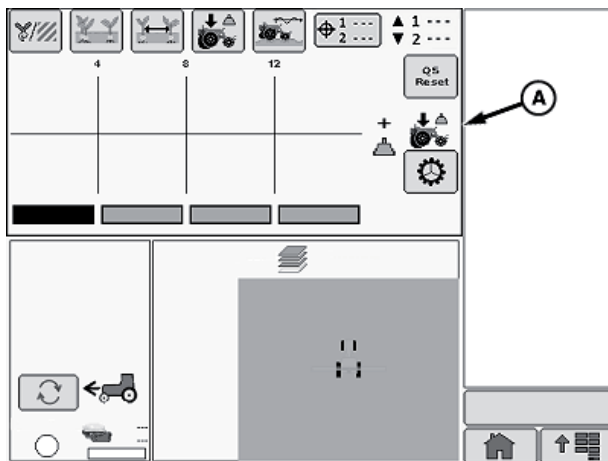
注記: ハーフスクリーンのレイアウトは、レイアウトマネージャで設定する必要があります。



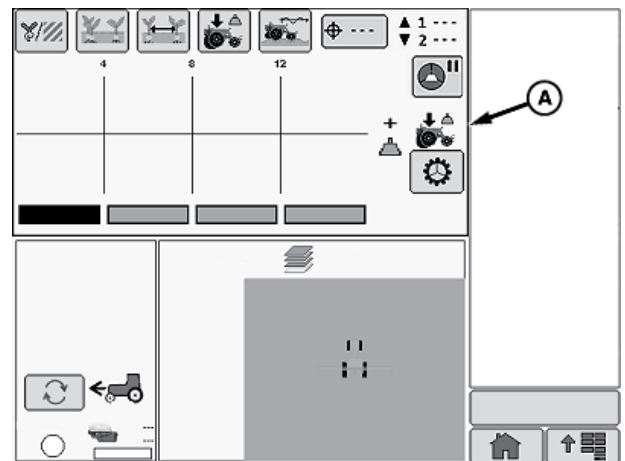
播種機概要 (ライドダイナミクス)



播種機概要 (単一設定点下向き力)



播種機概要 (2 設定点下向き力)

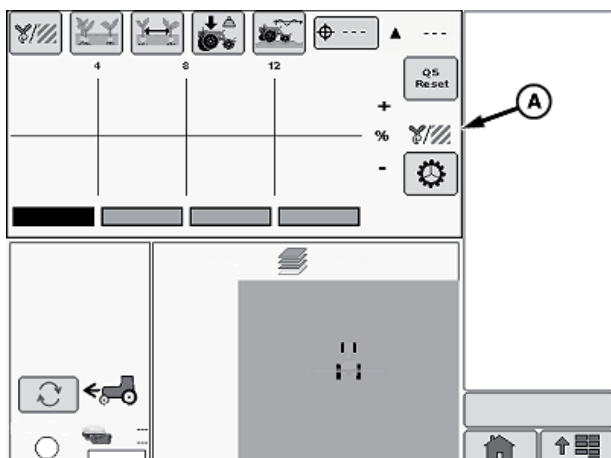


播種機概要 (アクティブ下向き力 (2 センサー))

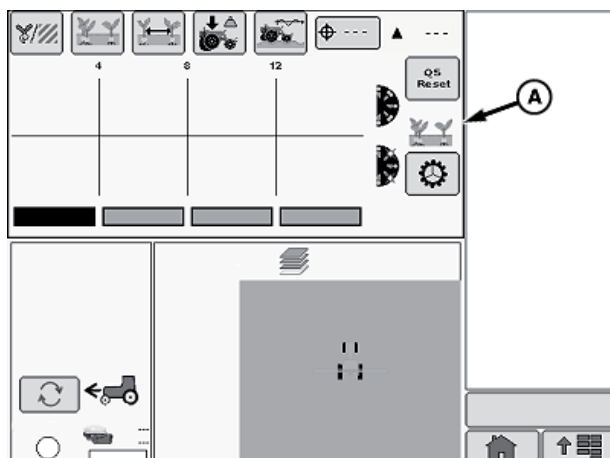
A: ハーフスクリーン

次のページへ

OUO6064,00005F2 -40-10NOV11-1/2



播種機概要 (種子密度)



播種機概要 (種子シンギュレーション)

ハーフスクリーン (A) レイアウトを選択すると、画面領域に提示される情報は少なくなります。エラーメッセージはハーフスクリーンでは表示されません。音響警報によってエラーが通知された場合は、フルスクリーンモードに戻ってエラーメッセージを確認してください。

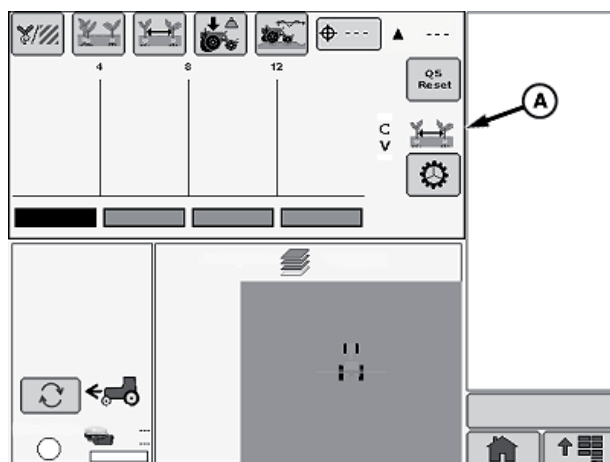
画面レイアウトの設定方法（「モニター使用法」セクションの「画面レイアウトマネージャ」を参照してください）。

フルスクリーンモードにして構成、トータル、診断ソフトキーにアクセスするには、メニュー → 播種機アプリケーションボタンを選択します。

#### 画面領域情報

QC Reset : QC リセット

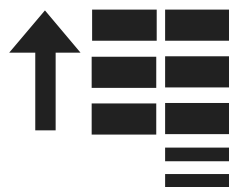
A : ハーフスクリーン



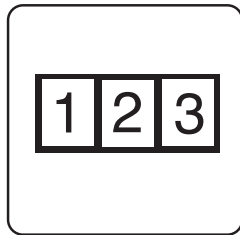
播種機概要 (種子間隔変動係数)

## カウンターと計算

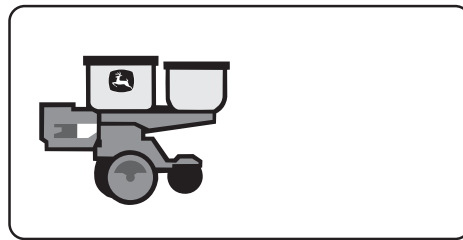
面積カウンター、種子数／時間、種子数／面積、空になるまでの面積



メニュー



トータルソフトキー



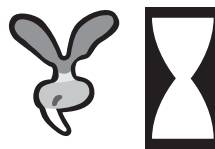
播種機ボタン



面積カウンター



空になるまでの面積



播種時間



平均種子数／面積



ゼロボタン

1. メニュー → 播種機ボタン → トータルソフトキー → Totals (トータル) タブを選択します。

画面アイテム：

- 2つの調整可能な面積カウンター
- 調整できない合計面積カウンター
- 調整できない播種時間カウンター
- 面積あたりの平均種子数カウンター
- アラームを発するまでにゼロまで数える調整可能なカウンター

2. 面積カウンター 1 または 2 の入力ボックスを選択し、ゼロを入力してカウンターをクリアするか、値を入力して前のカウントを続行します。
3. 空になるまでの面積入力ボックスを選択し、カウントダウンする面積を入力します。カウントがゼロに達するとフルスクリーン警告が表示され、音響警報が出されます。ある量の種子がカバーできる面積を計算するには、「種子推定量の計算」を参照してください。その値を「空になるまでの面積」入力ボックスに入力します。ホッパーが空になる前にアラームが出るように設定するには、種子がカバーするよりもわずかに小さい値を入力します。

次のページへ

OUC6064,00001D2-40-30JUN10-1/2

4. **播種時間**は実際に種子が播かれている時間を記録します。  
**播種時間**は、種子センサーが種子の流れを検出した場合のみカウントされます。
5. 新しいフィールドに入力したり、農作物のタイプを変更するたびに、エリアあたりの平均種子数カウンターをクリアするには、**ゼロ**ボタンを選択します。このカウンターは、実際に種を播かれた面積に、種子センサーの検出する実際の総種子数から平均を割り出します。

#### 画面領域情報

**Planter Totals** : 播種機トータル

**Totals** : トータル

**ac** : エーカー

**ha** : ヘクタール

**h** : 時間数

**avg sds/ac** : 平均種子数/エーカー

**avg sds/ha** : 平均種子数/ヘクタール

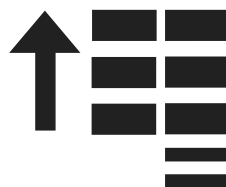
OUO6064,00001D2 -40-30JUN10-2/2

### 繰出装置スプロケット計算

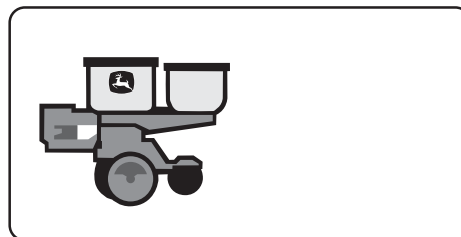
**重要** : 計算が正常に機能するには、モニターは機械とレート構成に完全に設定されている必要があります。

1. **メニュー** → **播種機** ボタン → **トータルソフトキー** → **Calc (計算)** タブ → **Transmission (繰出装置)** ドロップダウンを選択します。
2. **Target Population (目標種子密度)** を入力ボックスに入力します。
3. ドロップダウンメニューで **Disk Type (ディスクタイプ)** を選択します。

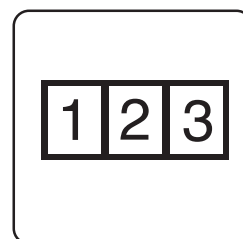
推奨繰出値が表示されます。



メニュー



播種機ボタン



トータルソフトキー

OUO6064,00001D3 -40-29JUN10-1/1

## バッグ単位の種子推定量

**重要：**計算が正常に機能するには、モニターは機械とレート構成に完全に設定されている必要があります。

1. メニュー → 播種機ボタン → トータルソフトキー → **Calc (計算)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Seed Estimator (種子推定量)** を選択します。
3. **Calculated By** ドロップダウンボックスから **Bag** を選択します。
4. **Population (播種数)** の入力ボックスを選択し、目標播種数を入力します。
5. **Seeds/bag** 入力ボックスを選択し、各種子バッグに入れる種子数を入力します。
6. **バッグあたりの重量** の入力ボックスを選択し、画面に表示された単位でバッグの重量を入力します。
7. **Bags (バッグ)** : 入力ボックスを選択し、ホッパーに入れられた種子バッグの数を入力します。
8. 空になるまでの面積を示す、およその面積の値が自動的に計算されます。この値を **Totals (トータル)** タブ → **Area Until Empty (空になるまでの面積)** 入力ボックスに入力して、アラームを有効にします。少しでも小さな値を入力して、ホッパーが実際に空になる前にアラームが出るように設定します。

画面の下部領域は、所定の面積に必要な種子バッグの数を計算するためにも使用します。

1. ここまでのデータを正確に入力します。
2. **Area (面積)** 入力ボックスを選択し、播種予定面積を入力します。
3. このエリアをカバーするために必要なバッグの概数は自動的に計算され、**Bags** ボックスに表示されます。

画面領域情報

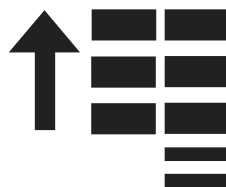
**Planter Calculations :** 播種機計算

**Calc :** 計算

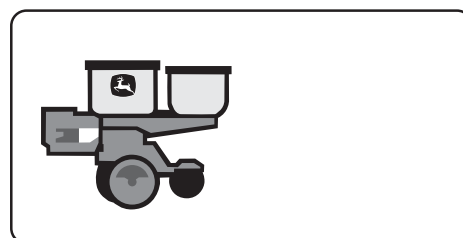
**Seed Estimator :** 種子推定量

**Calculated By :** 計算単位

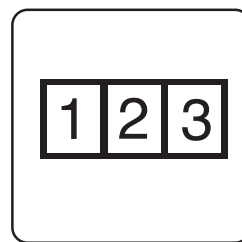
**Bag :** バッグ



メニュー



播種機ボタン



トータルソフトキー

**Population :** 種子密度

**seeds/ac :** 種子数／エーカー

**seeds/ha :** 種子数／ヘクタール

**Seeds/bag :** バッグあたりの種子数

**Lbs/bag :** バッグあたりのポンド値

**kg/bag :** バッグあたりのキログラム値

**Area :** 面積

**Bags :** バッグ

**ac :** エーカー

**ha :** ヘクタール

**in/seed :** インチ／種子

**cm/seed :** センチメートル／種子

**seed/ft :** 種子数／フィート

**seed/m :** 種子数／メートル

**in rows :** インチ条

**cm rows :** センチメートル条

## ユニット単位の種子推定量

**重要：**計算が正常に機能するには、モニターは機械とレート構成に完全に設定されている必要があります。

1. メニュー → 播種機ボタン → トータルソフトキー → **Calc (計算)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Seed Estimator (種子推定量)** を選択します。
3. **Calculated By** ドロップダウンボックスから **Unit** を選択します。
4. **Population (播種数)** の入力ボックスを選択し、目標播種数を入します。
5. **Seeds/unit** 入力ボックスを選択し、各種子容器に入れる種子数を入力します。
6. **ユニットあたりの重量** の入力ボックスを選択し、画面上の単位で種子容器の重量を入力します。
7. **Units (ユニット)** : 入力ボックスを選択し、ホッパーに入れる種子容器の数を入力します。
8. 空になるまでの面積を示す、およその面積の値が自動的に計算されます。この値を **Totals (トータル)** タブ → **Area Until Empty (空になるまでの面積)** 入力ボックスに入力して、アラームを有効にします。少しだけ小さめの値を入力して、ホッパーが実際に空になる前にアラームが出るように設定します。

画面下部は、所定の面積に必要なユニットの数の計算にも使用されます。

1. ここまでのデータを正確に入力します。
2. **Area (面積)** 入力ボックスを選択し、播種予定面積を入力します。
3. この面積をカバーするために必要なユニットの概数は自動的に計算され、**Units** ボックスに表示されます。

### 画面領域情報

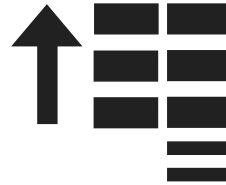
**Planter Calculations :** 播種機計算

**Calc :** 計算

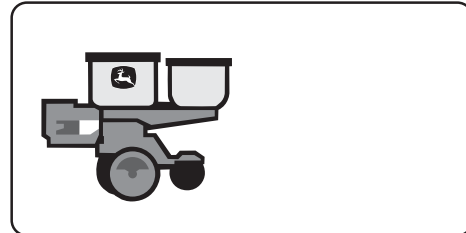
**Seed Estimator :** 種子推定量

**Calculated By :** 計算方法

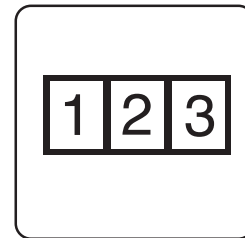
**Unit :** ユニット



メニュー



播種機ボタン



トータルソフトキー

**Population :** 種子密度

**seeds/ac :** 種子数／エーカー

**seeds/ha :** 種子数／ヘクタール

**Seeds/unit :** ユニットあたりの種子数

**Lbs/unit :** ユニットあたりのポンド値

**kg/unit :** ユニットあたりのキログラム値

**Area :** 面積

**Units :** ユニット

**ac :** エーカー

**ha :** ヘクタール

**in/seed :** インチ／種子

**cm/seed :** センチメートル／種子

**seed/ft :** 種子数／フィート

**seed/m :** 種子数／メートル

**in rows :** インチ条

**cm rows :** センチメートル条

## 重量での種子推定量

**重要：**計算が正常に機能するには、モニターは機械とレート構成に完全に設定されている必要があります。

1. メニュー → 播種機ボタン → トータルソフトキー → Calc (計算) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Seed Estimator (種子推定量)** を選択します。
3. **Calculated By** ドロップダウンボックスから **Weight** を選択します。
4. **Population (播種数)** の入力ボックスを選択し、目標播種数を入力します。
5. **Seed Size** 入力ボックスを選択し、1 kg (lb) あたりの種子数を入力します。
6. **Total Weight** 入力ボックスを選択し、ホッパーに入れられる種子の総重量を入力します。
7. 空になるまでの面積を示す、およその面積の値が自動的に計算されます。この値を **Totals (トータル)** タブ → **Area Until Empty (空になるまでの面積)** 入力ボックスに入力して、アラームを有効にします。少しだけ小さめの値を入力して、ホッパーが実際に空になる前にアラームが出るように設定します。

画面下部はまた、所定の面積に必要な重量を計算するのにも使用します。

1. ここまでのデータを正確に入力します。
2. **Area (面積)** 入力ボックスを選択し、播種予定面積を入力します。
3. この面積をカバーするために必要な概略の重量が自動的に計算され、**Total Weight (総重量)** ボックスに表示されます。

画面領域情報

**Planter Calculations :** 播種機計算

**Calc :** 計算

**Seed Estimator :** 種子推定量

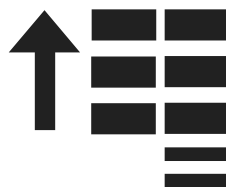
**Calculated By :** 計算方法

**Weight :** 重量

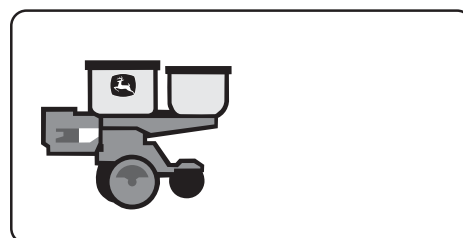
**Population :** 種子密度

**seeds/ac :** 種子数/エーカー

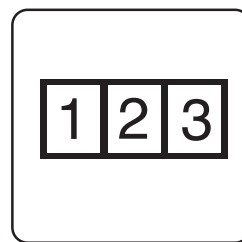
**seeds/ha :** 種子数/ヘクタール



メニュー



播種機ボタン



トータルソフトキー

**Seed Size :** 種子サイズ  
**seeds/lb :** 種子数/ポンド  
**seeds/kg :** 種子数/キログラム  
**Area :** 面積  
**ac :** エーカー  
**ha :** ヘクタール  
**lb :** ポンド  
**kg :** キログラム  
**in/seed :** インチ/種子  
**cm/seed :** センチメートル/種子  
**seed/ft :** 種子数/フィート  
**seed/m :** 種子数/メートル  
**in rows :** インチ条  
**cm rows :** センチメートル条  
**lb/ac :** ポンド/エーカー  
**kg/ha :** キログラム/ヘクタール  
**Total Weight :** 総重量

OUO6064,00001D6 -40-29JUN10-1/1

## 真空計算

**重要：**計算が正常に機能するには、モニターは機械とレート構成に完全に設定されている必要があります。

1. メニュー → 播種機ボタン → トータルソフトキー → Calc (計算) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Vacuum (真空)** を選択します。
3. **seeds/kg (seeds/lb)** 入力ボックスを選択し、種子のサイズを入力します。
4. **Disk Type (ディスクタイプ)** ドロップダウンボックスを選択し、メーターに取り付けられたディスクタイプを選択します。
5. **Seed Disk (種子ディスク)** ドロップダウンボックスを選択し、メーターに取り付けられたディスクを選択します。

**重要：**推奨する真空レベルは単なる開始点です。適切なシンギュレーションができるように真空レベルを上下に調整してください。

推奨する真空レベルと実際の真空レベルの読み値は画面下部に表示されます。

### 画面領域情報

**Planter Calculations：** 播種機計算

**Calc：** 計算

**Vacuum：** 真空

**seeds/lb：** 種子数／ポンド

**seeds/kg：** 種子数／キログラム

**Disk Type：** ディスクタイプ

**Corn：** トウモロコシ

**Soybeans：** 大豆

**Cotton：** 綿

**Sorghum：** ソルガム

**Sunflower：** ヒマワリ

**Edible Beans：** 食用豆

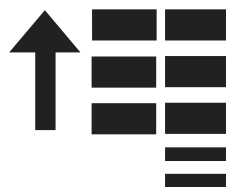
**Peanuts：** ピーナツ

**Sugar Beets：** 砂糖大根

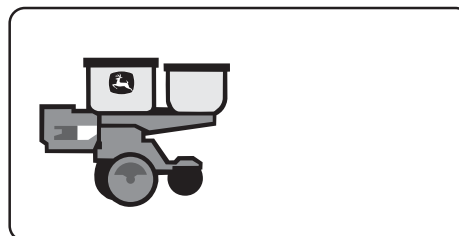
**Seed Disk：** 種子ディスク

**Suggested V：** 推奨する真空

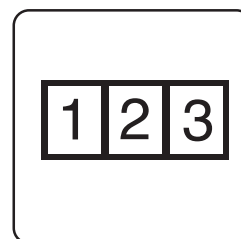
**Actual Vacuum：** 実際の真空



メニュー



播種機ボタン



トータルソフトキー

## 可変液肥施肥機

### 可変施肥機の概要

可変施肥機 (VRF) システムは Original GreenStar™ ディスプレイ、または GreenStar™ ディスプレイの Original GreenStar™ モードで独自にモニターされます。Original GreenStar™ モードに入るには、メニュー → **Original GreenStar Monitor** を選択します。

注記：可変施肥機システムは他社の ISO 11783 準拠のディスプレイ上で動作しません。

Original GreenStar モニターの画面には警告メッセージは表示されません。音響警報が鳴った場合は、SeedStar™ 2 画面に戻ってメッセージを確認してください。

可変施肥機システムは次の 3 つの基本構成部品から成ります。

1. Original GreenStar™ モードの Original GreenStar™ ディスプレイ。
2. 播種機フレームに取り付けられた SeedStar™ 可変施肥機コントローラ このコントローラはポンプの回転数、ピストンのストローク、対地速度、走行距離をモニターします。対地速度と走行距離はレーダー入力から得ます。
3. 肥料用の可変容量型ピストンポンプ。

SeedStar™ 可変施肥機システムでは、オペレータは播種中にキャビンから施肥率を変えることができます。

- 施肥率は異なる土壌のタイプや、灌漑された、また乾燥した土壌に対して調整できます。
- システムには 5 つの異なる施肥率をプログラムできます。播種中は、オペレータはプログラムされたレートのいずれかを選択して施肥量を変更できます。
- 2 台の別個のポンプは異なる施肥量でプログラムできます。

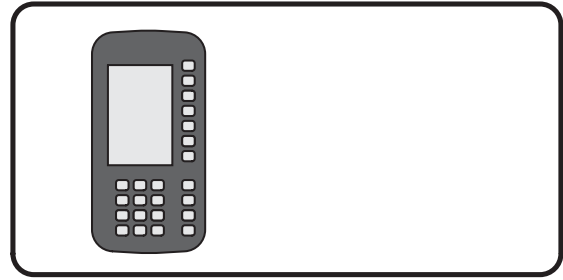
接地輪駆動機構により、ポンプ回転の動力を供給します。1 度プログラムすると、施肥率は対地速度に関わりなく一定になります。

ポンプの出力範囲には 2 つあります。高低の範囲はさまざまなスプロケットの組合せで決まります。出力レートはどちらの範囲でも可変です。

お使いの播種機ポンプと供給システムのモデルについての具体的な情報は、播種機オペレータマニュアルを参照してください。

レートを選択すると、コントローラはポンプ回転速度、ピストンのストローク、走行距離をモニターして実際の施肥率を計算します。計算レートが選択したレートと異なる場合は、コントローラはピストンのストロークを調整して選択したレートに合うようにします。正確な対地速度は、レーダーまたは CAN バスからの GPS の対地速度信号によって取得します。インプリメント速度はポンプの回転速度から間接的に取得します。コントローラは異なる速度の読み値から滑りのパーセンテージを計算し、ポンプのストロークを変化してこれを補正します。すべりが予め決められた値を超した場合は、警告が発せられます。

GreenStar は Deere & Company の商標です。  
SeedStar は Deere & Company の商標です。



Original GreenStar モニターボタン

システムが正しく動作するためには、次の構成部品がアクティブまたは接続されている必要があります。

- 接触駆動または接地輪駆動
- レーダーまたは GPS 対地速度信号
- ポンプ回転数センサー
- ポンプ行程位置センサー

施肥システムには、分流式と中央マニホールドの 2 種類の構成があります。

- 分流器は肥料の圧力を維持しつつ、流れを制御する装置です。分流器は施肥率の変更に際して最大の柔軟性を発揮します。
- 中央マニホールドシステムは全体的なシステム圧力範囲内でいくらかの調整ができます。各条にあるオリフィスが肥料の流れを制御します。レートの増大と共に圧力も増加します。圧力があるレベルに達すると、システムに損傷を与えずにそれ以上流れを増加することができなくなります。

ユーザーには様々な警告や注意事項が出されます。次にいくつか例を挙げます。

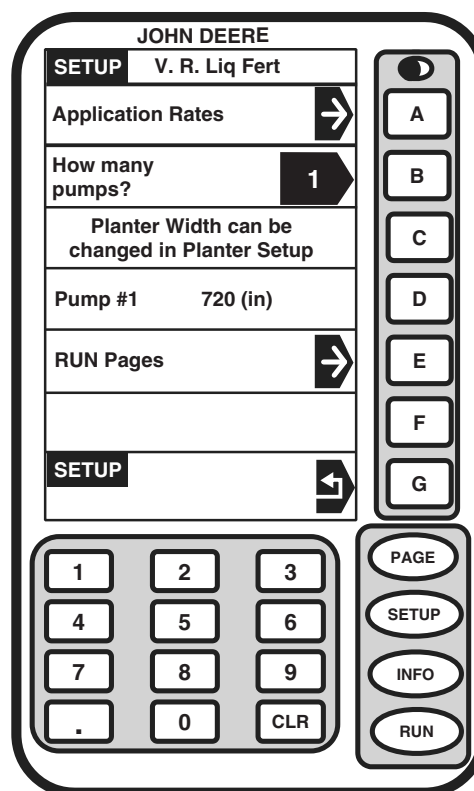
- No power detected on motor drive (モーター駆動電源が検出されません)
- Over or under application ! (施肥量過少または過多)
- Pump position sensor not detected (ポンプ位置センサーが検出されません)
- Pump 1 has no response to control (コントロールに対してポンプ 1 の応答がありません)
- VRF system problem detected (VRF システムの問題が検出されました) Pump Number 2 calculated rates inaccurate (ポンプ 2 の計算レートが正確ではありません)
- VRF system sprocket change detected (VRF システムスプロケットの変更が検出されました) Pump Number 1 recalibrated (ポンプ 1 が再校正されました)
- Lost communications with mobile processor (モバイルプロセッサとの通信が途切れました)
- Battery voltage out of range (バッテリー電圧が範囲外です)

OUC06064,00001FA -40-09JUL10-1/1

## 施肥率

1. **SETUP** → **V.R. Liq Fert** を選択します。
2. **B** キーを選択し、機械にあるポンプの台数を入力します。
3. Application Rates を選択します。

| 画面領域情報          |        |   |
|-----------------|--------|---|
| SETUP           | 可変液肥装置 |   |
| 施肥率             |        | A |
| ポンプ台数？          |        | B |
| 播種機幅は播種機設定で変更可能 |        | C |
| ポンプ No.1 720 in |        | D |
| 実行ページ           |        | E |
|                 |        | F |
| SETUP           |        | G |



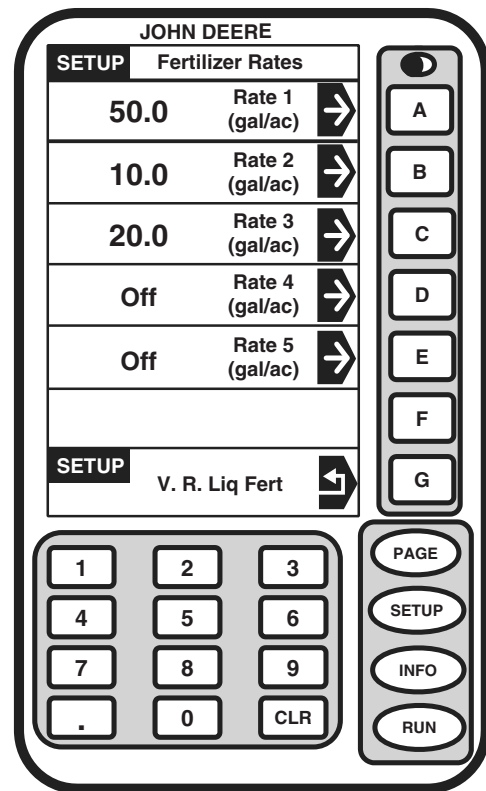
次のページへ

OUO6074,0001077 -40-30JUL09-1/3

注記：2 台のポンプを入力する場合は、同じレートか異なるレートを適用するようにポンプを設定してください。

4. **A～E** キーを選択してレートを設定します。

| 画面領域情報                |     |          |
|-----------------------|-----|----------|
| SETUP                 | 施肥率 |          |
| 50.0 レート 1 (gal/acre) |     | <b>A</b> |
| 10.0 レート 2 (gal/acre) |     | <b>B</b> |
| 20.0 レート 3 (gal/acre) |     | <b>C</b> |
| オフ レート 4 (gal/acre)   |     | <b>D</b> |
| オフ レート 5 (gal/acre)   |     | <b>E</b> |
|                       |     | <b>F</b> |
| <b>SETUP</b> 可変液肥装置   |     | <b>G</b> |

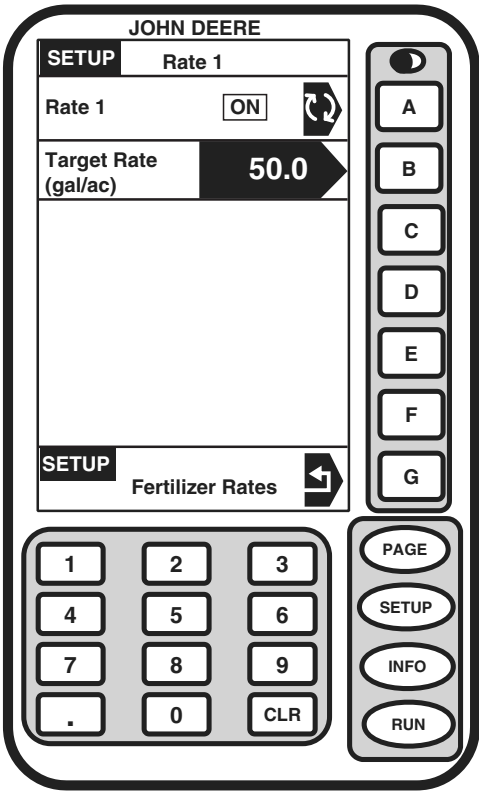


次のページへ

OUO6074,0001077 -40-30JUL09-2/3

5. **A** キーを選択して、レートオン、オフを切り替えます。レートがオンの場合のみ、実行ページで選択できます。
6. **B** キーを選択して、テンキーでレートを入力します。

| 画面領域情報                |       |   |
|-----------------------|-------|---|
| SETUP                 | レート 1 |   |
| レート 1 「オン」            |       | A |
| 目標レート (gal/acre) 50.0 |       | B |
|                       |       | C |
|                       |       | D |
|                       |       | E |
|                       |       | F |
| SETUP 施肥率             |       | G |



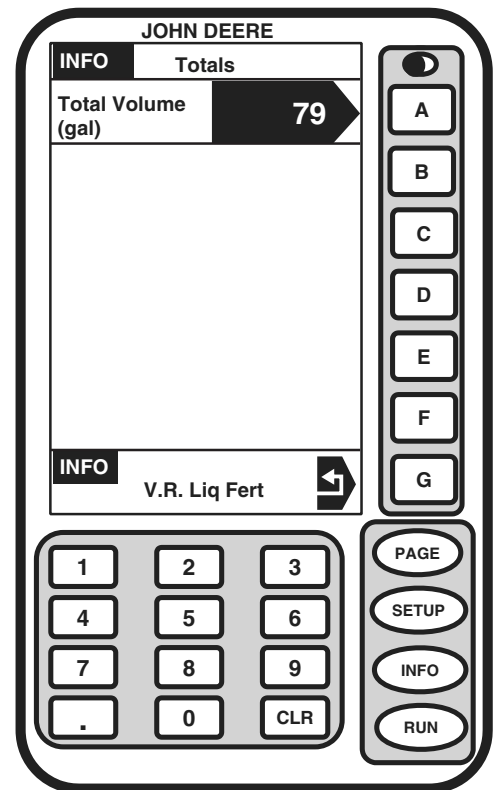
OUO6074,0001077 -40-30JUL09-3/3

## VRF 総量

INFO (情報) → V.R. Liq Fert (可変液肥装置) → Totals (トータル) を選択します。

表示されている値は最後にゼロ点調整をしてからの総量です。  
A キー、CLR (クリア) キーの順に選択して値をゼロにします。

| 画面領域情報      |      |   |
|-------------|------|---|
| 情報          | トータル |   |
| 総量 (gal) 79 |      | A |
|             |      | B |
|             |      | C |
|             |      | D |
|             |      | E |
|             |      | F |
| 可変液肥装置      |      | G |



OJ06074,0001078 -40-30JUL09-1/1

## VRF システムテスト

このテストは可変施肥機システムの位置センサーと回転数センサーの動作を確認します。

1. **INFO (情報) → V.R. Liq Fert (可変液肥装置) → 診断 → System Test (システムテスト)** を選択します。

2. **INCREASE** がハイライトされるまで **Pump Direction** キーを選択します。

注記：ジョグ時間はミリ秒単位で測定されます。999 ミリ秒は約 1 秒です。

3. **Jog Time** キーを選択し、999 を入力します。

注記：ジョグボタンを押すたびにモーターは 1 秒間アクティブになります。

4. モーターが上限値に達して停止するまで **Pump Jog** キーを繰り返し選択します。上限に達すると Pump Jog Position は 100% になります。

5. **DECREASE** キーがハイライトされるまで **Pump Direction** キーを選択します。

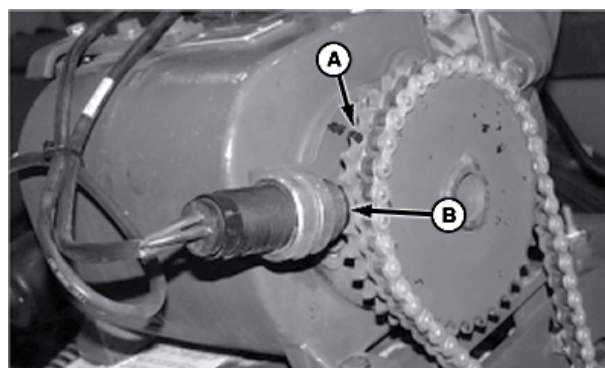
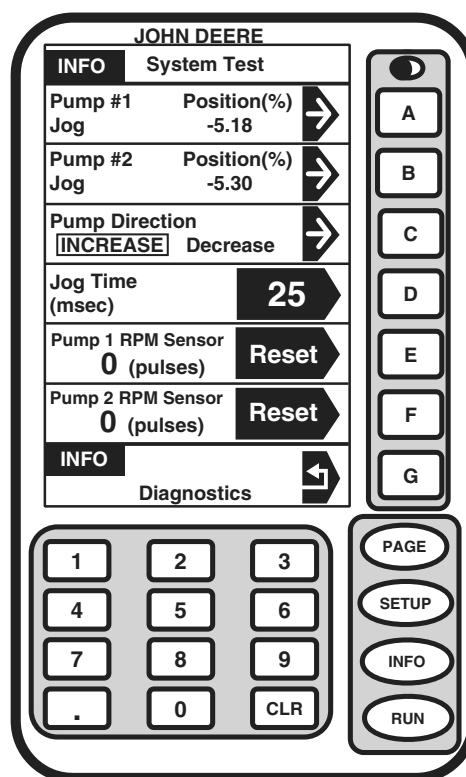
6. モーターが下限値に達して停止するまで **Pump Jog** を繰り返し選択します。下限に達すると Pump Jog Position は 0% になります。

7. ポンプ方向を増加に設定し、**Pump RPM Sensor** リセットキーを選択します。

8. 位置センサースプロケットの歯 (A) とポンプハウジングに参照用のマークを付けます。

9. ポンプが 1 回転 (黒線) するまで接触駆動タイヤを回転させます。35 パルスが 1 回転を意味します。

回転数センサーがスプロケット 1 回転あたり 35 パルスを記録しなかった場合は、センサー (B) をスプロケットの歯から 2 mm (5/64 in) になるように調整します。テストを再実行します。まだセンサーが 1 回転あたり 35 パルスを記録しなかった場合は、センサーを交換してください。



A : スプロケットの歯  
B : センサー

| 画面領域情報                        |         |   |
|-------------------------------|---------|---|
| 情報                            | システムテスト |   |
| ポンプ No.1 ジョグ位置 (%) -5.18      |         | A |
| ポンプ No.2 ジョグ位置 (%) -5.30      |         | B |
| ポンプ方向「増加」 減少                  |         | C |
| ジョグ時間 (ミリ秒) 25                |         | D |
| ポンプ No.1 回転数センサー 0 (パルス) リセット |         | E |
| ポンプ No.2 回転数センサー 0 (パルス) リセット |         | F |
| 情報 診断                         |         | G |

## 警告メッセージ

**WARNING (警告)** は個々のモジュールや Green Star ディスプレイによって生成され、オペレータが知るべき重大な状態、「状況」の発生をオペレータに通知します。通常、オペレータは先に進む前にいったん作業を止めて、警告の原因となっている「状態、状況」を正す必要があります。警告はフルページで表示されます。ディスプレイ上部のセクションに表示されるタイトルは「WARNING」です。警告の例として、播種されていない条が表示される、播種中に対地速度がゼロになる（対地速度センサーの故障が検出）などがあります。警告はオペレータに見えるように表示される最高レベルのアラームです。原因となっている「状態、状況」を解決することなく警告をキャンセルすると、その「状況」への継続的な警報としてディスプレイ下部に「CAUTION (注意)」が表示されます。複数の状況が同時に発生した場合は、G キーを使用して「警告」を切り替えることができます。

**CAUTION (注意)** は個々のモジュールや Green Star ディスプレイによって生成され、オペレータが知るべき限度値を超えた機能や「状況」の発生をオペレータに通知します。注意メッセージは「G」ラインに表示されます。「注意」の例として、播種機の条の種子密度が指定された高低の限度を超えている、ホッパーレベルが低い、またはオペレータが確認した「警告」が「注意」メッセージに降格して「G」ラインに表示されている場合などがあります。注意はオペレータに見えるように表示される中レベルのアラームです。

**Advisories (注記)** は「G」ラインに表示されるオペレータへのエラーメッセージで、たとえば、定数として許容範囲外の値の入力などの不適切な「行為」について通知します。これはオペレータに見えるように表示される最低レベルのアラームです。

OUO6074,0000688 -40-01NOV07-1/1

## 可変施肥機警告

## 警告：施肥過多

注記：この警告の後には「Over Application ! Pump #1 at min. setting」という「G」ラインの注意が続きます。

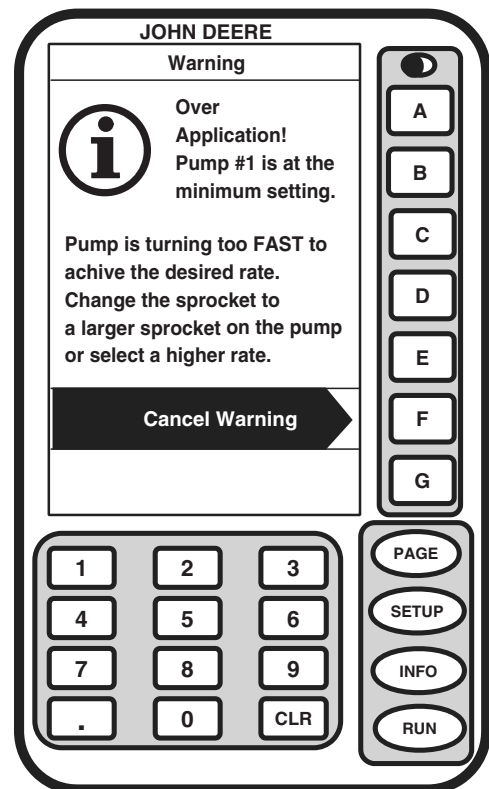
この警告は、ポンプの設定が最低まで調整されているにもかかわらず施肥量が多すぎる場合に出されます。大きなスプロケットを取り付けてポンプの速度範囲を変えるか、より高いレートを選択する必要があります。この警告には関連した注意もあります。この警告をクリアにすると、注意が発せられます。

## 画面領域情報

**Over Application ! Pump #1 is at the minimum setting. :**  
施肥過多 ポンプ No. 1 は最小設定。

**Pump is turning too FAST to achieve the desired rate.**  
**Change the sprocket to a larger sprocket on the pump or select a higher rate. :** ポンプの回転が速すぎて必要なレートになりません。ポンプのスプロケットを大きなものに変更するか、より高いレートを選択してください。

**Cancel Warning :** 警告のキャンセル



次のページへ

OUO6074,000068C -40-30JUL09-1/7

**警告：施肥過少！**

注記：この警告の後には「Under Application ! Pump #1 at max. setting」という「G」ラインの注意が続きます。

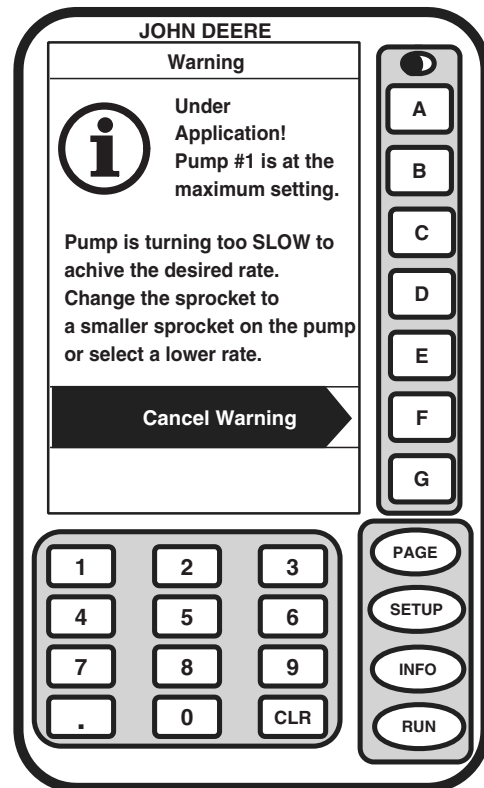
この警告は、ポンプの設定が最高まで調整されているにも関わらず施肥量が少なすぎる場合に出されます。小さなスプロケットを取り付けてポンプの速度範囲を変えるか、より低いレートを選択する必要があります。この警告には関連した注意もあります。この警告をクリアにすると、注意が発せられます。

**画面領域情報**

**Under Application ! Pump #1 is at the maximum setting. :**  
施肥過少！ ポンプ No. 1 は最大設定。

**Pump is turning too SLOW to achieve the desired rate.  
Change sprocket to a smaller sprocket on the pump  
or select a lower rate.:** ポンプの回転が遅すぎて必要なレートになりません。ポンプのスプロケットを小さなものに変更するか、より低いレートを選択してください。

**Cancel Warning :** 警告のキャンセル



次のページへ

OUO6074,000068C -40-30JUL09-2/7

**警告：ポンプ位置センサーが検出されない**

注記：この警告の後には、「Pump Sensor Fail」という「G」ラインの注意が続きます。

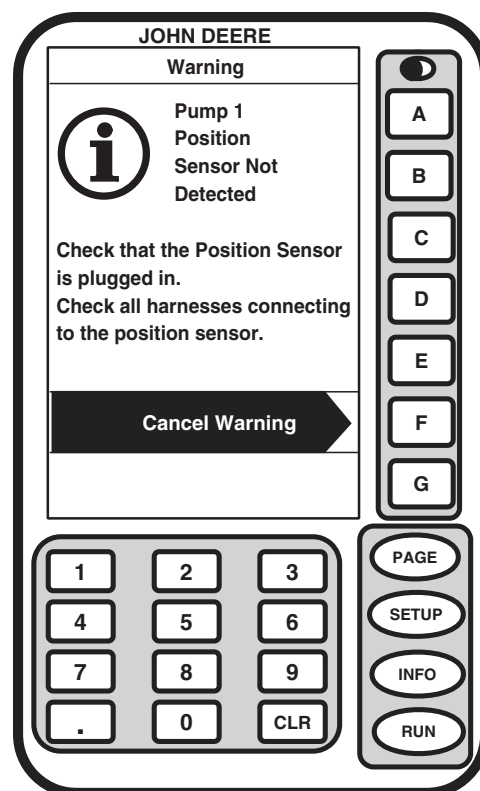
この警告は、位置センサーからの信号が来なかった場合に発せられます。この警告には関連した注意もあります。この警告をクリアにすると、注意が発せられます。

**画面領域情報**

**Pump 1 Position Sensor Not Detected**：ポンプ 1 位置センサーが検出されない

**Check that the Position Sensor is plugged in. Check all harnesses connecting to the position sensor.**：位置センサーが接続されていることを確認してください。位置センサーに接続されているすべてのハーネスを確認してください。

**Cancel Warning**：警告のキャンセル



次のページへ

OUO6074,000068C -40-30JUL09-3/7

**警告：コントロールコマンドに対してポンプ応答がない**

注記：この警告の後には、「Pump not responding. Check System」という「G」ラインの注意が続きます。

この警告は、ポンプの調整モーターからの信号が来なかった場合に出されます。この警告には関連した注意もあります。この警告をクリアにすると、注意が発せられます。

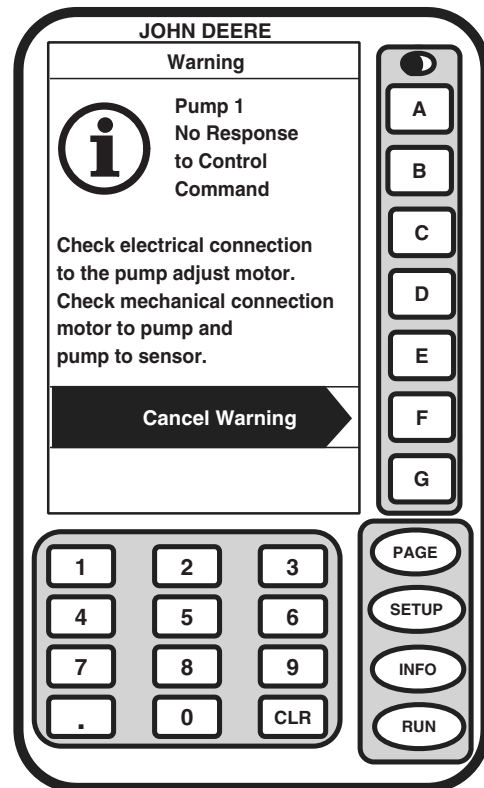
**画面領域情報**

**Pump 1 No Response to Control Command**：コントロールコマンドに対してポンプ応答がない

**Check electrical connection to the pump adjust motor.**

**Check mechanical connection motor to pump and pump to sensor.**：ポンプ調整モーターへの配線を点検してください。モーターからポンプへ、ポンプからセンサーへの機械的接続を点検してください。

**Cancel Warning**：警告のキャンセル



次のページへ

OUC6074,000068C -40-30JUL09-4/7

**警告：可変施肥機システムの問題 計算レートが正確ではない可能性があります。**

注記：この警告の後には「Pump #1 Calculated Rate more than 10% off Target.」という「G」ラインの注意が続きます。

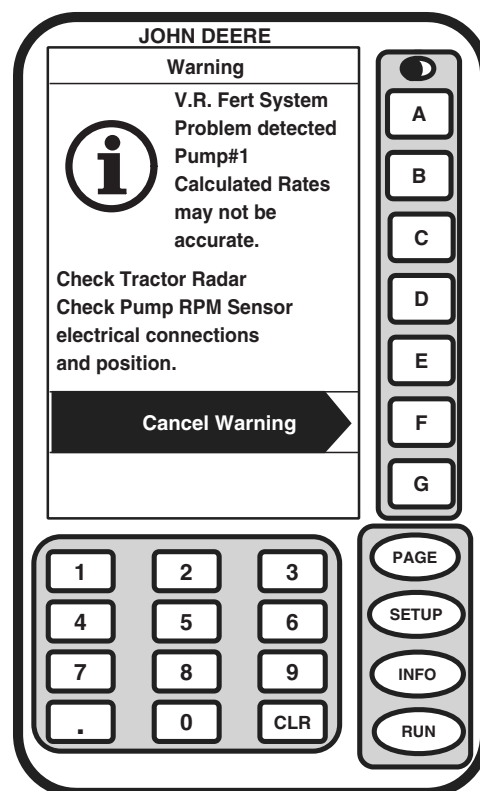
この警告は、計算レートが目標レートよりも 10%以上異なる場合に発せられます。この警告には関連した注意もあります。この警告をクリアにすると、注意が発せられます。

画面領域情報

**V.R. Fert System Problem detected Pump #1 Calculated Rates may not be accurate.**：可変施肥機システムの問題がポンプ No. 1 で検出されました。計算レートが正確ではない可能性があります。

**Check Tractor Radar Check Pump RPM Sensor electrical connections and position.**：トラクターレーダー、ポンプ RPM センサー、電気配線、ポジションを点検してください。

**Cancel Warning**：警告のキャンセル



次のページへ

OUO6074,000068C -40-30JUL09-5/7

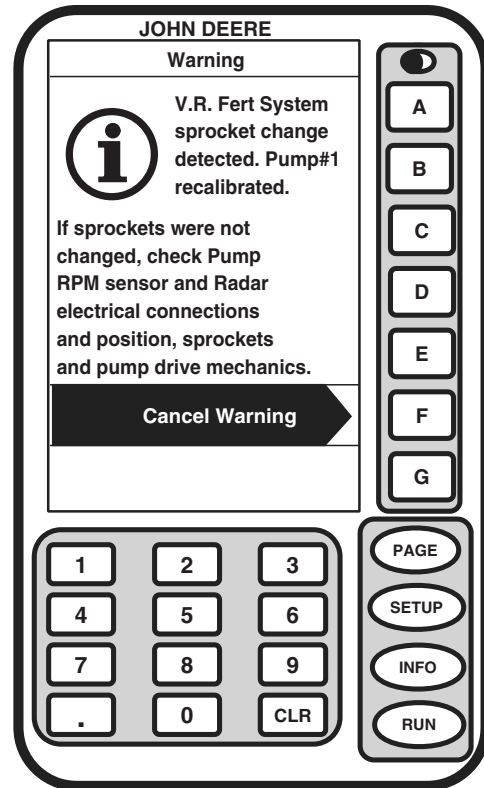
**警告：可変施肥機 システムsprocketの変更が検出されました**

注記：この警告の後には、「Pump #1 sprocket change detected (ポンプ No.1 sprocketの変更が検出されました)」という「G」ラインの注意が続きます。

この警告は、センサーがモーターの調整を検出することなくポンプの施肥が変更されたときに発せられます。この警告には関連した注意もあります。この警告をクリアにすると、注意が発せられます。

**画面領域情報**

**V.R.Fert System sprocket change detected. Pump #1 recalibrated.**：可変施肥機システムのsprocketの変更が検出されました。ポンプ No.1 が再較正されました。  
**If sprockets were not changed, check Pump RPM sensor and Radar electrical connections and position, sprockets and pump drive mechanics.**：sprocketが変更されなかった場合は、ポンプ RPM センサー、レーダーの電気配線と位置、sprocket、ポンプ駆動機構を点検してください。  
**Cancel Warning**：警告のキャンセル



次のページへ

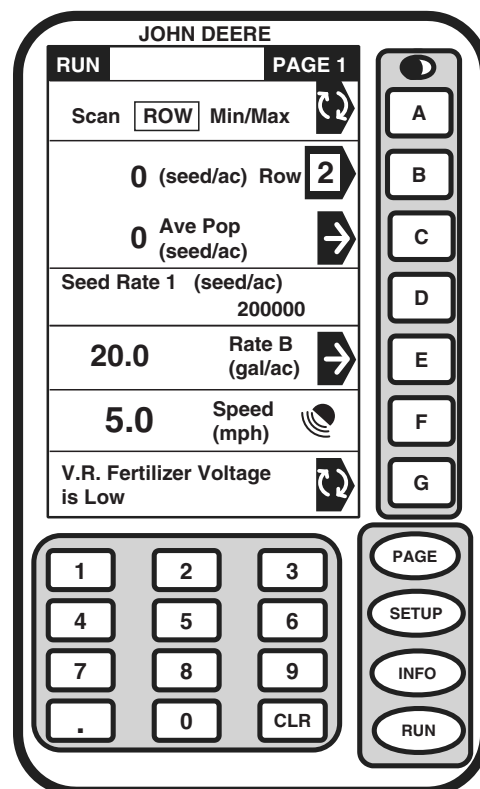
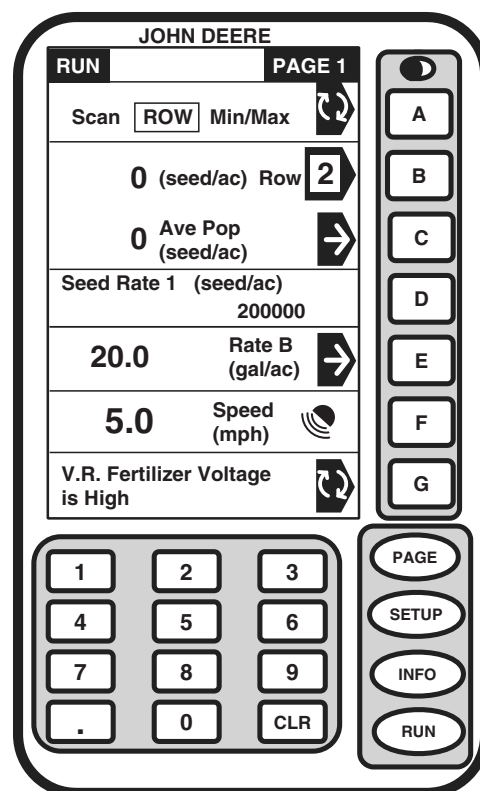
OUO6074,000068C -40-30JUL09-6/7

## 注意：可変施肥機高／低電圧

この注意は可変施肥機電圧が高すぎたり低すぎたりする場合に発せられます。

| 画面領域情報                     |  |       |   |
|----------------------------|--|-------|---|
| 実行                         |  | ページ 1 |   |
| スキャン [条] 最小／最大             |  |       | A |
| 0 (seed/acre) 条            |  |       | B |
| 0 平均種子密度 (seed/acre)       |  |       | C |
| 種子レート 1 (seed/acre) 200000 |  |       | D |
| 20.0 レート B (gal/acre)      |  |       | E |
| 速度 5.0 (mile/h)            |  |       | F |
| 可変施肥機電圧が高い                 |  |       | G |

| 画面領域情報                     |  |       |   |
|----------------------------|--|-------|---|
| 実行                         |  | ページ 1 |   |
| スキャン [条] 最小／最大             |  |       | A |
| 0 (seed/acre) 条            |  |       | B |
| 0 平均種子密度 (seed/acre)       |  |       | C |
| 種子レート 1 (seed/acre) 200000 |  |       | D |
| 20.0 レート B (gal/acre)      |  |       | E |
| 速度 5.0 (mile/h)            |  |       | F |
| 可変施肥機電圧が低い                 |  |       | G |

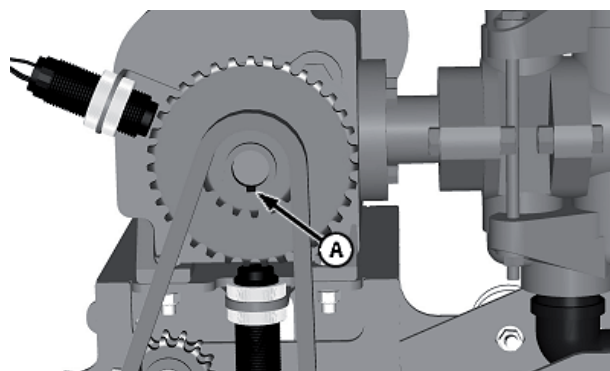


## 不使用時の解除方法

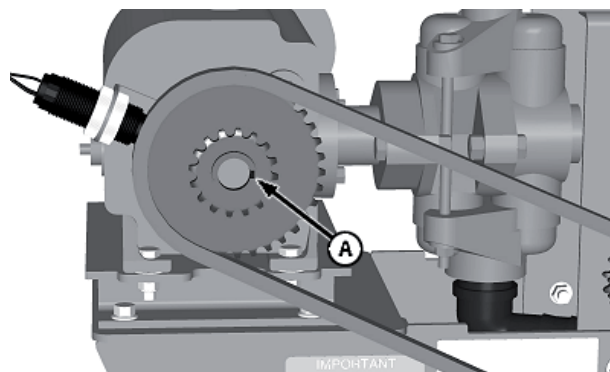
**重要：**1770NT 24 条播種機などのダブルポンプシステムでは、ポンプチェーンの再取り付け時に互いに 90 度になるようにキー溝 (A) を調整する必要があります。そうしないと機械が損傷します。

施肥システムを使用しないときは常に、駆動チェーンをポンプから取り外してください。

A：キー溝



前部ポンプ



後部ポンプ

OUO6074,0000C1A-40-08APR04-1/1

## マニュアルオーバーライド

電気系統の故障の際は、ポンプを手動でロックし、固定施肥率にすることができます。この機能により、オペレータは固定施肥率で施肥を続行できます。

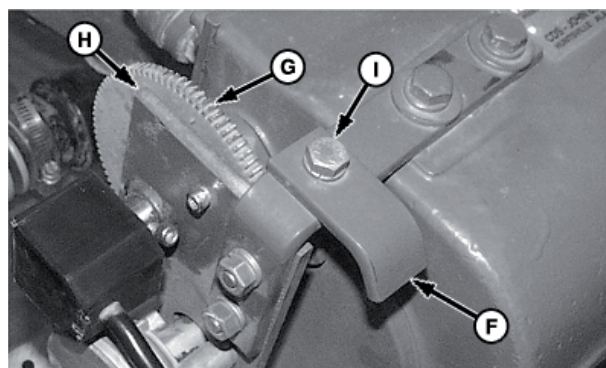
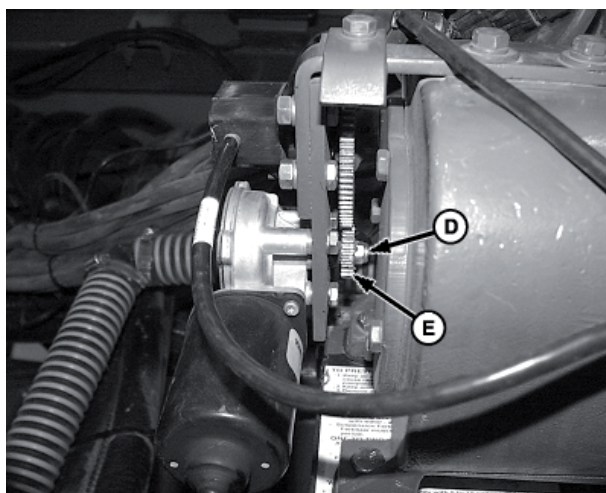
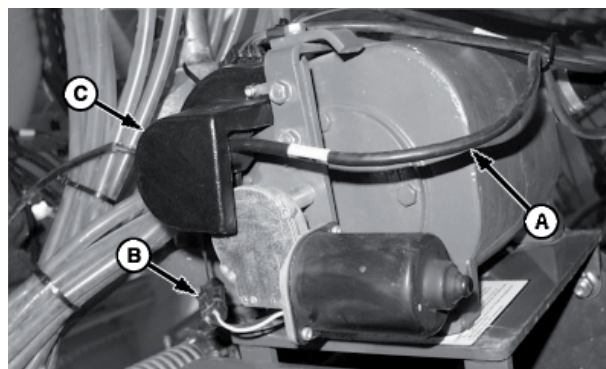
1. インプLEMENTのオペレータマニュアルで施肥率表からポンプ設定を決定します。
2. 位置センサーハーネス (A) とモーターハーネス (B) の接続を外します。
3. カバー (C) を取り外します。
4. ロックナット (D) と小スプロケット (E) を取り外します。
5. 修理が終わって部品を再度取り付けるまで、カバー、ロックナット、小スプロケットを安全な場所に保管します。

注記：ポンプがすでにロックダウンモードに入っている場合、ロックダウンブラケット (F) を緩める必要があります。

6. 大ギア (G) を時計回りに完全に回転させます。時計回りに完全に回した位置はポンプ設定「2」になります。
7. ブラケットの角 (H) に沿ってよく見て、「2」に最も近い歯にマークを付けます。
8. スプロケットを時計回りに回しながら、ブラケットの角 (H) を通り過ぎる歯の数を数えます。ポンプ設定番号を表す歯の数については、表を参照してください。必要に応じて、スプロケット上にこの数をマーク付けできます。
9. 設定が完了したら、ロックダウンブラケット (F) のボルト (I) を緩め、スプロケットの歯とかみ合う位置までブラケットを回転して、スプロケットを固定します。ロックダウンブラケットを締め付けます。

| ゼロ調整点を通過した歯の数で表されるポンプ設定 |               |
|-------------------------|---------------|
| ポンプ設定番号                 | 歯数            |
| ポンプ設定 No. 2             | 完全に反時計回りで 0 個 |
| ポンプ設定 No. 3             | 7 個           |
| ポンプ設定 No. 4             | 14 個          |
| ポンプ設定 No. 5             | 21 個          |
| ポンプ設定 No. 6             | 28 個          |
| ポンプ設定 No. 7             | 36 個          |
| ポンプ設定 No. 8             | 45 個          |
| ポンプ設定 No. 9             | 56 個          |
| ポンプ設定 No. 10            | 完全に時計回り       |

10. ロックダウンが保持されて必要なレートになるように、ロックダウン後 10 分間使用してからレートを確認します。



- A : 位置センサーハーネス  
 B : モーターハーネス  
 C : カバー  
 D : ロックナット  
 E : 小スプロケット  
 F : ロックダウンブラケット  
 G : 大ギア  
 H : ブラケットコーナー  
 I : ボルト

## 液体肥料センサー診断

1. トラクターのキーを切ります。キーをアクセサリポジションに入れます。

2. センサー配線が適切に接続されていることを確認します。

使用するセンサーが1つだけの場合は、必ず LEFT FERT というラベルの付いた線に接続する必要があります。

3. センサー数を正しく選択します。

播種機ボタン → 播種機の構成ソフトキー → Sensors (センサー) タブ → Fertilizer (肥料) ドロップダウン → Sensors (センサー) ドロップダウンを選択します。機械のセンサーの数を入力します。

4. センサーが校正され、正しくゼロ点調整されているようにします。

- calibration (校正) 入力ボックスに、各センサーの校正値 37.5 を入力します。
- 肥料マニホールドにたまった圧力を解放し、各センサーのゼロボタンを押します。

5. 電圧が正しいことを確認します。

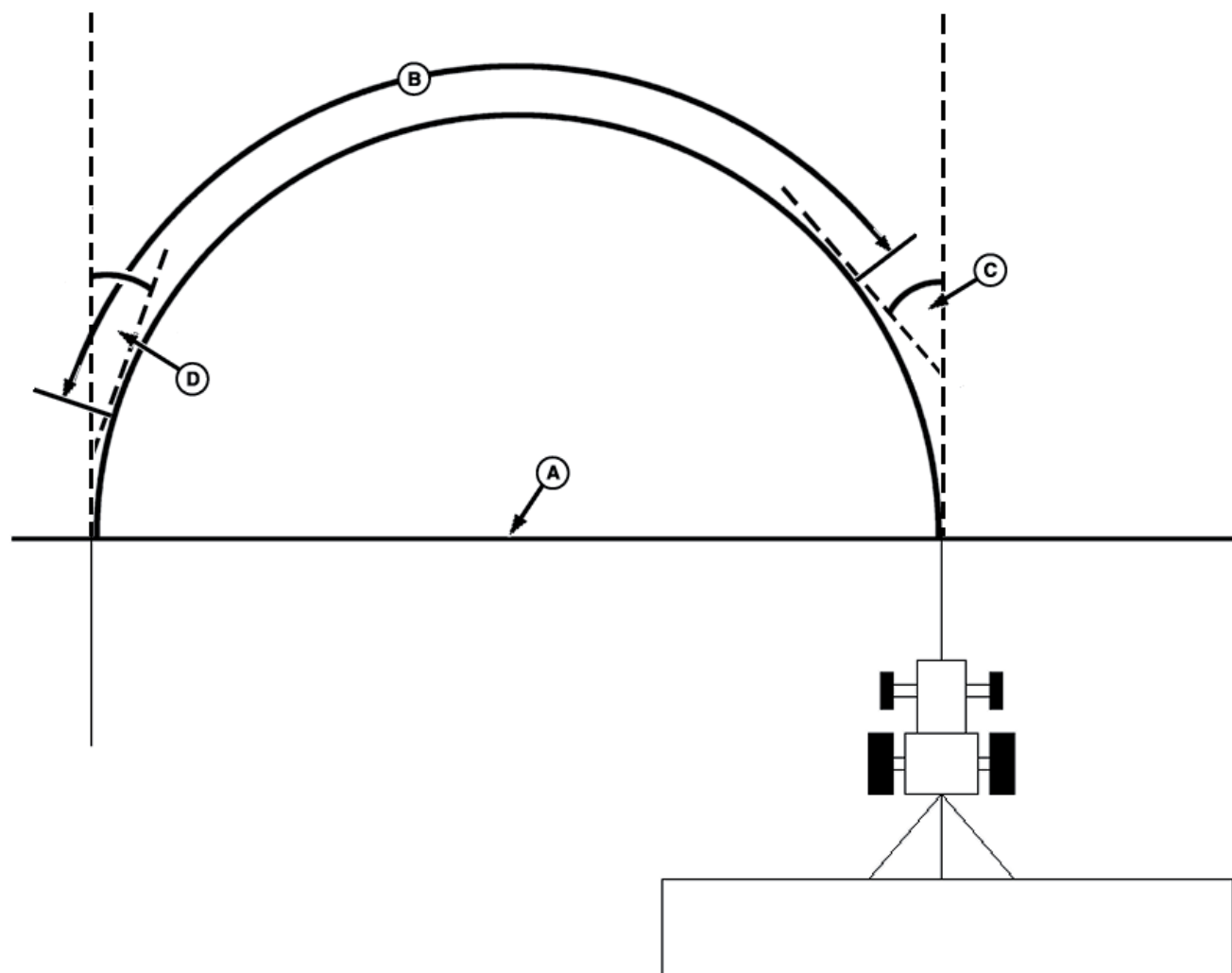
播種機ボタン → 診断ソフトキー → Readings (読み値) タブ → System Voltages (システム電圧) ドロップダウンを選択します。

- コントローラ電圧は 11 V 以上にする必要があります。
- センサー電源電圧は 8.0 V です。
- 電圧がゼロの場合は、配線を点検してください。

OUO6074,000107A -40-29JUL08-1/1

## 警告画面

### 旋回ビュー警告の抑止



A : 枕地

B : 警告の抑止

C : 45 度旋回時に抑止開始

D : 残り 13 度で抑止終了

John Deere™ GreenStar™ ディスプレイと John Deere™ ガイダンス製品を使用して運転している場合は、枕地 (A) での旋回時にフルスクリーン表示の種子モニター警告の抑止 (B) が可能です。

旋回ビュー種子警告の抑止を有効にするには、**Turning View (旋回ビュー) チェックボックス** が GreenStar™2 Pro Guidance Setup でオンになっている必要があります。

旋回ビューが有効になっていると以下が発生します。

- トラクターが直線路を使用する現在のパスから 45 度 (C) 旋回したときに、種子警告の抑止と旋回ビューが開始されます。
- 旋回ビューはトラクターが次のパスの 13 度以内 (D) に入ると終了します。
- 種子警告の抑止は、旋回ビューが画面から消えてから 3 秒後に終了します。
- 警告は最大 22 秒間抑止されます。

OUO6064,00001FB -40-09JUL10-1/1

## 警告メッセージ

**WARNING (警告)** は最高レベルの警報です。警告により、重大な状況をオペレータに通知します。作業を続行する前に、警告の原因となっている状況を解決することをお勧めします。警告はフルページメッセージとして表示されます。Rows Not Planting は警告の一例です。状態を解決しないまま警告をキャンセルすると、継続的な警報としてディスプレイ下部に「CAUTION (注意)」が表示されます。複数の警報が同時に発生した場合、オペレータは切り替えボタンで警報をスクロールして見ることができます。

**重要：**メインの播種機実行ページが表示されていなかった場合は、オペレータが確実に問題を認識するようにフルスクリーン警告が表示されます。

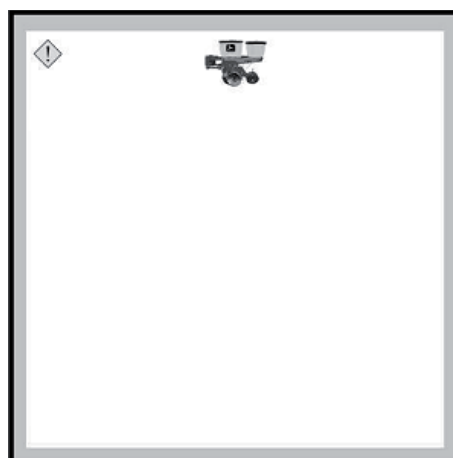
**重要：**播種機実行画面がディスプレイに表示されている場合は、警告画面は播種機の画面の一部として表示されます。播種機実行ページがディスプレイに表示されていない場合は、オペレータが確実に問題を認識するように警告はフルスクリーン表示されます。



OUO6064,0000204 -40-20JUL10-1/3

**CAUTION (注意)** は中レベルの警報です。注意は、動作限度値の範囲外であっても停止するほど重大ではない問題についてオペレータに通知します。注意の例としては、上限、下限を逸脱した種子密度などがあります。解決しないままクリアした警告も注意として表示されます。フルページ表示の注意がクリアされると、解決されるまでは画面下部に1行のメッセージが表示されたままになります。複数の警報が同時に発生した場合、オペレータは切り替えボタンで警報をスクロールして見ることができます。

**重要：**播種機実行画面がディスプレイに表示されている場合、注意画面は播種機の画面の一部として表示されます。播種機実行ページがディスプレイに表示されていない場合は、オペレータが確実に問題を認識するように注意はフルスクリーン表示されます。

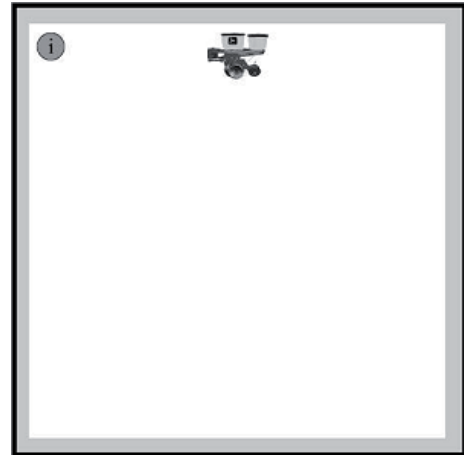


次のページへ

OUO6064,0000204 -40-20JUL10-2/3

## 警告画面

**Advisories (注記)** は最低レベルの警報です。注記は、重大でも範囲外でもない有用な情報についてオペレータに通知します。指定した目標面積が満たされている場合に注記が表示されます。複数の警報が同時に発生した場合、オペレータは切り替えボタンで警報をスクロールして見ることができます。



OOU6064,0000204 -40-20JUL10-3/3

### SeedStar™ 2 の警告画面

通信エラー。播種機メイン 2 がオフラインです。配線をチェックしてください。このアラームチェックを無効にするには診断コード 111111 を入力してください。



OOU6064,00005F3 -40-10NOV11-1/21

通信エラー。播種機メイン 2 はオンラインですが、CAN バスメッセージに応答していません。配線をチェックしてください。

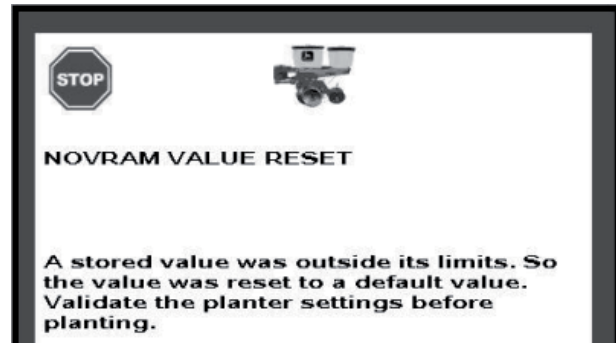


次のページへ

OOU6064,00005F3 -40-10NOV11-2/21

### NOVRAM 値のリセット

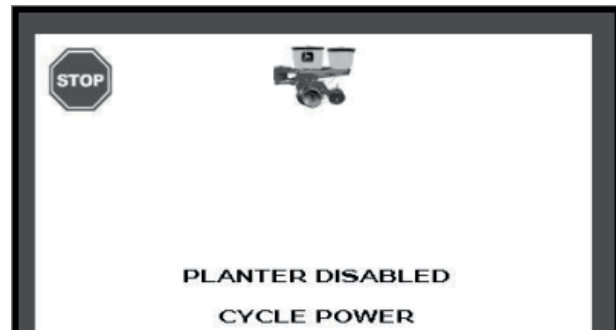
保存されている値は限度値外です。値は既定値にリセットされました。播種前に播種機の設定を確認してください。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-3/21

### 播種機無効化、電源オフ、オン

播種機は動作できない状態です。動作再開には、電源をオン、オフしてください。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-4/21

続行ボタンを押すとシステムは既定値にリセットされ、電源のオン、オフが必要になります。

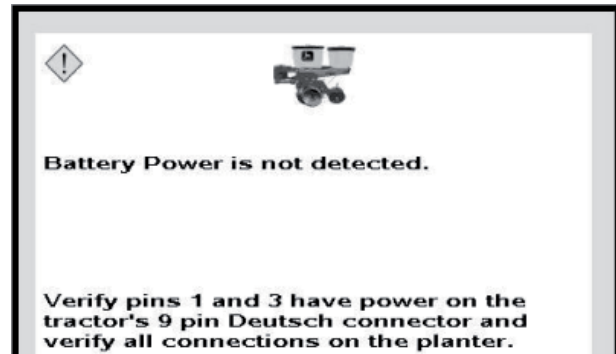
電源をオフ、オンにしたときの値を保存する前に取ったアクションを確認します。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-5/21

バッテリー電源が検出されません。

9 ピン ISO コネクタのピン 1 (アース) とピン 3 (12 VDC) の間に 12 VDC が存在しません。トラクターオペレータマニュアルを参照してヒューズを点検してください。



次のページへ

OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-6/21

## 警告画面

播種機モジュール 2 が応答しません。24 条以上の播種機。

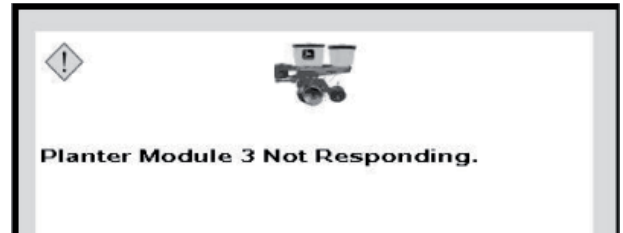
コントローラ PA1 が通信していません。播種機の電気接続がすべてしっかりと接続され、ハーネスに損傷のないことを確認してください。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-7/21

播種機モジュール 3 が応答しません。49 条以上の播種機。

コントローラ PA2 が通信していません。播種機の電気接続がすべてしっかりと接続され、ハーネスに損傷のないことを確認してください。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-8/21

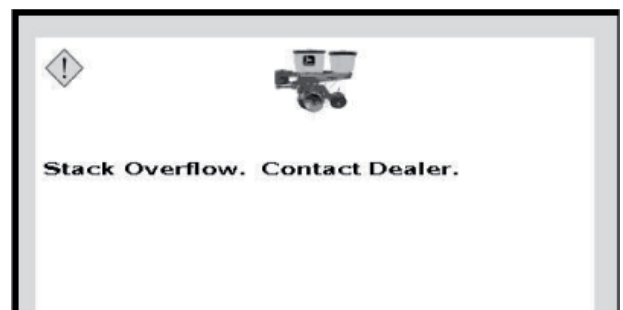
種子モニターがリセットされました。問題が解決しない場合は、取扱店にお問い合わせください。

断続的な通信障害があります。播種機の電気接続がすべて清浄でしっかりと接続され、ハーネスに損傷のないことを確認してください。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-9/21

スタックがあふれています。コントローラを再起動してください。問題が解決しない場合は、取扱店にお問い合わせください。



次のページへ

OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-10/21

## 警告画面

トラクター速度情報源がありません。

選択されている速度情報源からトラクターの速度が得られません。接続を確認するか、速度情報源を変更してください。オペレータマニュアルを参照してください。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-11/21

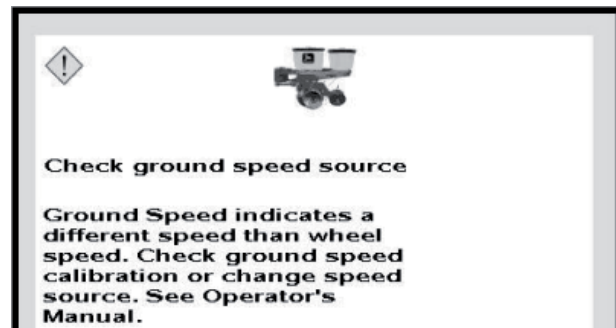
トラクター速度が検出されません。トラクター速度が CAN バス上に表示されません。トラクター速度の接続を点検してください。トラクターオペレータマニュアルを参照してください。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-12/21

対地速度情報源を点検してください。

対地速度が、トラクターの対地速度と異なる速度を示しています。対地速度の較正またはトラクターの速度情報源をチェックしてください。オペレータマニュアルを参照してください。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-13/21

選択されている対地速度情報源はホイールです。

VRD または種子モニタリングに最良の結果を得るには、レーダーを使用してください。



次のページへ

OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-14/21

## 警告画面

選択されている対地速度情報源はマニュアルです。

VRD または種子モニタリングに最良の結果を得るには、レーダーを使用してください。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-15/21

これらの条には播種されていません。

対地速度が 2 mph を超えているが、種子センサーのカウントが秒あたり種子 2 個未満です。

センサーを無視するには、ディスプレイで OK ボタンを押してください。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-16/21

これらの種子センサーは動作していません。

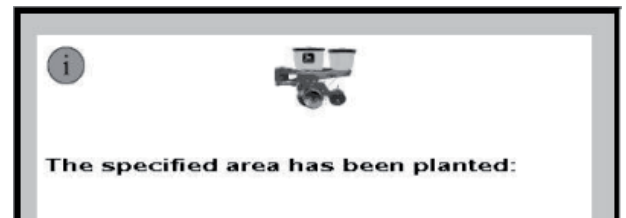
種子センサーのテストを実行するか、正常なセンサーと交換してください。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-17/21

指定した面積の播種が完了しました。

**Totals (トータル)** 画面に移動して面積をリセットしてください。

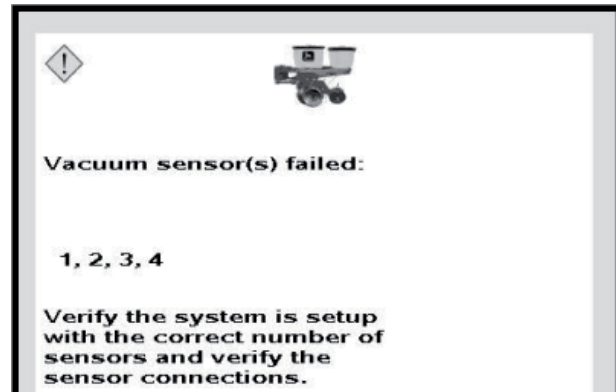


次のページへ

OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-18/21

真空センサーまたは回路の故障。

システムが正しい数のセンサーで構成されていることと、センサーの接続を確認してください。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-19/21

肥料の圧力が高すぎます。

センサー番号 :

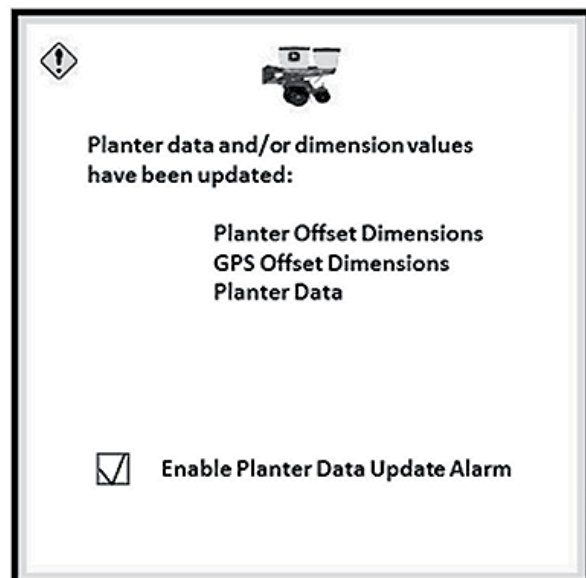
最大圧力が、オペレータの入力した値を超えました。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-20/21

播種機データと寸法値またはそのいずれかが更新されました。  
播種機オフセット寸法。GPS オフセット寸法。播種機データ。  
播種機データ更新アラームを有効にします。

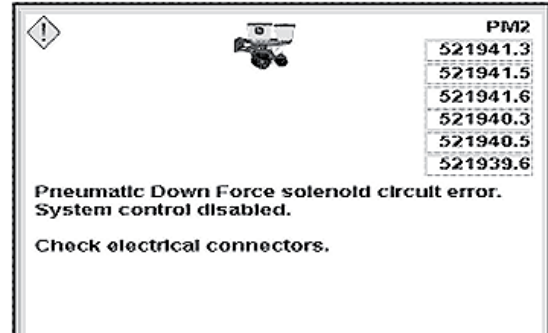
警告は、播種機／GPS オフセット寸法に関連する値または播種機データが変更されたときにオペレータに通知します。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-21/21

## SeedStar™ 2 (単一設定点空気圧式下向き力機能を装備した機械) の警告画面

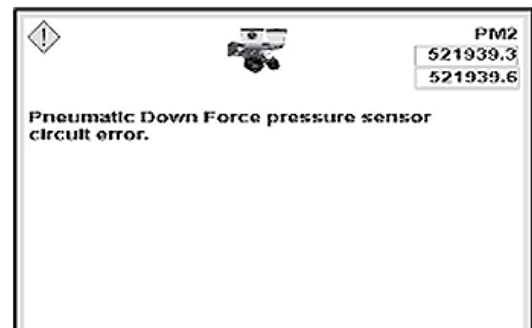
空気圧式下向きカソレノイド回路のエラー。システム制御が無効。電気接続を点検してください。空気圧式下向きカソレノイド回路での断線または短絡。ワイヤハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。ソレノイドのコイルに断線がないかを点検してください。



OUO6064,00005D4 -40-10NOV11-1/13

空気圧式下向き力圧力センサー回路のエラー。

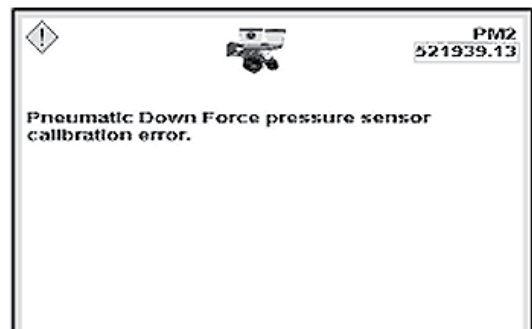
空気圧式下向き力圧力センサー回路での断線または短絡。ワイヤハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。



OUO6064,00005D4 -40-10NOV11-2/13

空気圧式下向き力圧力センサー較正エラー。

センサーゼロ電圧が範囲外です。エアースプリング回路から圧力をすべて解除し、較正を試みてください。John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。

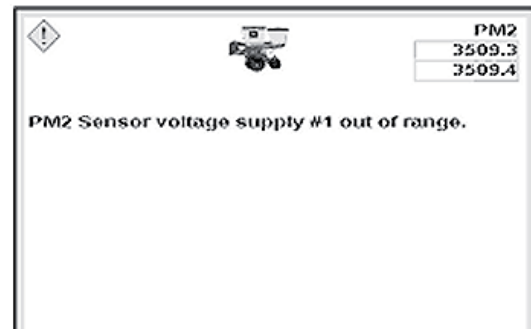


次のページへ

OUO6064,00005D4 -40-10NOV11-3/13

PM2 センサー供給電源 No. 1 範囲外。

PM2 の 5 VDC センサー供給電圧が範囲外 (高または低)。ワイヤハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。



OUO6064,00005D4 -40-10NOV11-4/13

エアコンプレッサ動作時間限度超過。エア漏れを点検してください。

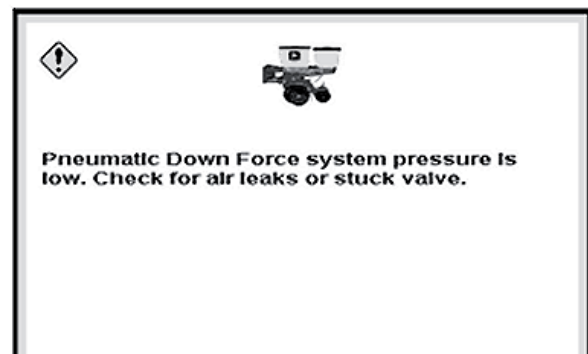
エアコンプレッサが 30 分以上連続して運転しています。タンクとコンプレッサ間の空気ラインに漏れがないかを点検してください。タンクの安全弁やコンプレッサ圧力スイッチに漏れがないかを確認してください。



OUO6064,00005D4 -40-10NOV11-5/13

空気圧式下向き力システムの圧力が低下しています。エア漏れまたはバルブの固着が発生していないか点検します。

条ユニット下向き力圧力は、PDF 空気圧力センサー設定ページで設定された限度内にありません。タンクとコンプレッサ間の空気ラインに漏れがないかを点検してください。タンクの安全弁やコンプレッサ圧力スイッチに漏れがないかを確認してください。

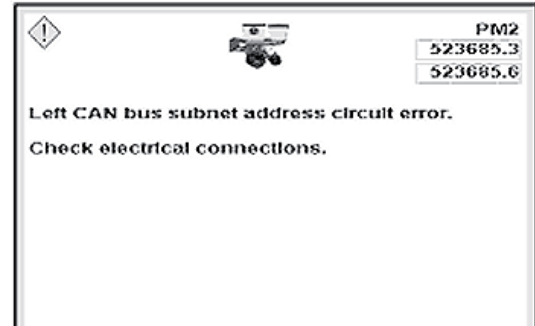


次のページへ

OUO6064,00005D4 -40-10NOV11-6/13

左 CAN バスサブネットアドレス回路エラー。電気接続を点検してください。

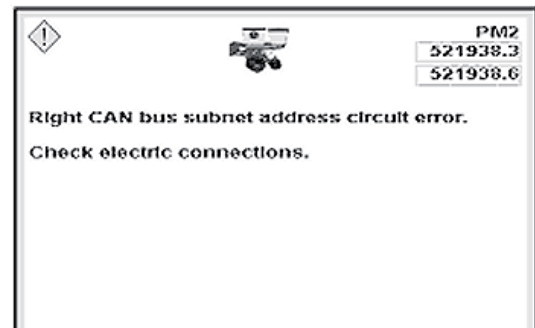
ワイヤハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。  
John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。



OUO6064,00005D4 -40-10NOV11-7/13

右 CAN バスサブネットアドレス回路エラー。電気接続を点検してください。

ワイヤハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。  
John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。



OUO6064,00005D4 -40-10NOV11-8/13

通信エラー。種子モニターがオフラインです。

PM2 コントローラはオンラインですが、CAN バス上で PM1 コントローラを検出しません。キースイッチで電源をオフ、オンし、システムが読み込まれるのを待ってください。  
John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。



次のページへ

OUO6064,00005D4 -40-10NOV11-9/13

通信エラー。種子モニターはオンラインですが、CAN バスメッセージに応答していません。

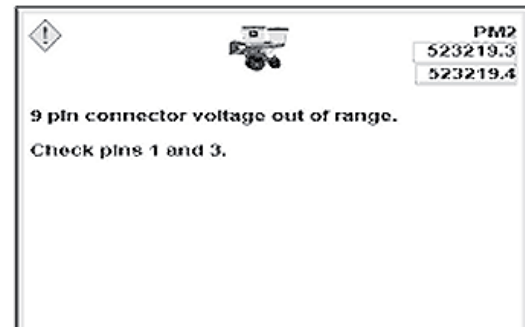
PM2 が CAN バス上で PM1 コントローラを検出しましたが、PM1 コントローラが応答していません。キースイッチで電源をオフ、オンし、システムが読み込まれるのを待ってください。John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。



OUC6064,00005D4 -40-10NOV11-10/13

9 ピンコネクタ電圧が範囲外。ピン 1 と 3 を点検してください。

9 ピン ISO コネクタのピン 1 (アース) とピン 3 (12 VDC) 間の電圧が範囲外で高すぎか低すぎです。ワイヤハーネスとバッテリーの接続を点検してください。



OUC6064,00005D4 -40-10NOV11-11/13

9 ピンコネクタ電圧が検出されません。ピン 1 と 3 を点検してください。

9 ピン ISO コネクタのピン 1 (アース) とピン 3 (12VDC) の間に電圧がかかっていません。トラクターオペレータマニュアルを参照してヒューズを点検してください。



OUC6064,00005D4 -40-10NOV11-12/13

次のページへ

## 警告画面

PM2 コントローラ ECU 電圧範囲外。電気配線を点検してください。

PM2 コントローラの 12 VDC 電源は範囲外で高すぎか低すぎます。John Deere™ 取扱店に問い合わせる。



OUC6064,00005D4 -40-10NOV11-13/13

### RowCommand™ の警告画面

高さセンサーが較正されていません。

システムの正しい動作には高さセンサーの較正が必要です。

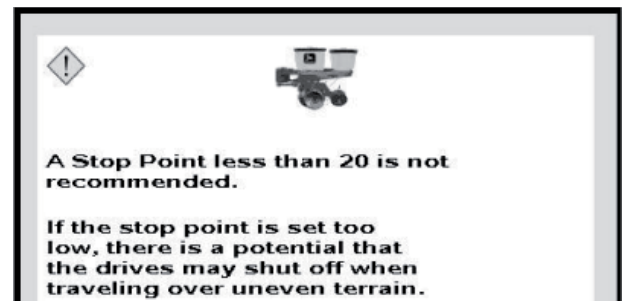
「セットアップ: 初期システム構成」セクションで高さセンサーの較正手順を参照してください。



OUC6064,0000208 -40-21JUL10-1/8

20 未満の停止点は推奨されません。

停止点を低く設定しすぎると、不整地の走行時に駆動系が停止する可能性があります。



次のページへ

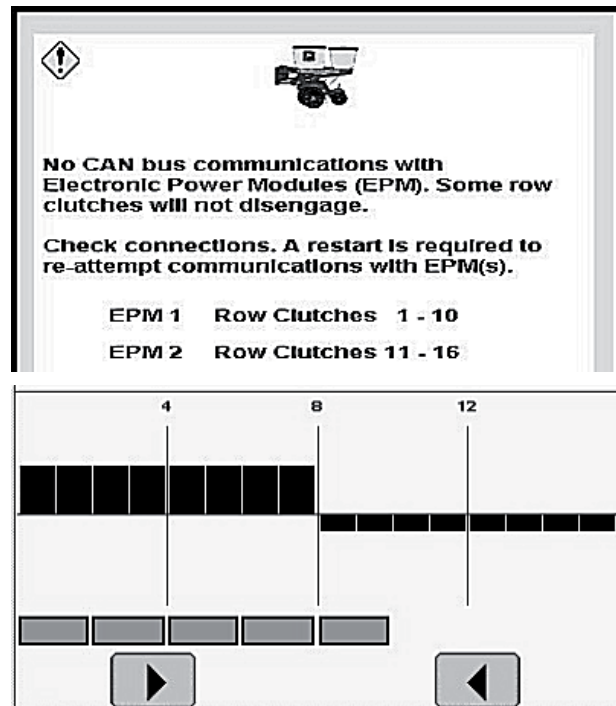
OUC6064,0000208 -40-21JUL10-2/8

## 警告画面

電子電源モジュール (EPM) との CAN バス通信が行われていません。条クラッチの一部に切断できないものがあります。

接続を点検してください。EPM との通信を再度試みるには再起動が必要です。

警告画面に現在オフラインの EPM が表示されています。オフラインの EPM 関連のコントロールセクションステータスパネルがメインの実行ページ、ハーフページ表示の実行ページから消えます。

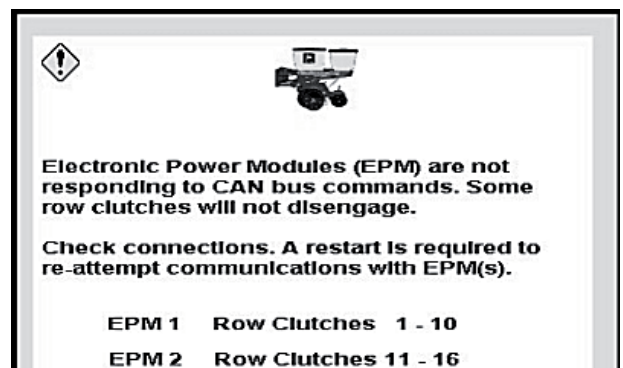


OUC6064,0000208 -40-21JUL10-3/8

電子電源モジュール (EPM) が CAN バス通信に応答していません。条クラッチの一部に切断できないものがあります。

接続を点検してください。EPM との通信を再度試みるには再起動が必要です。

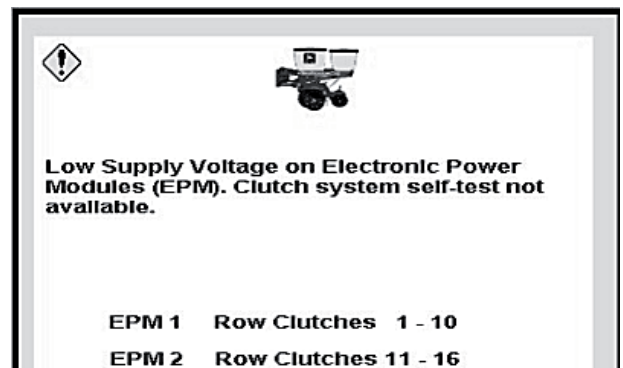
警告画面に現在通信していない EPM が表示されています。



OUC6064,0000208 -40-21JUL10-4/8

電子電源モジュール (EPM) の供給電圧が低い。クラッチシステムのセルフテストが使用できません。

警告画面に供給電圧が 10.5 V よりも低い EPM が表示されています。

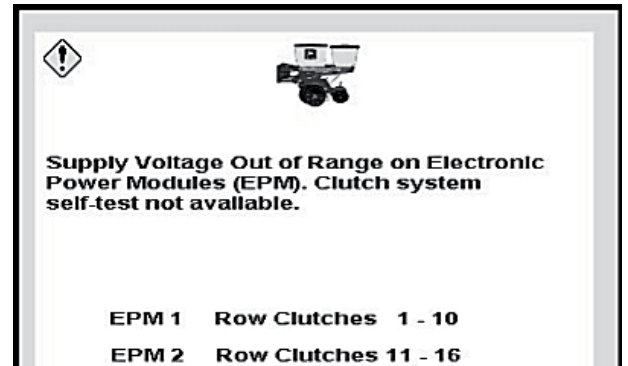


次のページへ

OUC6064,0000208 -40-21JUL10-5/8

電子電源モジュール (EPM) の供給電圧が範囲外です。クラッチシステムのセルフテストが使用できません。

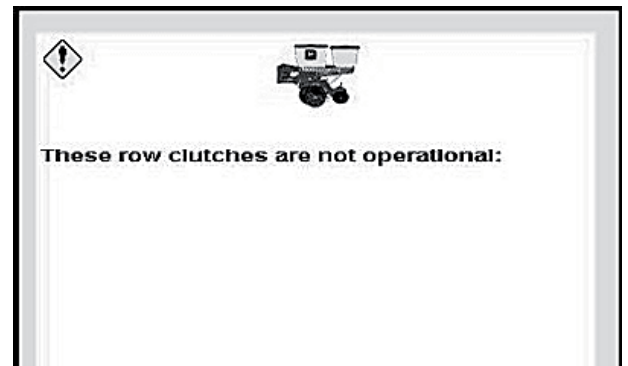
警告画面に供給電圧が 9.0 V よりも低い EPM が表示されています。



OUC6064,0000208 -40-21JUL10-6/8

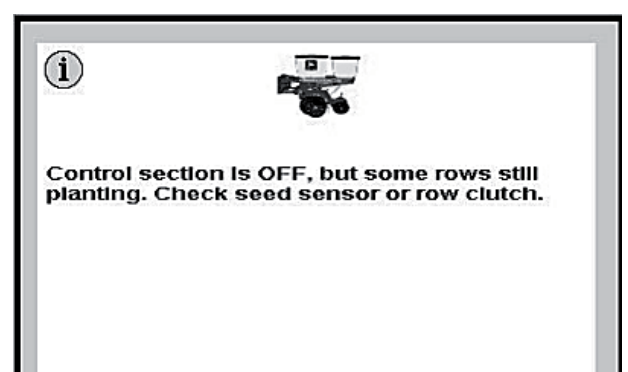
始動時の条クラッチ診断セルフテスト。

EPM がオンラインで通信中であることが確認されると、システムはテストを実行し、「以下の条クラッチは使用できません」というメッセージとそのリストを表示します。



OUC6064,0000208 -40-21JUL10-7/8

コントロールセクションはオフですが、まだ播種中の条があります。種子センサーまたは条クラッチを点検してください。



OUC6064,0000208 -40-21JUL10-8/8

## バリアブルレートドライブの警告画面

トラクターまたは播種機の実速エラー。

現在のトラクター速度は 0.0

モーションセンサー速度は約 0.0

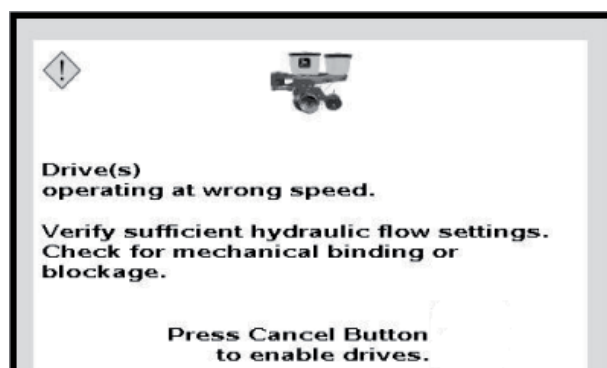
取扱店にお問い合わせください。



OUO6064,0000209 -40-21JUL10-1/8

駆動装置の動作速度不良。

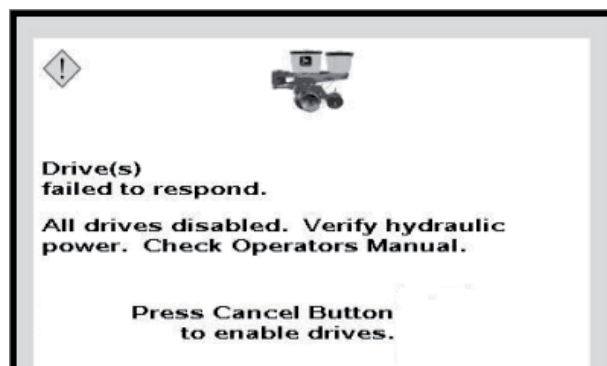
トラクターの SCV 流の設定が十分かどうか確認してください。機械的な固着または詰まりを点検してください。駆動装置を有効にするにはキャンセルボタンを押してください。



OUO6064,0000209 -40-21JUL10-2/8

駆動装置が応答しません。

駆動装置がすべて無効。油圧動力と VRD センサーの接続を確認してください。オペレータマニュアルで確認してください。駆動装置を有効にするにはキャンセルボタンを押してください。



次のページへ

OUO6064,0000209 -40-21JUL10-3/8

## 警告画面

高さセンサーが較正されていません。

システムの正しい動作には高さセンサーの較正が必要です。

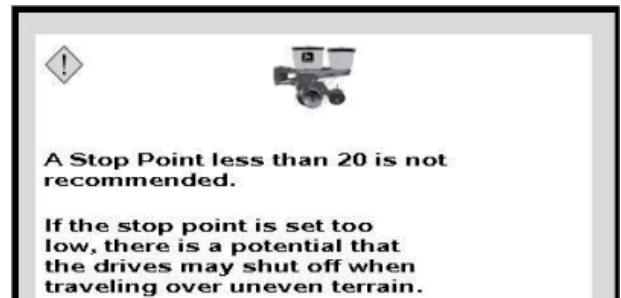
「セットアップ: 初期システム構成」セクションで高さセンサーの較正手順を参照してください。



OUC6064,0000209 -40-21JUL10-4/8

20 未満の停止点は推奨されません。

停止点を低く設定しすぎると、不整地の走行時に駆動系が停止する可能性があります。



OUC6064,0000209 -40-21JUL10-5/8

トラクター速度なし、播種機は走行中。播種はすべて停止しました。

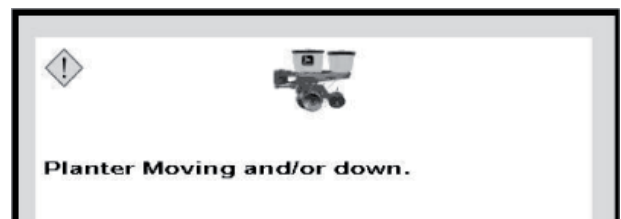
対地速度センサーのステータスを確認してください。



OUC6064,0000209 -40-21JUL10-6/8

播種機は走行中。播種機は下降位置。

「種子メーターの回転」機能の使用時に警告が表示されます。この機能を使用するには、播種機が停止、上昇している必要があります。トラクターと播種機の走行を停止し、播種機を上昇させてください。



[次のページへ](#)

OUC6064,0000209 -40-21JUL10-7/8

## 警告画面

クイックスタート機能の要件が満たされていません。

最小対地速度に達していません。

トラクターの速度を増加または確認してください。

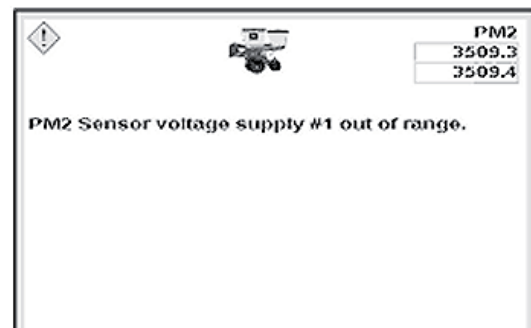


OUO6064,0000209-40-21JUL10-8/8

## SeedStar™ XP の警告画面

PM2 センサー供給電源 No. 1 範囲外。

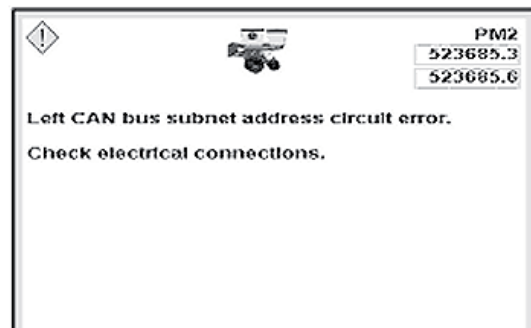
PM2 の 5 VDC センサー供給電圧が範囲外 (高または低)。ワイヤハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。



OUO6064,000020A-40-29JUL10-1/12

左 CAN バスサブネットアドレス回路エラー。電気接続を点検してください。

ワイヤハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。  
John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。



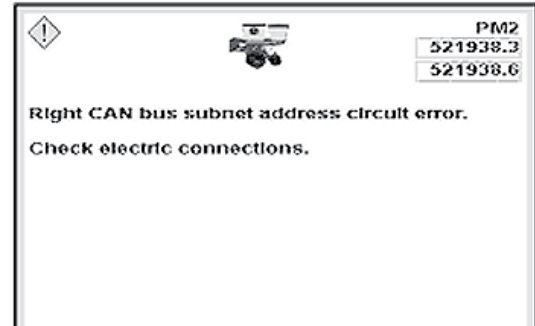
次のページへ

OUO6064,000020A-40-29JUL10-2/12

## 警告画面

右 CAN バスサブネットアドレス回路エラー。電気接続を点検してください。

ワイヤハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。  
John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。



OUC6064,000020A-40-29JUL10-3/12

通信エラー。種子モニターがオフラインです。

PM2 コントローラはオンラインですが、CAN バス上で PM1 コントローラを検出しません。キースイッチで電源をオフ、オンし、システムが読み込まれるのを待ってください。  
John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。



OUC6064,000020A-40-29JUL10-4/12

通信エラー。種子モニターはオンラインですが、CAN バスメッセージに応答していません。

PM2 が CAN バス上で PM1 コントローラを検出しましたが、PM1 コントローラが応答していません。キースイッチで電源をオフ、オンし、システムが読み込まれるのを待ってください。  
John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。



次のページへ

OUC6064,000020A-40-29JUL10-5/12

9 ピンコネクタ電圧が範囲外。ピン 1 と 3 を点検してください。

9 ピンの ISO コネクタのピン 1 (アース) とピン 3 (12 VDC) 間の電圧が範囲外で高すぎか低すぎです。ワイヤハーネスとバッテリーの接続を点検してください。



OUO6064,000020A-40-29JUL10-6/12

9 ピンコネクタ電圧が検出されません。ピン 1 と 3 を点検してください。

9 ピンの ISO コネクタのピン 1 (アース) とピン 3 (12VDC) の間に電圧がかかっていません。トラクターオペレータマニュアルを参照してヒューズを点検してください。

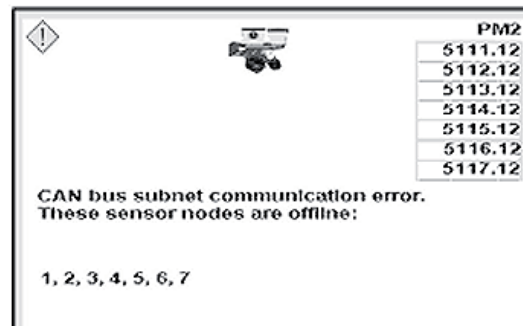


OUO6064,000020A-40-29JUL10-7/12

CAN バスサブネットの通信エラー。次のセンサーノードはオフラインです。

1,2,3,4,5,6,7

表示されるセンサーノードコントローラはオフラインです。ワイヤハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。



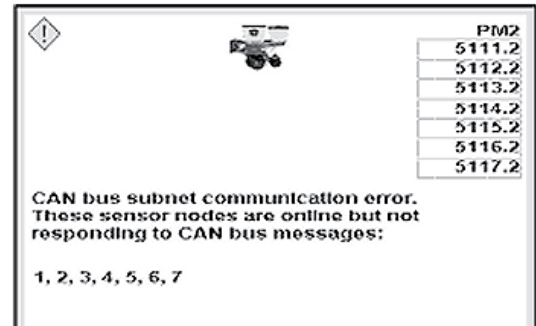
次のページへ

OUO6064,000020A-40-29JUL10-8/12

CAN バスサブネットの通信エラー。次のセンサーノードはオンラインですが、CAN バスメッセージに応答していません。

1,2,3,4,5,6,7

表示されるセンサーノードコントローラはオンラインですが、PM2 コントローラと通信していません。John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。

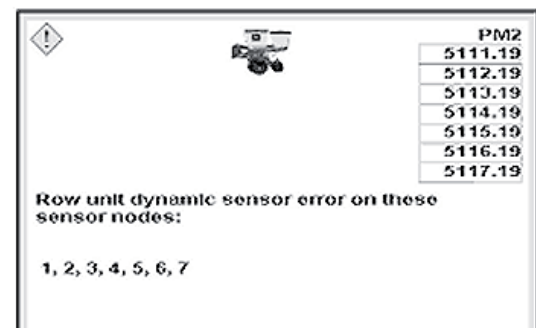


OUC6064,000020A-40-29JUL10-9/12

条ユニットダイナミックセンサーエラーが次のセンサーノードで起こりました。

1,2,3,4,5,6,7

表示されるセンサーノードコントローラ内部のダイナミックセンサーに問題があります。John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。



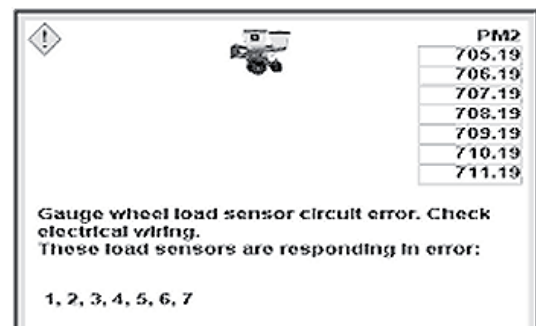
OUC6064,000020A-40-29JUL10-10/12

ゲージホイール負荷センサー回路エラー。電気配線を点検してください。

次の負荷センサーはエラーを返しています。

1,2,3,4,5,6,7

表示されるセンサーノードコントローラは、ゲージホイール負荷センサーの問題を検出しています。負荷センサーワイヤハーネスに損傷がないか点検してください。



次のページへ

OUC6064,000020A-40-29JUL10-11/12

PM2 コントローラ ECU 電圧範囲外。電気配線を点検してください。

PM2 コントローラの 12 VDC 電源は範囲外で高すぎか低すぎます。John Deere™ 取扱店に問い合わせる。



OUO6064,000020A -40-29JUL10-12/12

### SeedStar™ XP (2 設定点またはアクティブ空気圧式下向き力機能を装備した機械) の警告画面

エアコンプレッサ動作時間限度超過。エア漏れを点検してください。

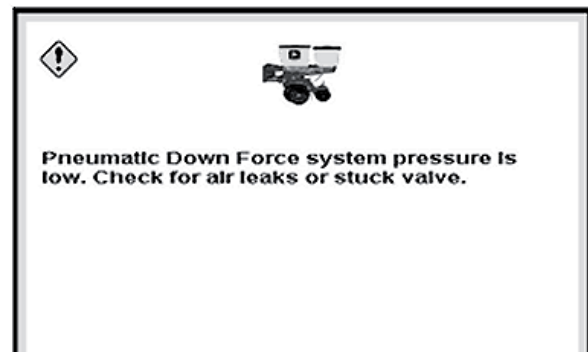
エアコンプレッサが 30 分以上連続して運転しています。タンクとコンプレッサ間の空気ラインに漏れがないかを点検してください。タンクの安全弁やコンプレッサ圧力スイッチに漏れがないかを確認してください。



OUO6064,00005D6 -40-10NOV11-1/2

空気圧式下向き力システムの圧力が低下しています。エア漏れまたはバルブの固着が発生していないか点検します。

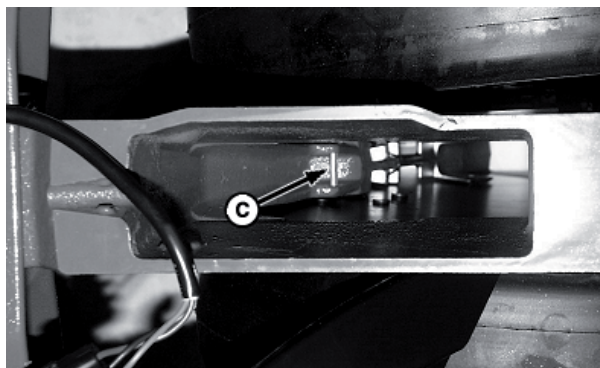
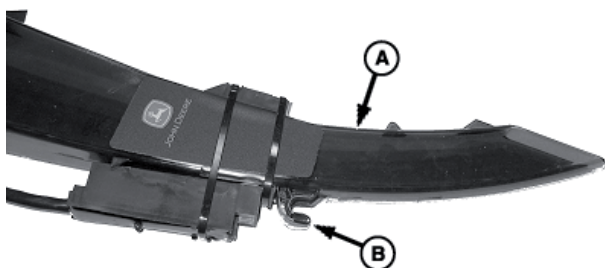
条ユニット下向き力圧力は、PDF 空気圧力センサー設定ページで設定された限度内にありません。タンクとコンプレッサ間の空気ラインに漏れがないかを点検してください。タンクの安全弁やコンプレッサ圧力スイッチに漏れがないかを確認してください。



OUO6064,00005D6 -40-10NOV11-2/2

## 種子チューブセンサー

### 標準フラッシュフェース種子チューブの取り付けおよび取り外し

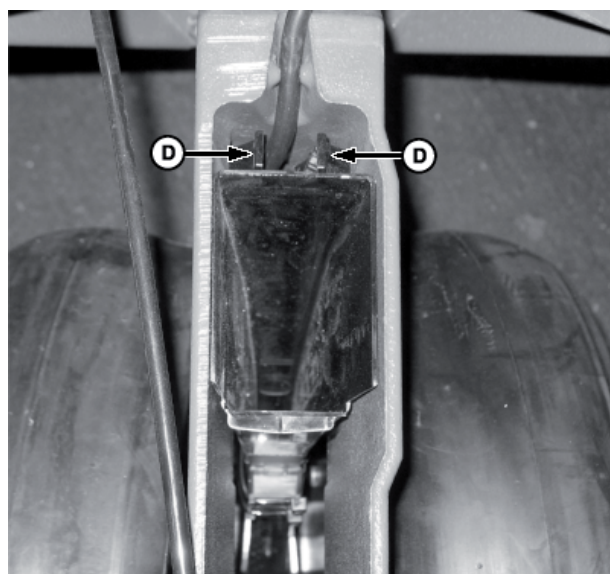


1. モニターハーネスをセンサーハーネスに接続します。

注記: 種子チューブと同時にハーネスコネクタを播種装置の内部に設置します。

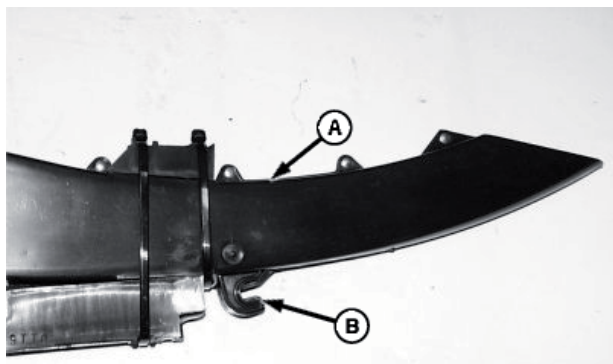
2. 種子チューブ (A) を播種装置内に挿入し、フック (B) を位置合わせピン (C) に固定します。
3. 種子チューブをタブ (D) が穴に固定されるように置きます。
4. 種子チューブを取外すには、鋳物から外れるまでタブを指でつまみます。上向きに引きます。

A: 種子チューブ  
B: フック  
C: ピン  
D: つまみ



OUO6074,0000FE4 -40-13NOV07-1/1

## オプションの種子チューブの取り付けと取り外し

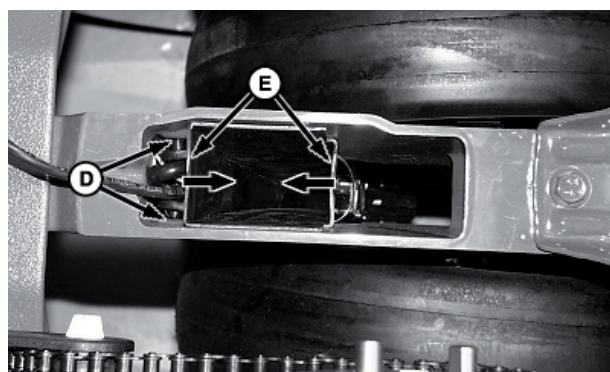
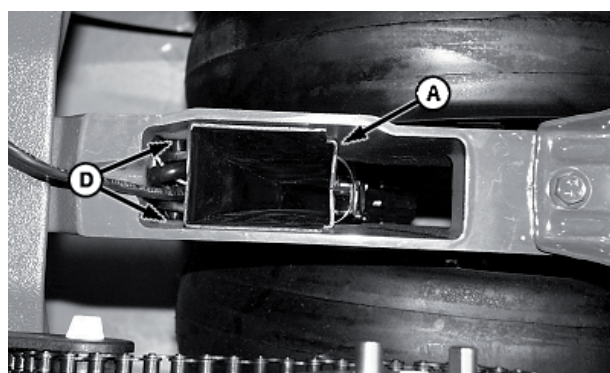
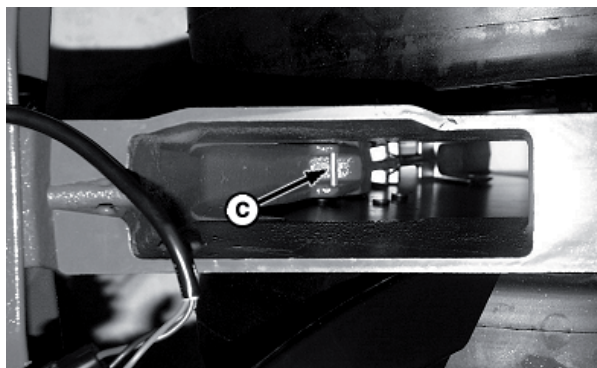


1. モニターハーネスをセンサーハーネスに接続します。

注記：種子チューブと同時にハーネスコネクタを播種装置の内部に設置します。

2. 種子チューブ (A) を播種装置内に挿入し、フック (B) を位置合わせピン (C) に固定します。
3. 種子チューブをタブ (D) が穴に固定されるように置きます。
4. 種子チューブを取り外すには、つまみ (D) がキャスティングから外れるまで、チューブのフロントおよびリア (E) を強く握ります。そして、上向きに引きます。

A：種子チューブ  
B：フック  
C：ピン  
D：つまみ  
E：フロントおよびリア



OU06074,0000FE3 -40-13NOV07-1/1

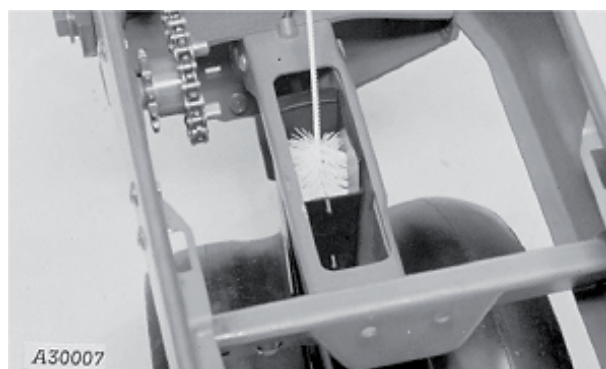
### 種子チューブセンサーの清掃

極端にほこりっぽい条件や、多量の処理剤が施された種子により、種子チューブ内にほこりや種子処理剤が堆積しすぎて種子センサーライトが遮られる可能性があります。種子センサーライトが遮られると、誤った低種子密度カウントまたは下限警報が表示されます。

定期的に、種子チューブ内の種子センサーエリアを乾いたブラシで清掃してください。

**重要：種子チューブ表面内部すべてが乾燥するまで、播種を再開しないでください。**

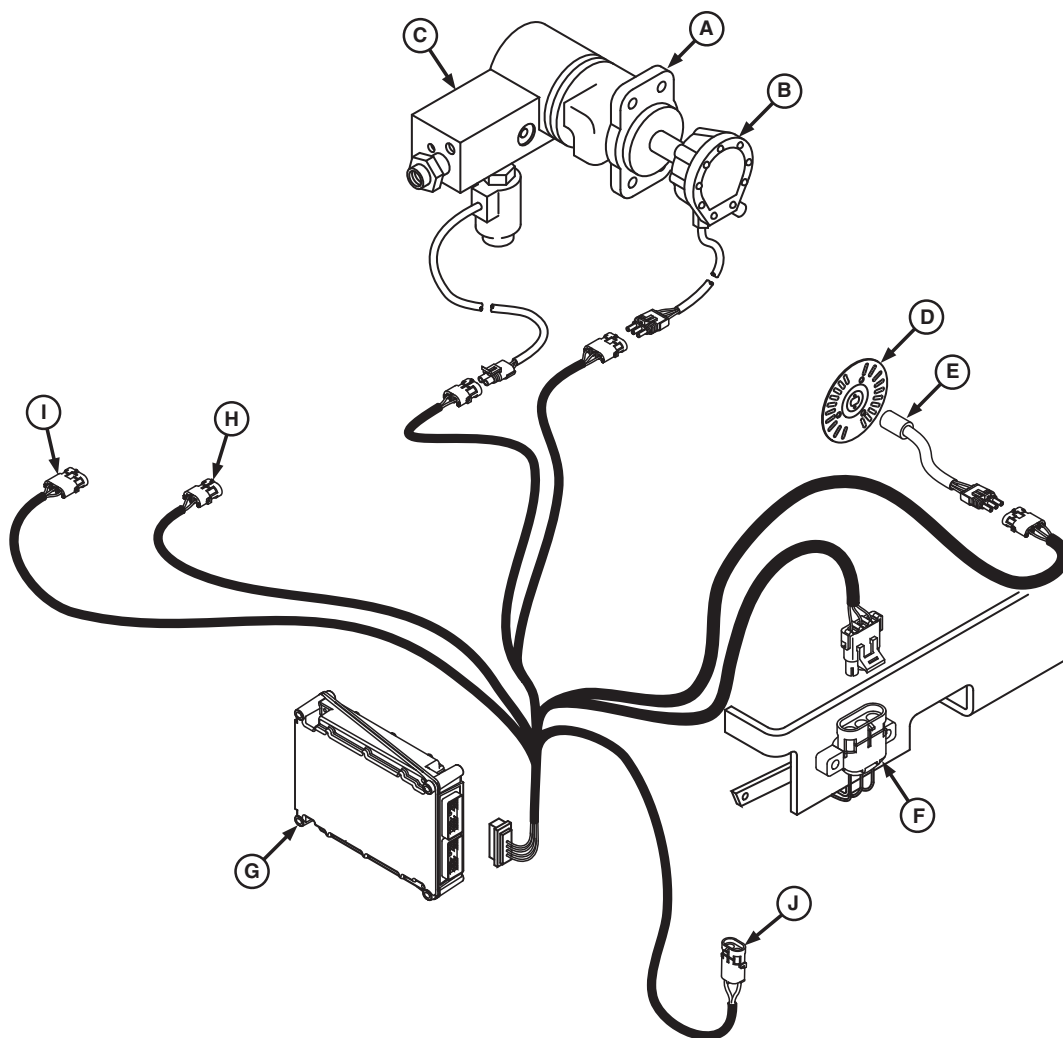
降雨時、または機械の洗浄中に湿気が種子チューブに入ると、種子チューブ内のほこりが泥状になります。湿気がある場合や、乾いたブラシで取り除きにくい残りが残る場合は、中性洗剤と水を使用してブラシで取り除いてください。種子チューブ内面を乾かしてください。



AG,OUO1074,849 -40-13NOV07-1/1

## バリアブルレートドライブシステムの構成部品

### シングルモーターシステム：牽引式播種機



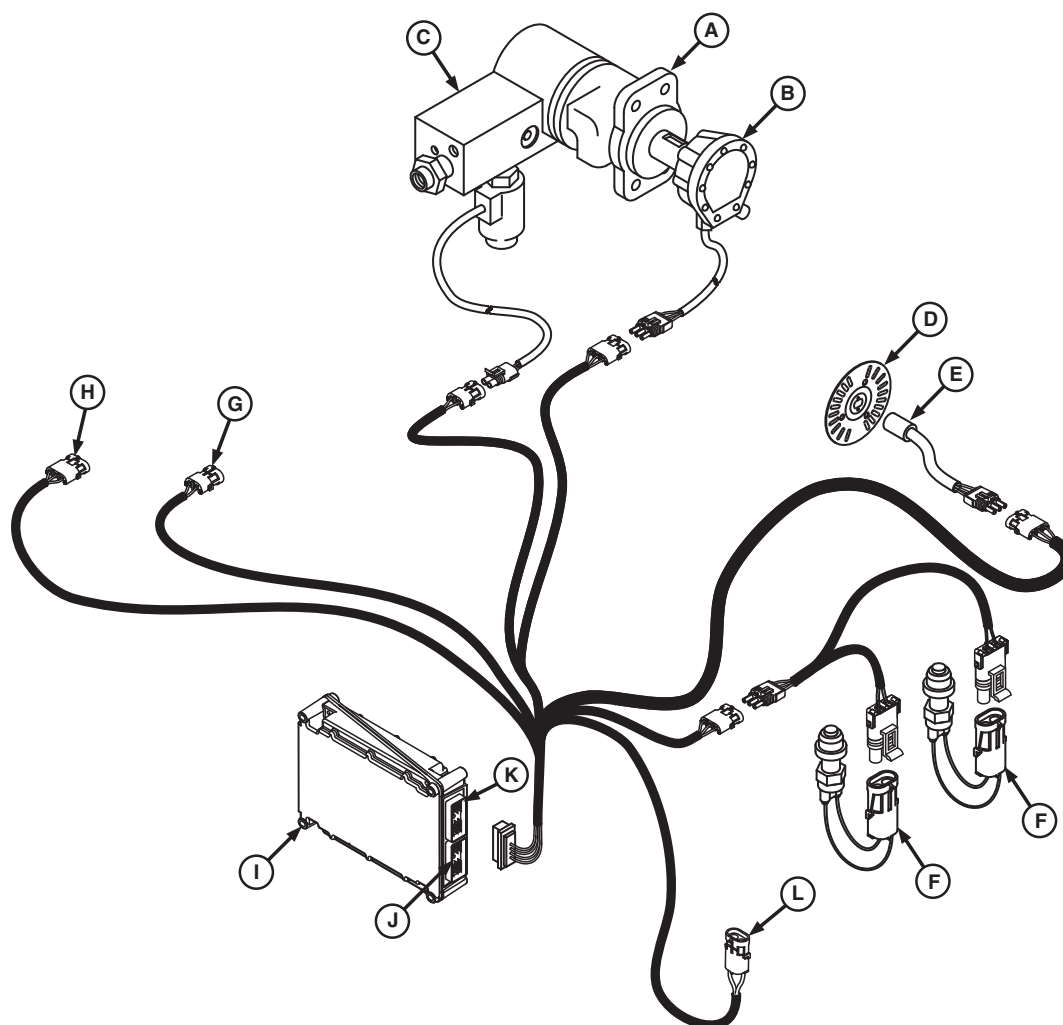
A : モーター  
B : 速度センサー  
C : 速度コントローラバルブ

D : センサーディスク  
E : ホイールモーションセンサー  
F : 高さセンサー

G : 種子モニター／バリアブルレート  
ドライブウェッジボックス  
H : ECU コネクタ  
I : RPM コネクタ  
J : Mod 電源

OUC6074,000105E -40-10OCT07-1/1

シングルモーターシステム：一体型播種機



A : モーター  
B : 速度センサー  
C : 速度コントローラバルブ

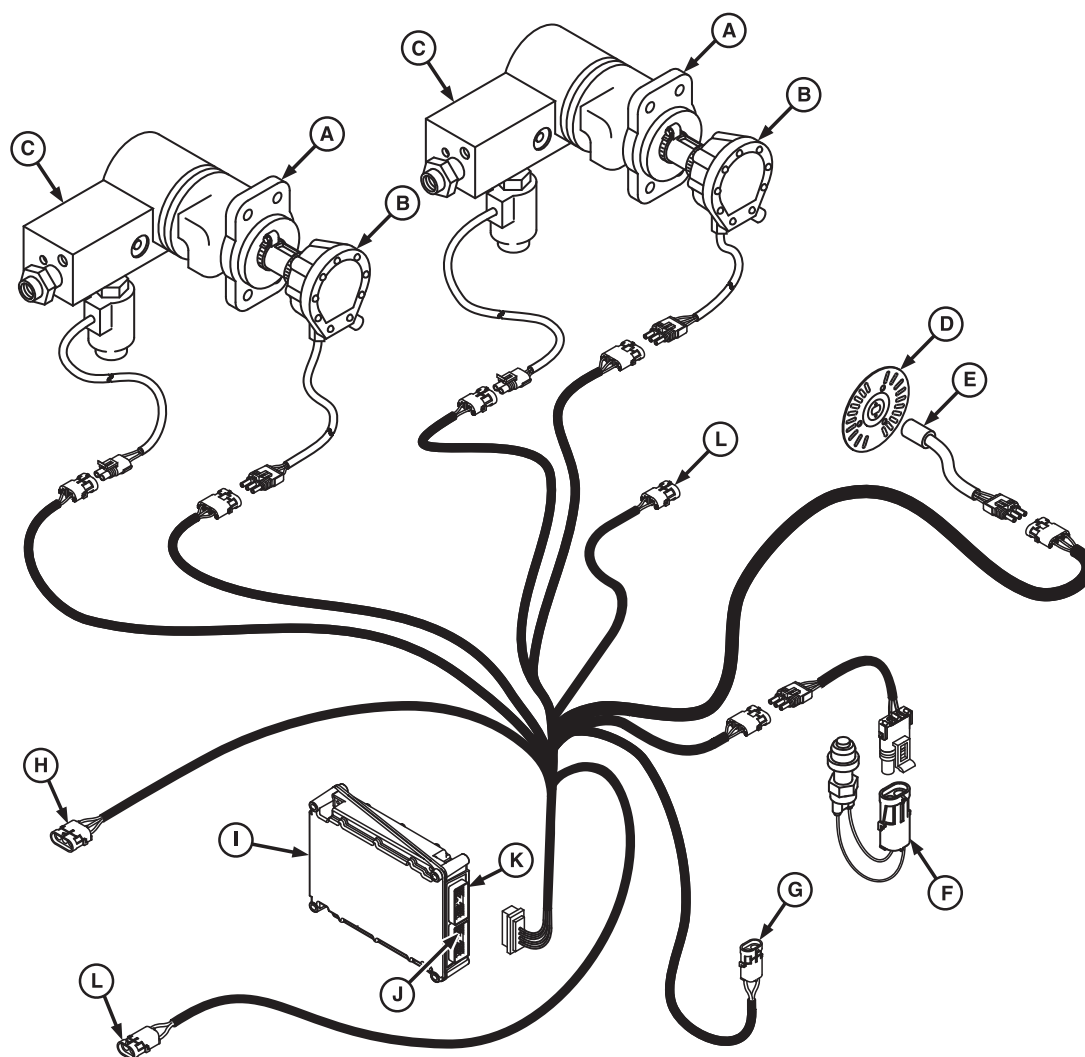
D : センサーディスク  
E : ホイールモーションセンサー  
F : 高さセンサー

G : ECU コネクタ  
H : RPM コネクタ  
I : ウェッジボックス

J : 種子モニターコネクタ  
K : VRD コネクタ  
L : Mod 電源

OUC6074,000105F -40-23JUL08-1/1

デュアルモーターシステム：一体型播種機 (1720 16R 以外)



A : モーター  
B : 速度センサー  
C : 速度コントローラバルブ

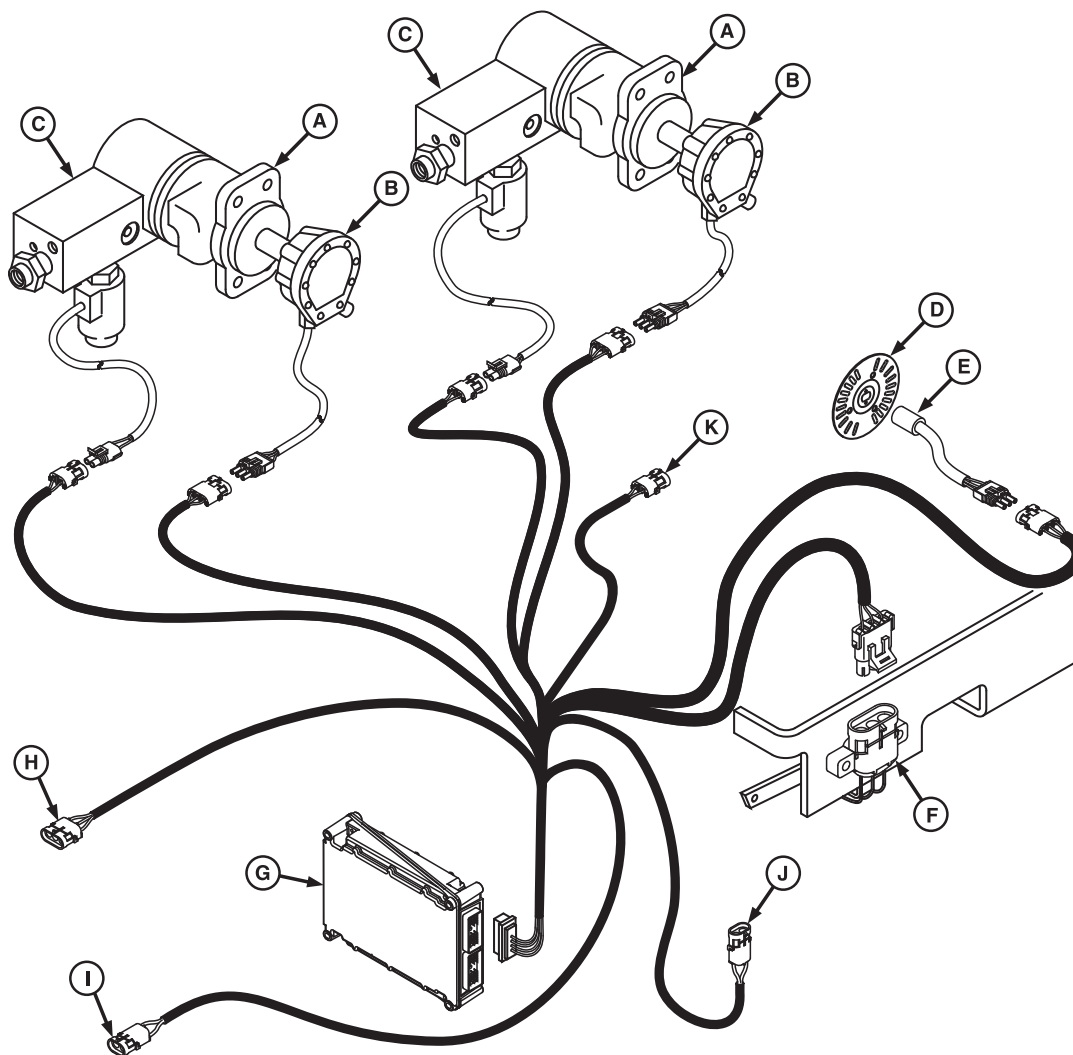
D : センサーディスク  
E : ホイールモーションセンサー  
F : 高さセンサー

G : Mod 電源  
H : RPM コネクタ  
I : ウェッジボックス

J : 種子モニターコネクタ  
K : VRD コネクタ  
L : 右切断

OUO6074,0001060 -40-10OCT07-1/1

デュアルモーターシステム：牽引式播種機（および 1720 16R 一体型播種機）



A : モーター  
B : 速度センサー  
C : 速度コントローラバルブ

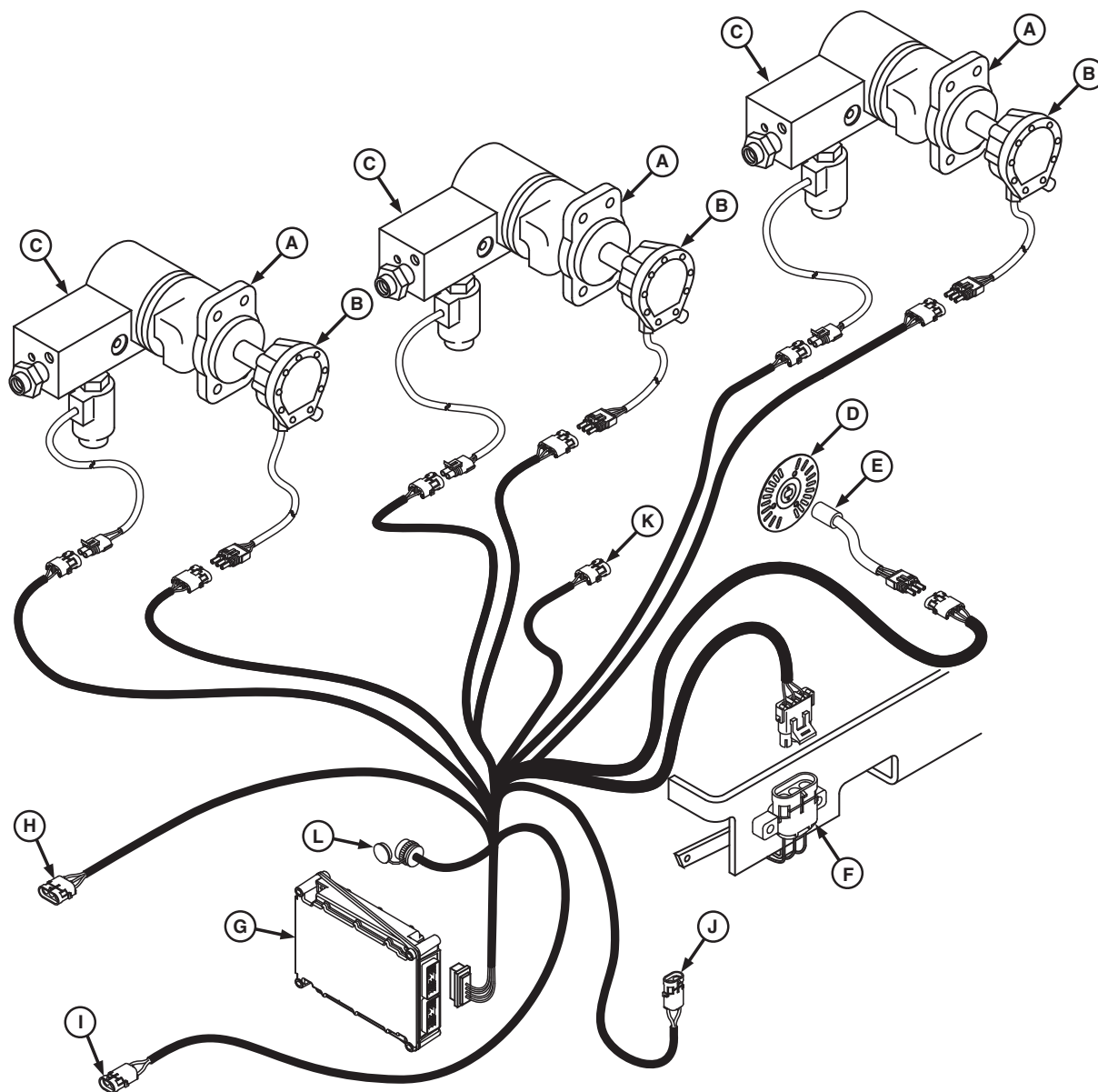
D : センサーディスク  
E : ホイールモーションセンサー  
F : 高さセンサー

G : 種子モニター／バリアブルレート  
ドライブウェッジボックス  
H : RPM コネクタ

I : ECU コネクタ  
J : Mod 電源  
K : 右切断

OUO6074,0001061 -40-10OCT07-1/1

### 3 モーターシステム : 1720 16RN



A : モーター  
B : 速度センサー  
C : 速度コントローラバルブ

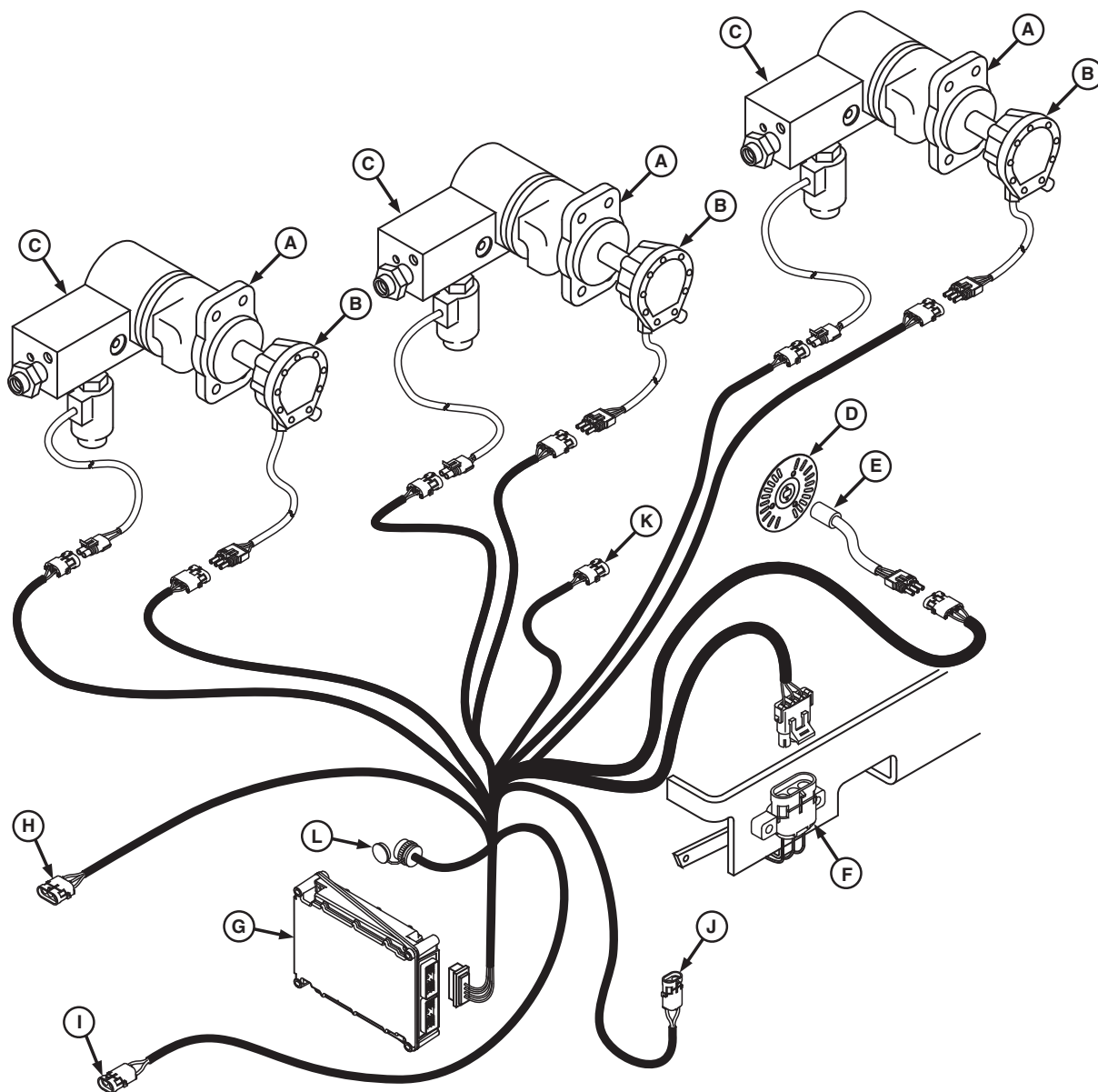
D : センサーディスク  
E : ホイールモーションセンサー  
F : 高さセンサー

G : Mod 電源  
H : RPM コネクタ  
I : ウェッジボックス

J : 種子モニターコネクタ  
K : 左クラッチジャンパー  
L : 18 ピンコネクタ

OUO6074,0001062 -40-10OCT07-1/1

### 3 モーターシステム : 1720CCS 12X2 ツインロー



A : モーター  
B : 速度センサー  
C : 速度コントローラバルブ

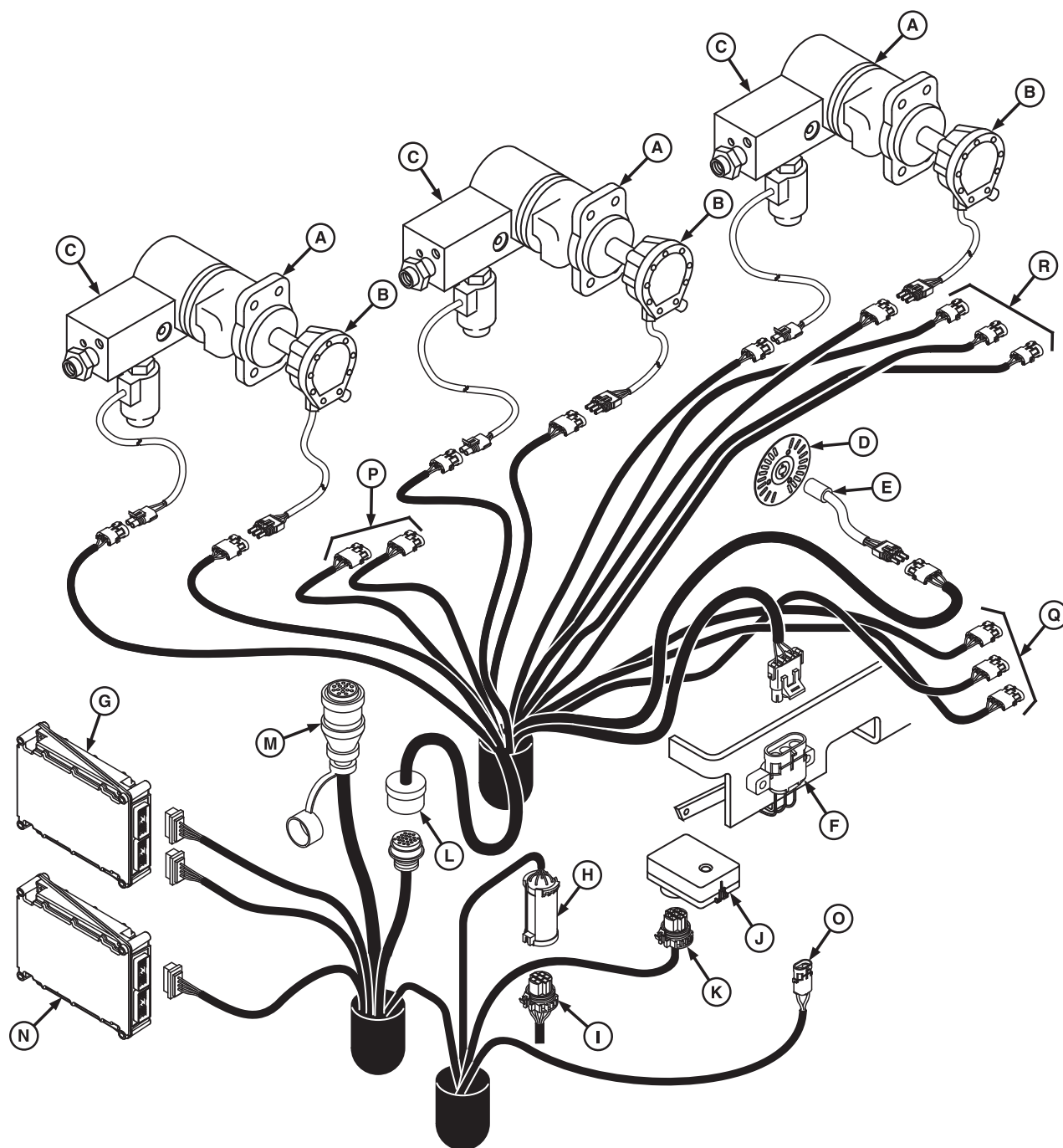
D : センサーディスク  
E : ホイールモーションセンサー  
F : 高さセンサー

G : Mod 電源  
H : RPM コネクタ  
I : ウェッジボックス

J : 種子モニターコネクタ  
K : 左クラッチジャンパー  
L : 18 ピンコネクタ

OUO6064,00002B6 -40-11OCT10-1/1

### 3 モーターシステム : Deere/Bauer



A : モーター  
B : 速度センサー  
C : 速度コントローラバルブ  
D : センサーディスク  
E : ホイールモーションセンサー

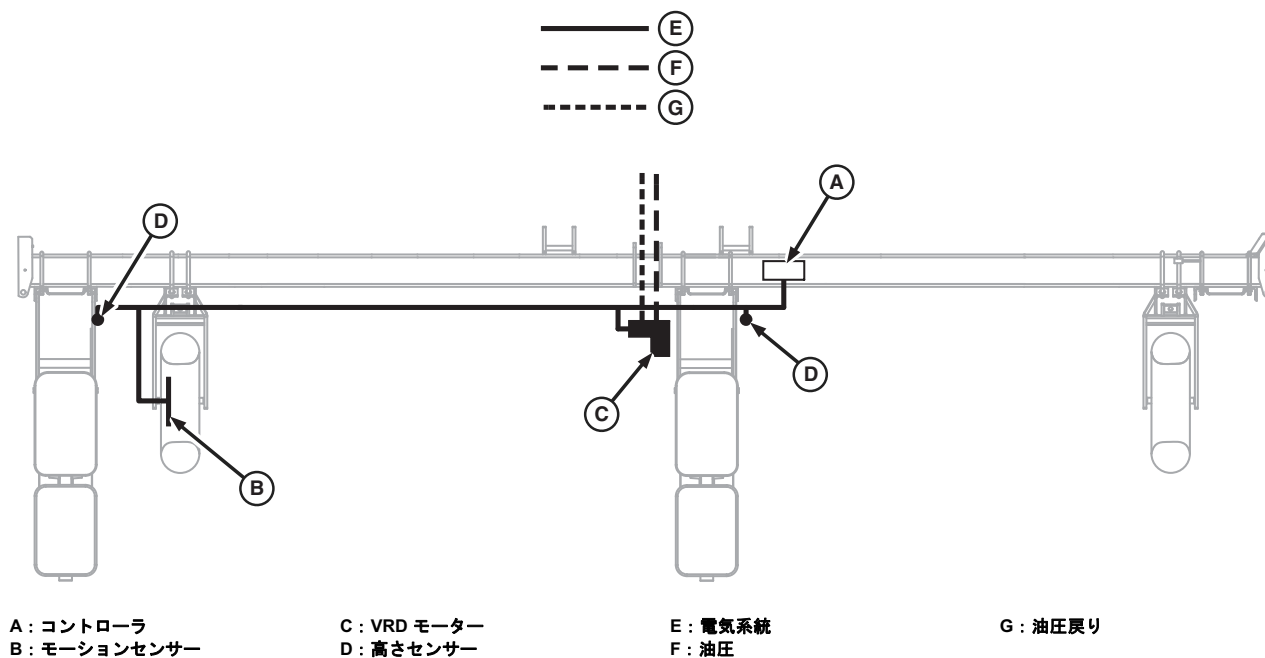
F : 高さセンサー  
G : マスターウェッジボックス  
H : CAN IN  
I : CAN エクステンションハーネス  
J : ターミネータ

K : CAN OUT  
L : 37 ピンコネクタ  
M : 57 ピンコネクタ  
N : スレーブウェッジボックス  
O : Mod 電源

P : 肥料圧力  
Q : 半幅  
R : 真空センサー

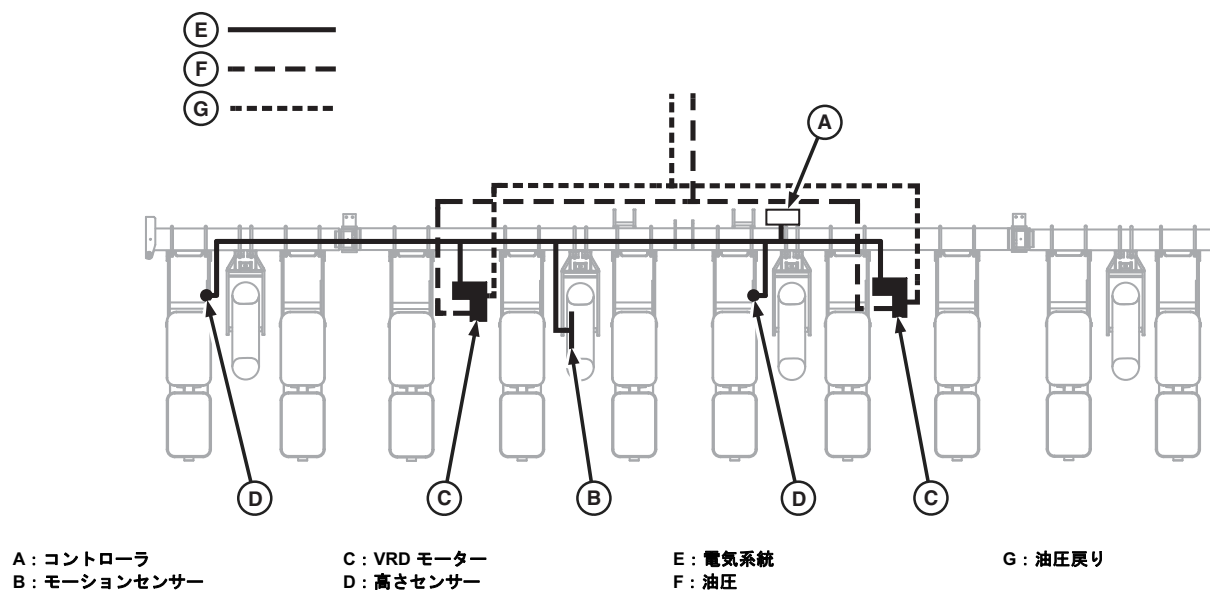
OUO6074,0001063 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：1700 播種機



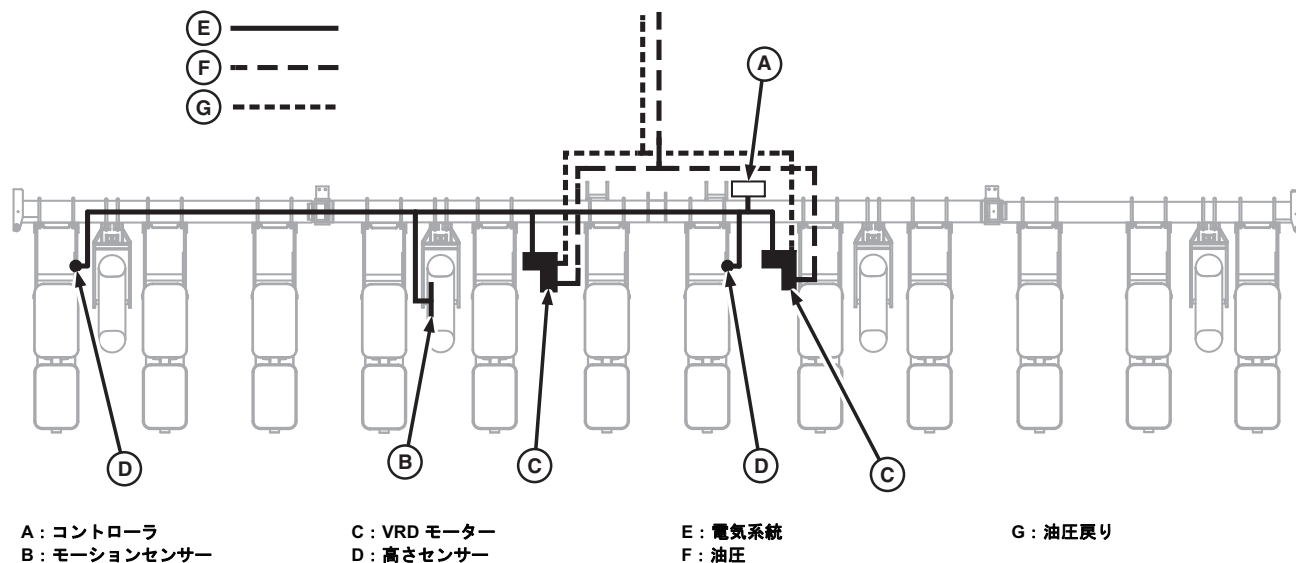
OUO6074,0001049 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：デュアルモーター式 1710 10 条播種機



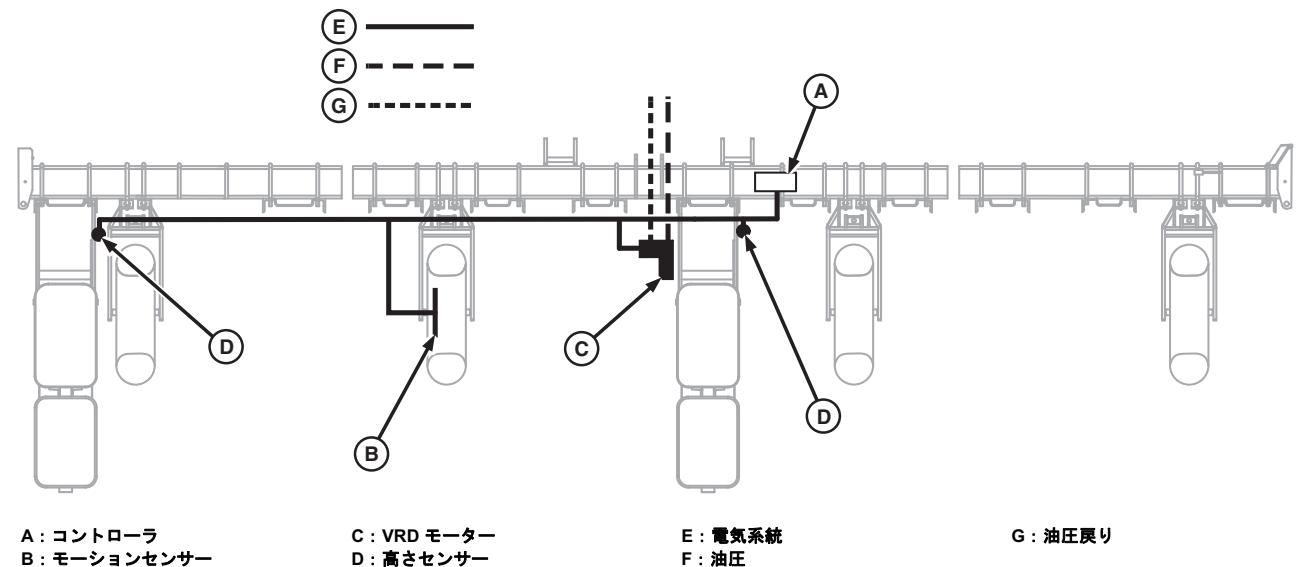
OUO6074,000104B -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：デュアルモーター式 1710 12 条播種機



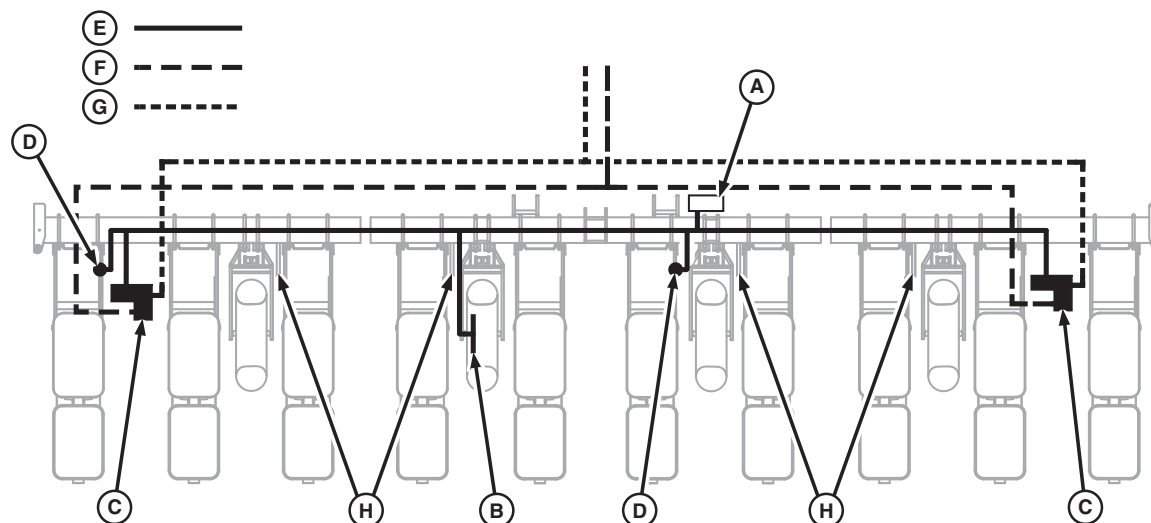
OUO6074,000104C -40-10OCT07-1/1

部品の位置：シングルモーター式 1720 播種機



OUO6074,000104D -40-10OCT07-1/1

部品の位置：デュアルモーター式 1720 10 条 91 cm (36 in) 播種機



A : コントローラ  
B : モーションセンサー

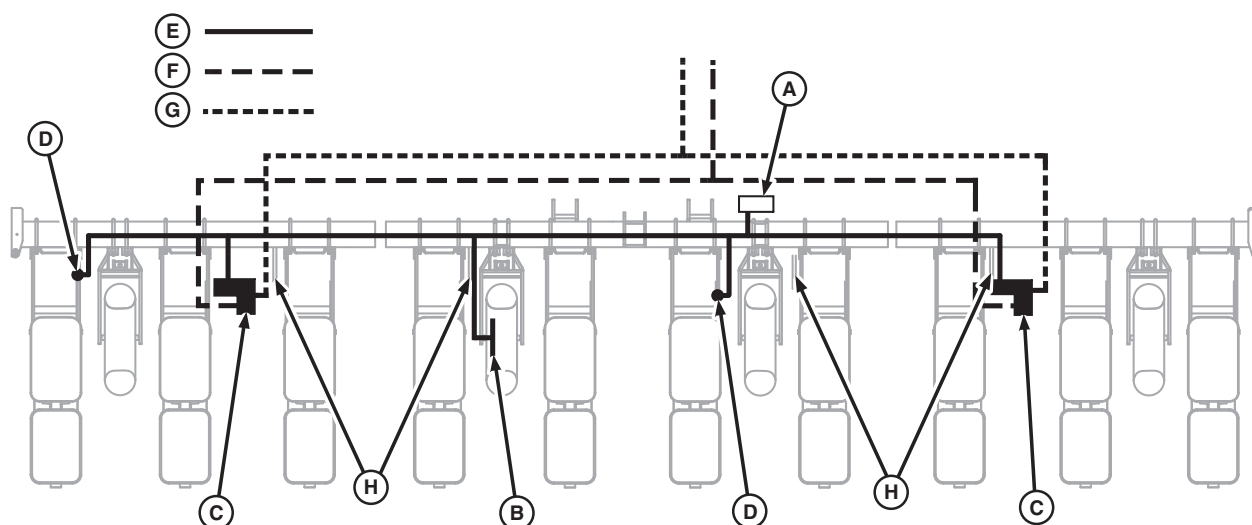
C : VRD モーター  
D : 高さセンサー

E : 電気系統  
F : 油圧

G : 油圧戻り  
H : 逆転アイドラ

OUO6074,000104E -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：デュアルモーター式 1720 10 条 97、102 cm (38、40 in) 播種機



A : コントローラ  
B : モーションセンサー

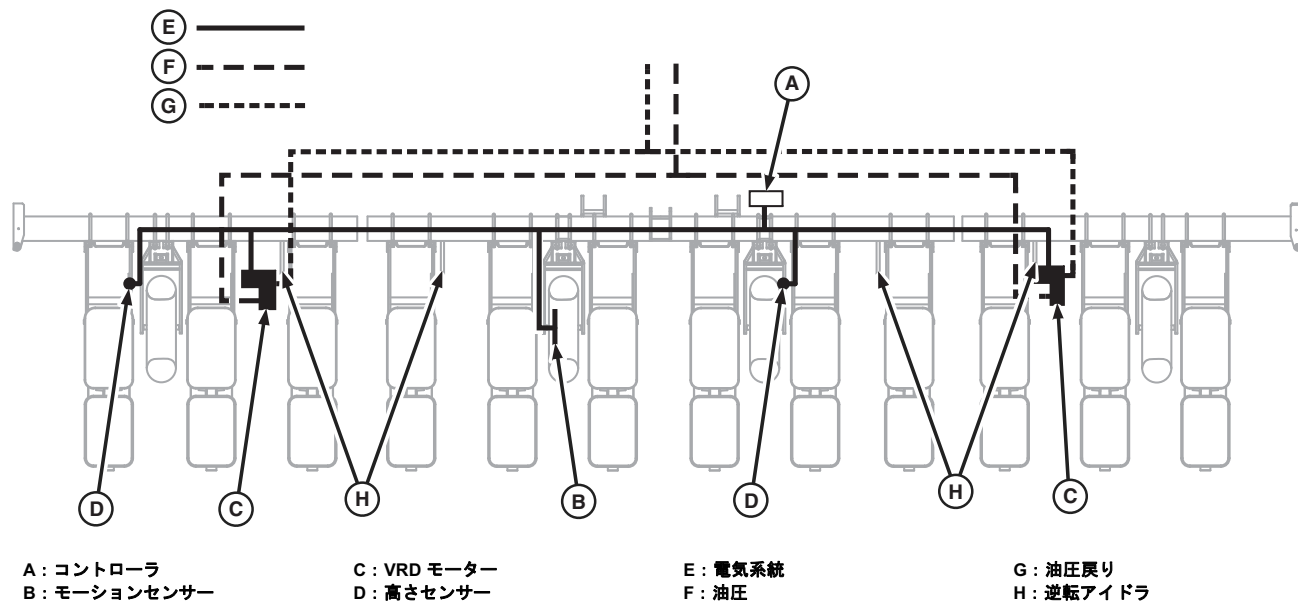
C : VRD モーター  
D : 高さセンサー

E : 電気系統  
F : 油圧

G : 油圧戻り  
H : 逆転アイドラ

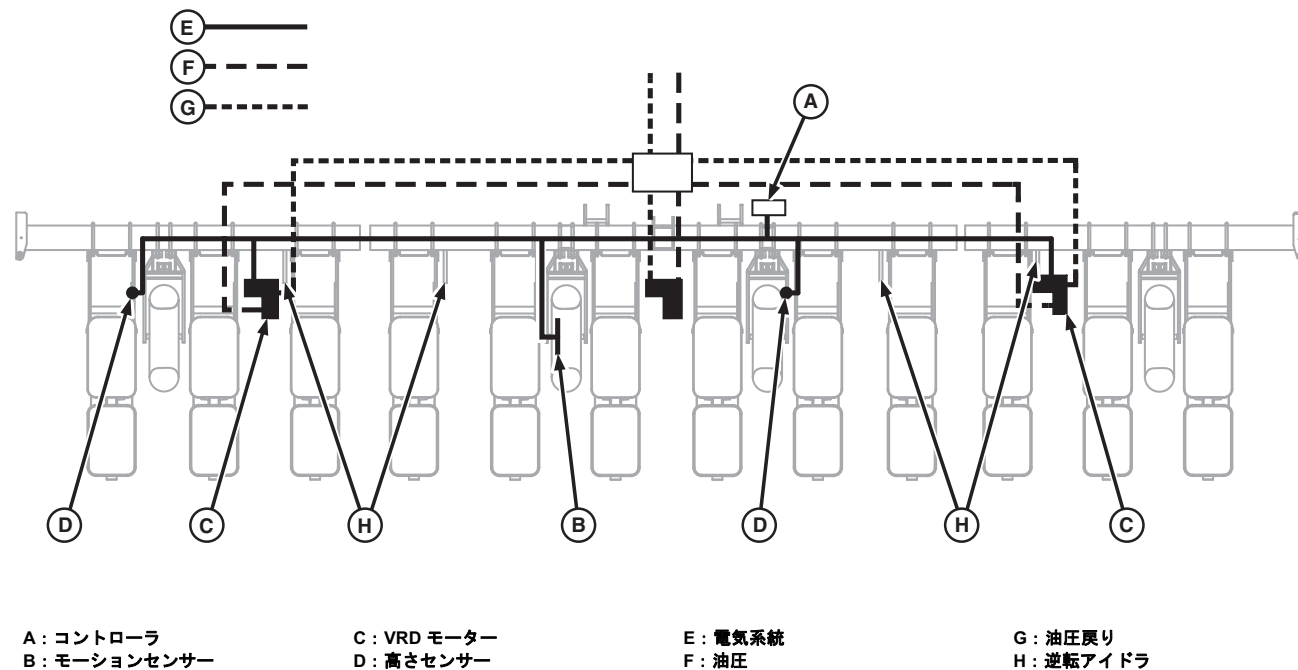
OUO6074,000104F -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：デュアルモーター式 1720 12 条播種機



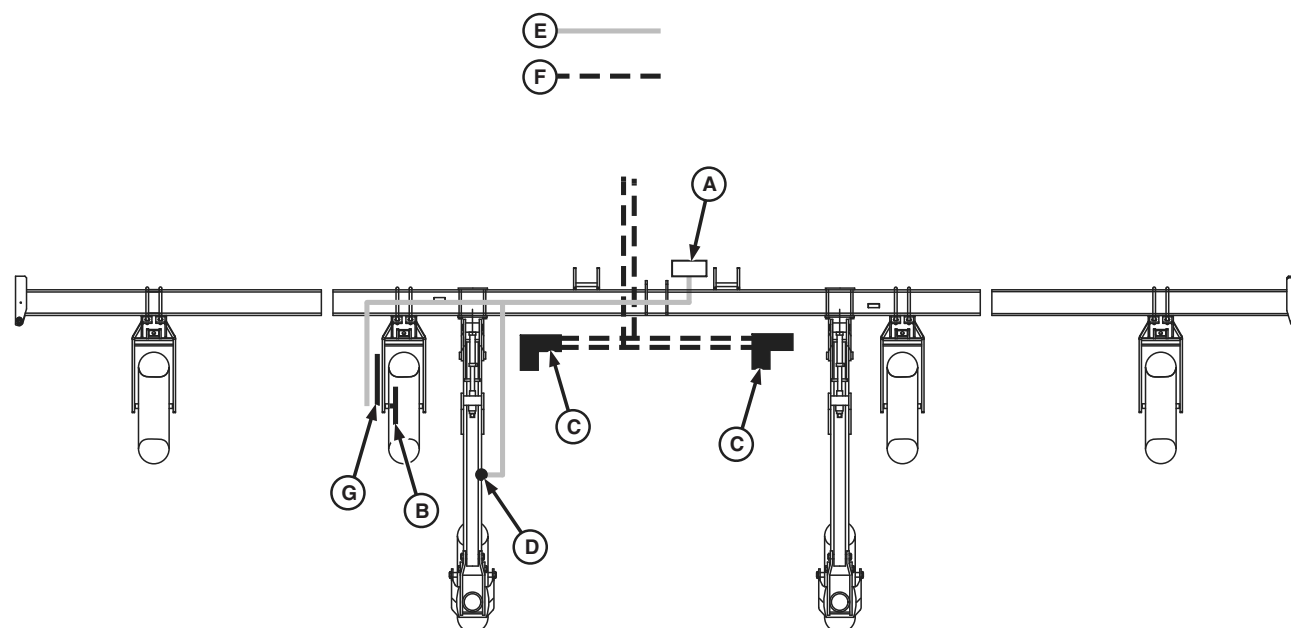
OUO6074,0001048 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：3 モーター式 1720 12 条播種機



OUO6074,0001050 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：デュアルモーター式 1720 16 条播種機



A : コントローラ  
B : モーションセンサー

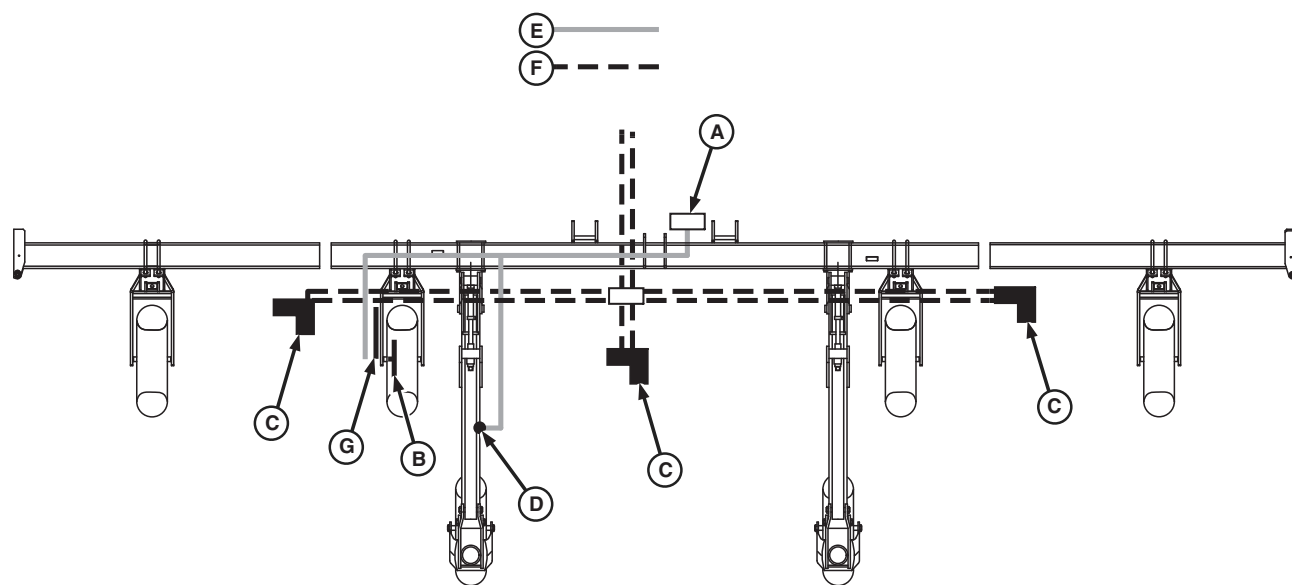
C : VRD モーター  
D : 高さセンサー

E : 電気系統  
F : 油圧

G : シールド

OUO6074,0001051 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：3 モーター式 1720 16 条播種機



A : コントローラ  
B : モーションセンサー

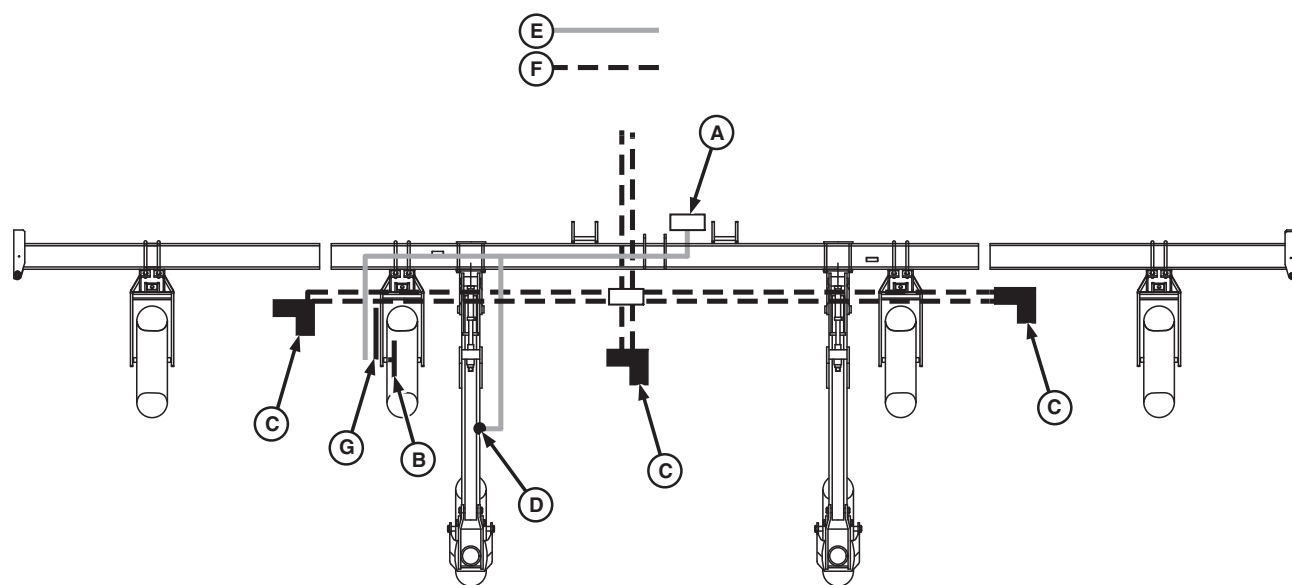
C : VRD モーター  
D : 高さセンサー

E : 電気系統  
F : 油圧

G : シールド

OUO6074,0001052 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：3 モーター式 1720CCS 12X2 ツインロー播種機



A : コントローラ  
B : モーションセンサー

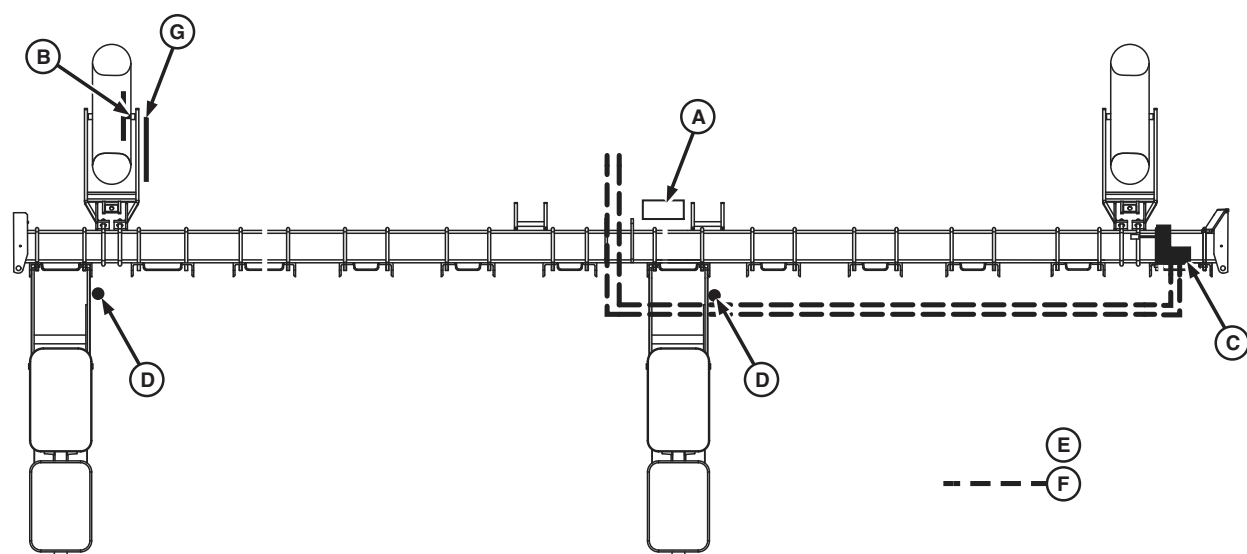
C : VRD モーター  
D : 高さセンサー

E : 電気系統  
F : 油圧

G : シールド

OUO6064,00002B7 -40-11OCT10-1/1

構成部品の位置：1730 播種機



A : コントローラ  
B : モーションセンサー

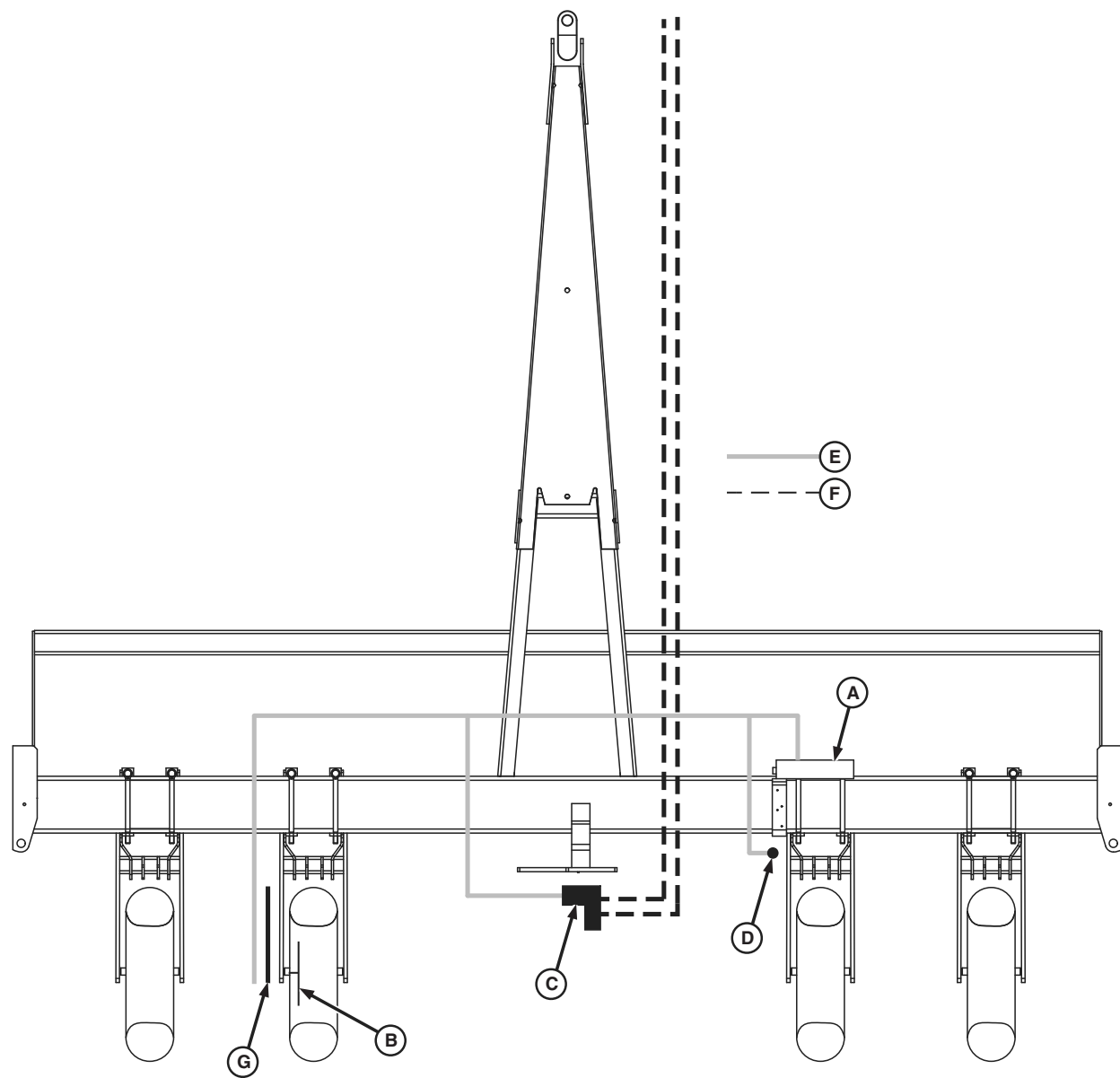
C : VRD モーター  
D : 高さセンサー

E : 電気系統  
F : 油圧

G : シールド

OUO6074,0001053 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：1750 表層保存型播種機



A : コントローラ  
B : モーションセンサー

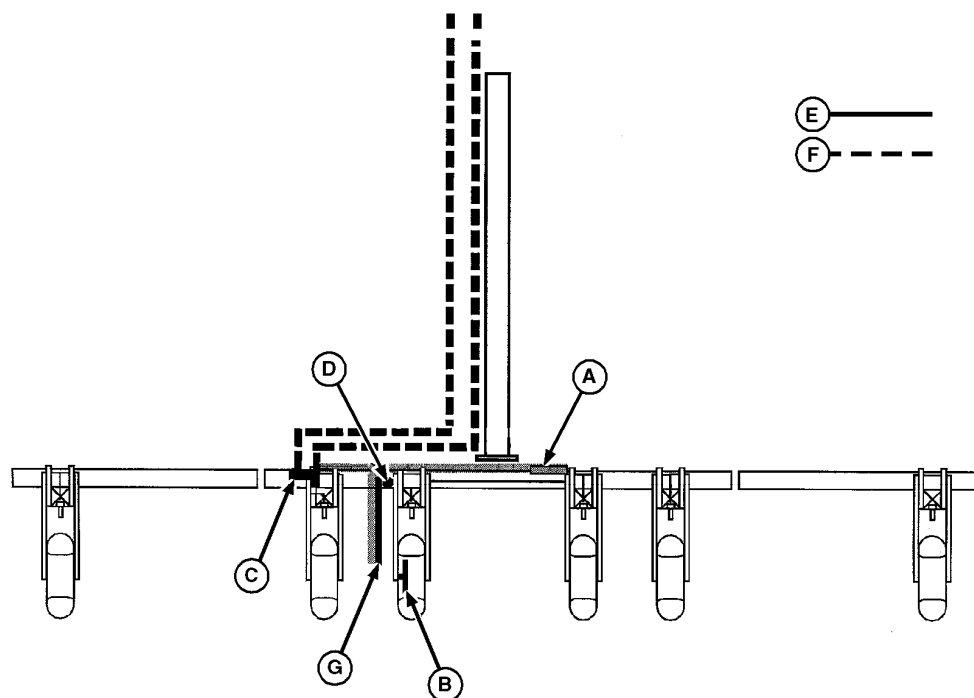
C : VRD モーター  
D : 高さセンサー

E : 電気系統  
F : 油圧

G : シールド

OUO6074,0001054 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：シングルモーター式 1760、1760NT 播種機



A : コントローラ  
B : モーションセンサー

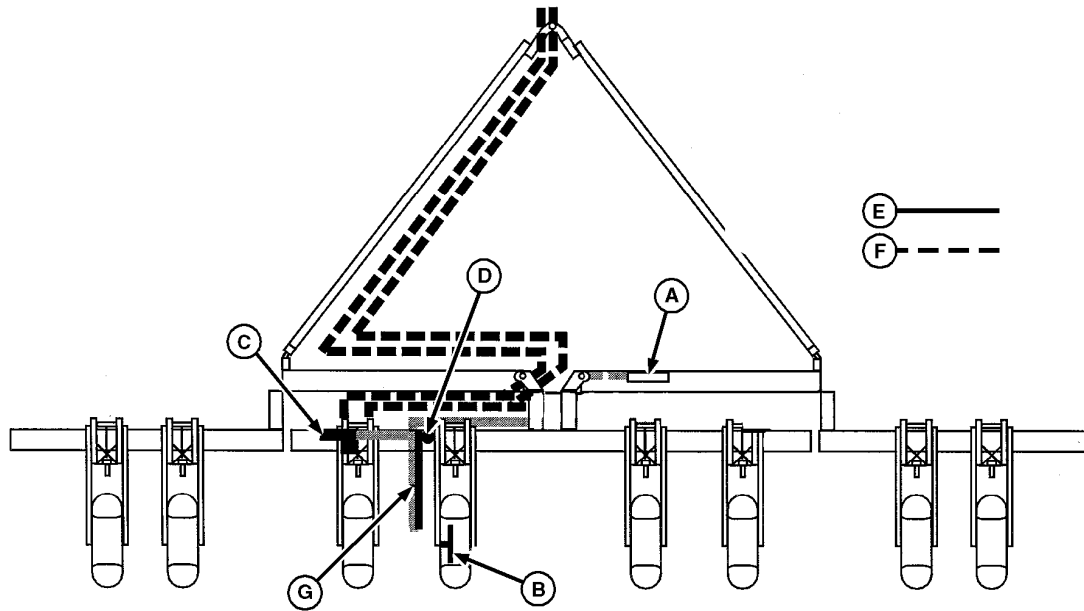
C : VRD モーター  
D : 高さセンサー

E : 電気系統  
F : 油圧

G : シールド

OUO6074,0001055 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：シングルモーター式 1770 12RN 播種機



A : コントローラ  
B : モーションセンサー

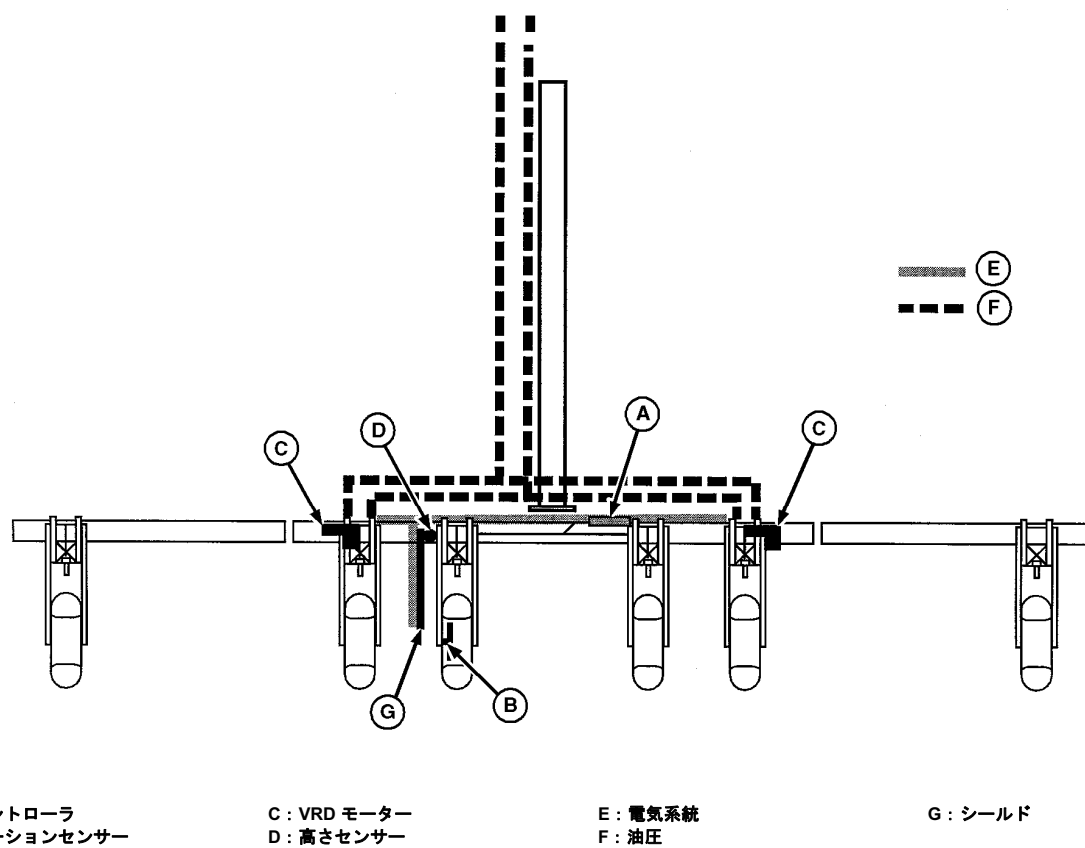
C : VRD モーター  
D : 高さセンサー

E : 電気系統  
F : 油圧

G : シールド

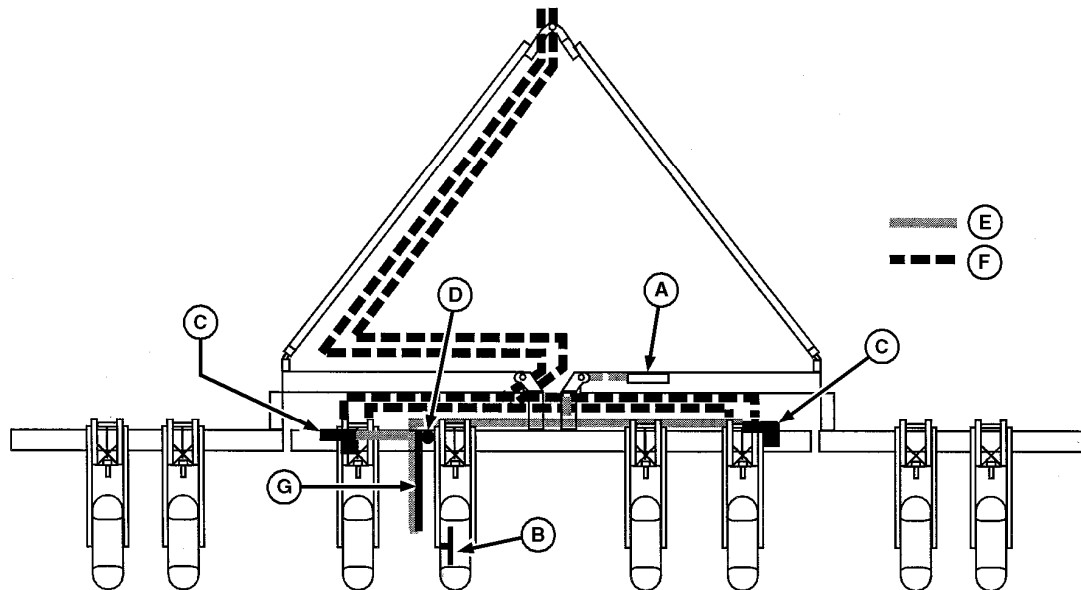
OUO6074,0001056 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：デュアルモーター式 1760、1760NT 播種機



OUO6074,0001064 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：デュアルモーター式 1770 12RN 播種機



A : コントローラ  
B : モーションセンサー

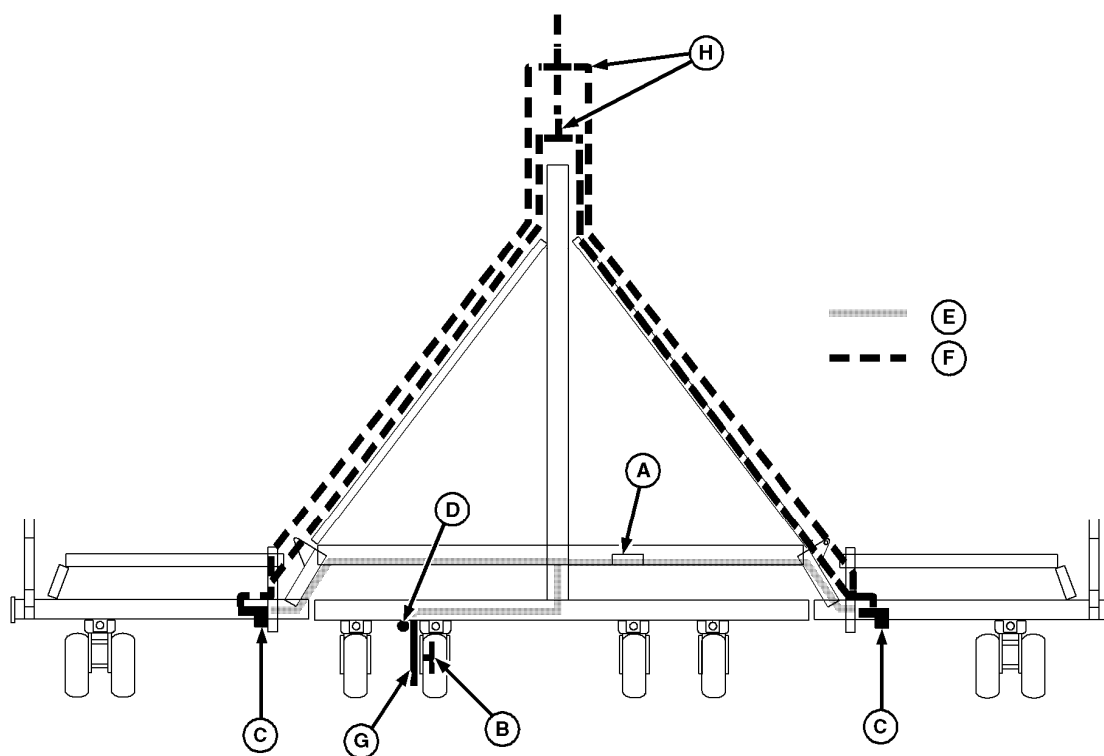
C : VRD モーター  
D : 高さセンサー

E : 電気系統  
F : 油圧

G : シールド

OUO6074,0001065 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：1770、12 条 幅広 播種機



A : コントローラ  
B : モーションセンサー

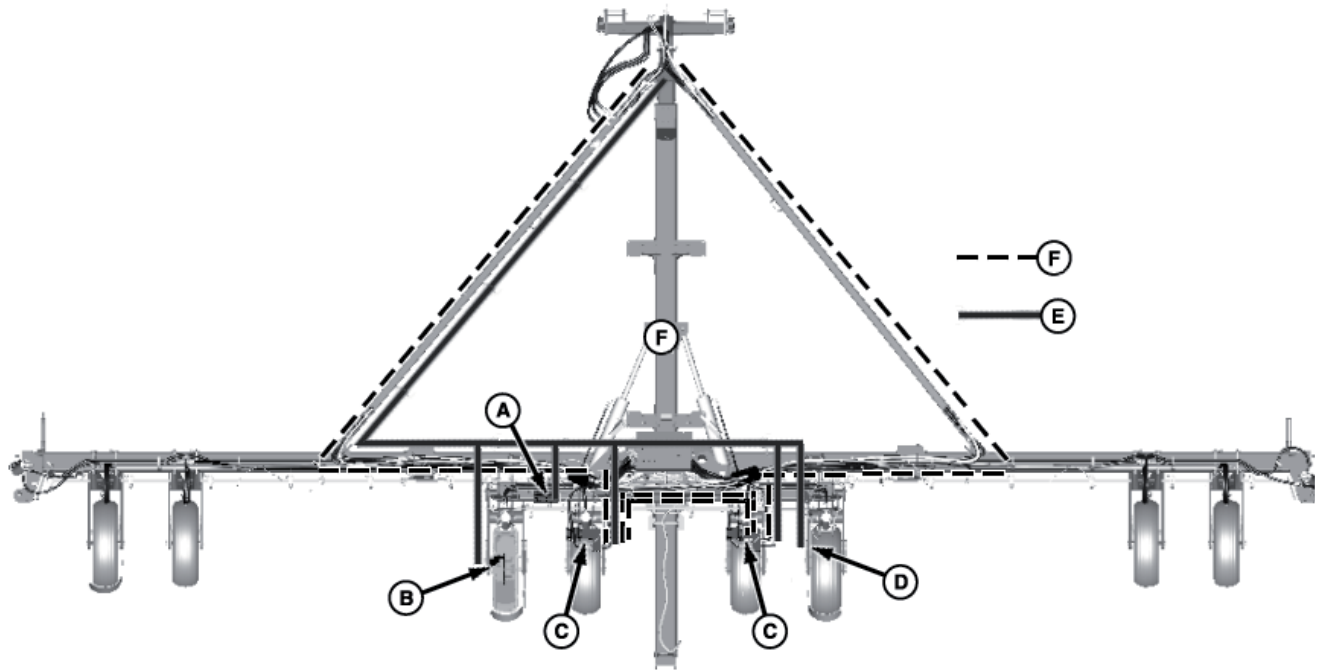
C : VRD モーター  
D : 高さセンサー

E : 電気系統  
F : 油圧

G : シールド  
H : T 継手

OUO6064,00005F9-40-23SEP11-1/1

構成部品の位置：1770NT、12 条 および 16 条



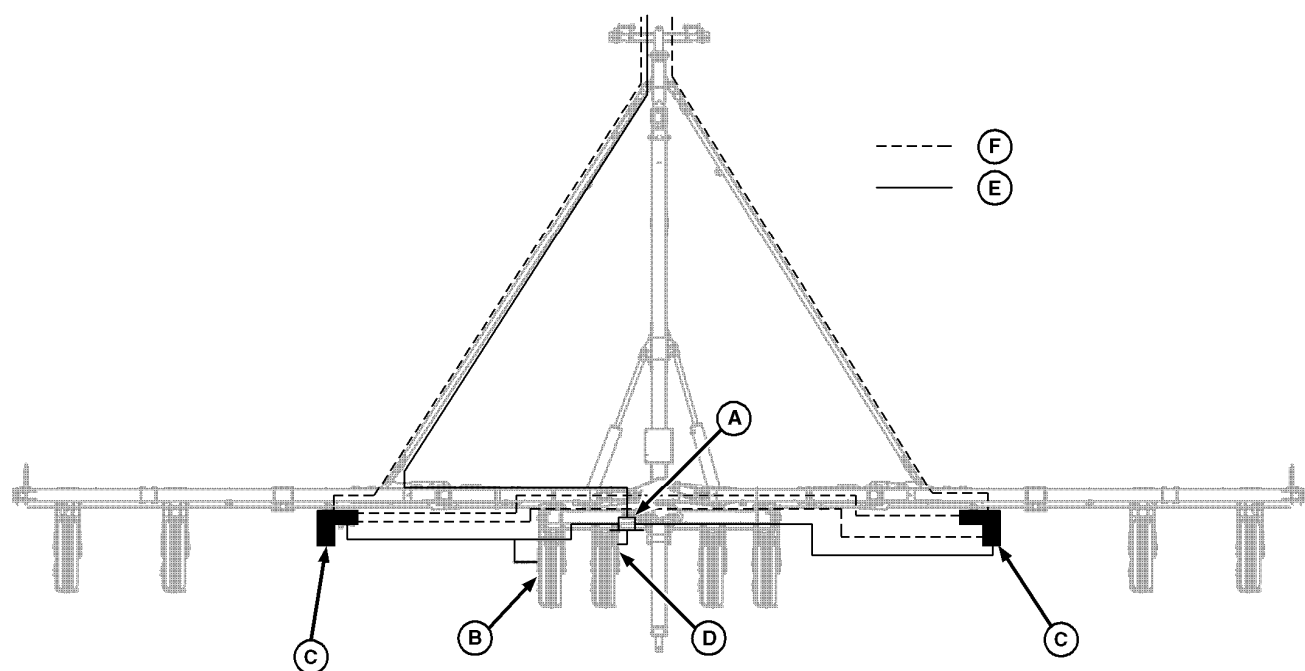
A : コントローラ  
B : モーションセンサー

C : VRD モーター  
D : 高さセンサー

E : 電気系統  
F : 油圧

OUO6074,0001058 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：1770NT、24 条



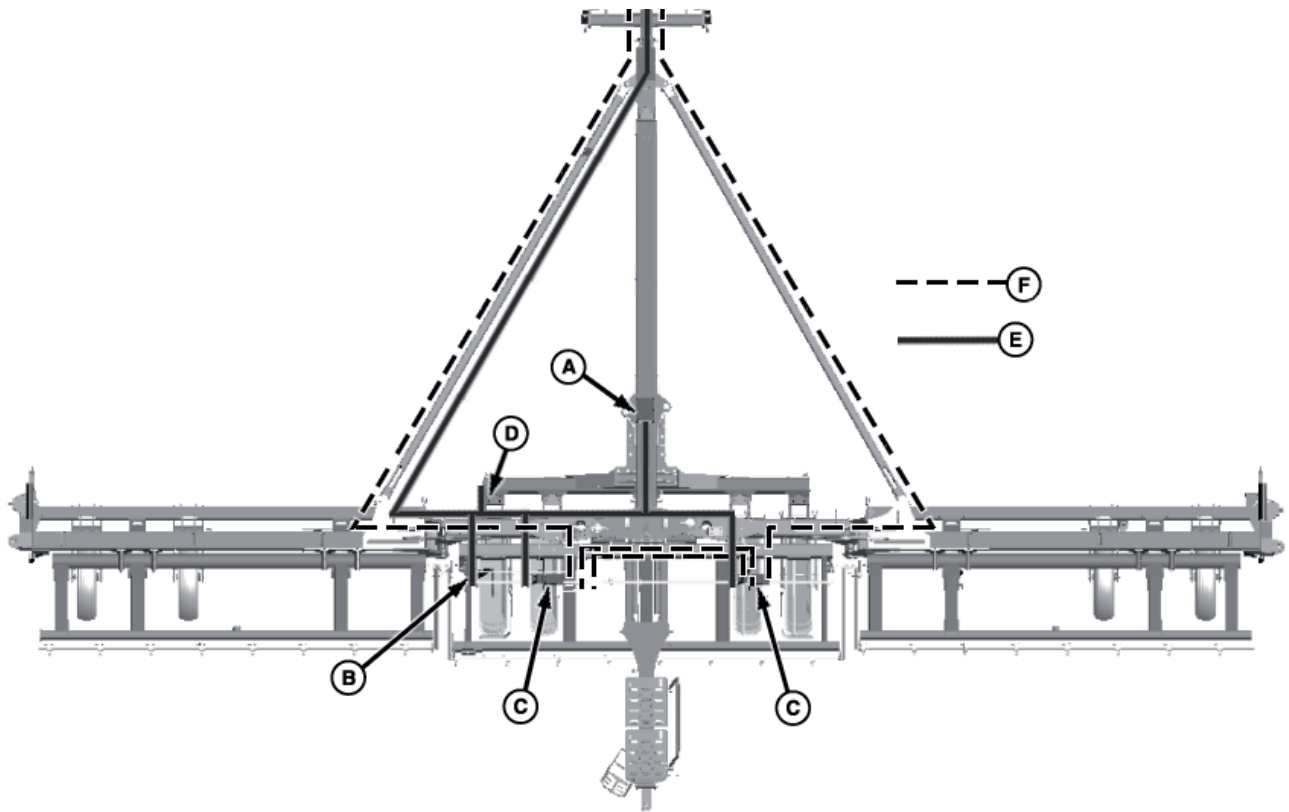
A : コントローラ  
B : モーションセンサー

C : VRD モーター  
D : 高さセンサー

E : 電気系統  
F : 油圧

OUO6074,0001059 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：1790 24R20



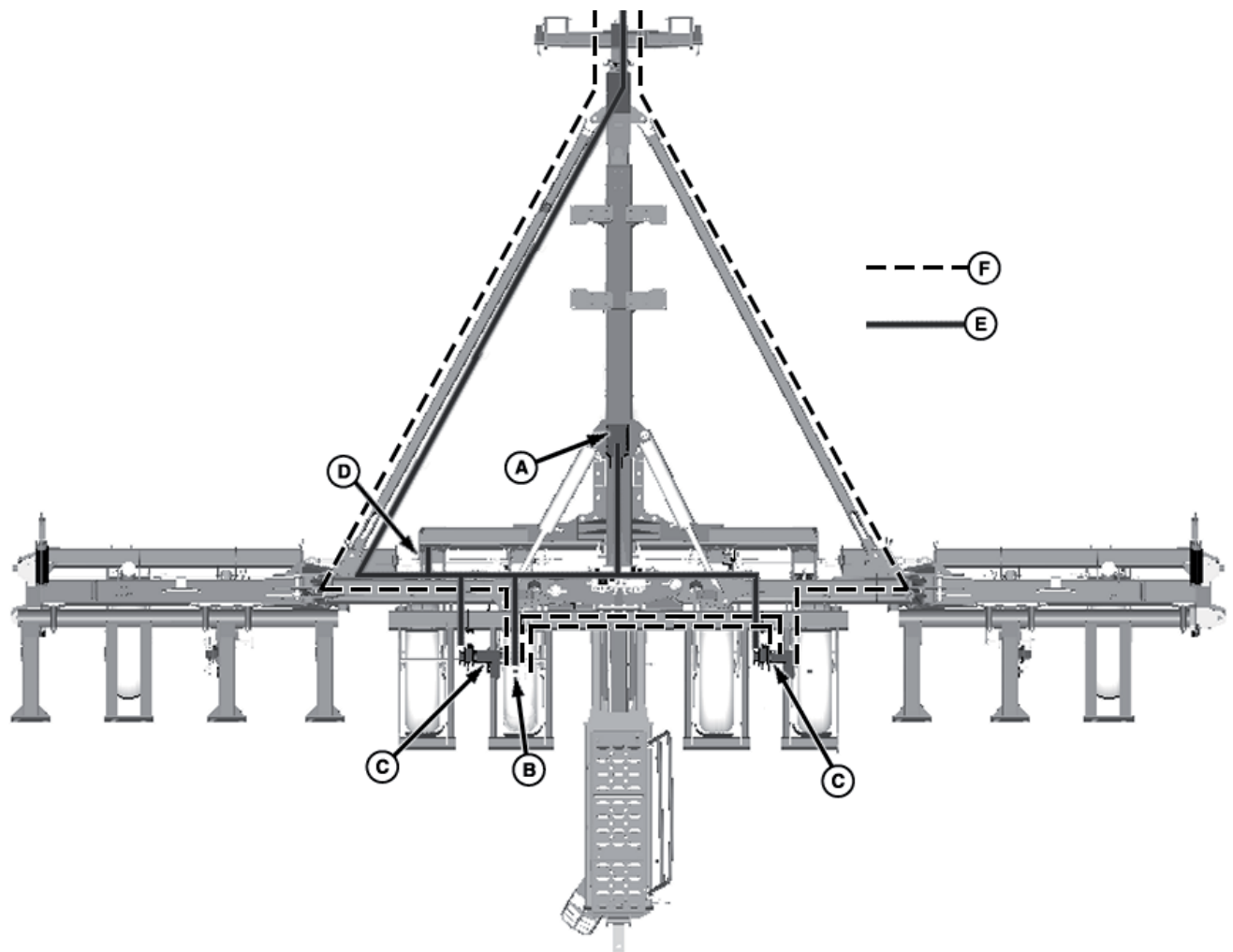
A : コントローラ  
B : モーションセンサー

C : VRD モーター  
D : 高さセンサー

E : 電気系統  
F : 油圧

OOU6074,000105A-40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：1790 23/24 条 15



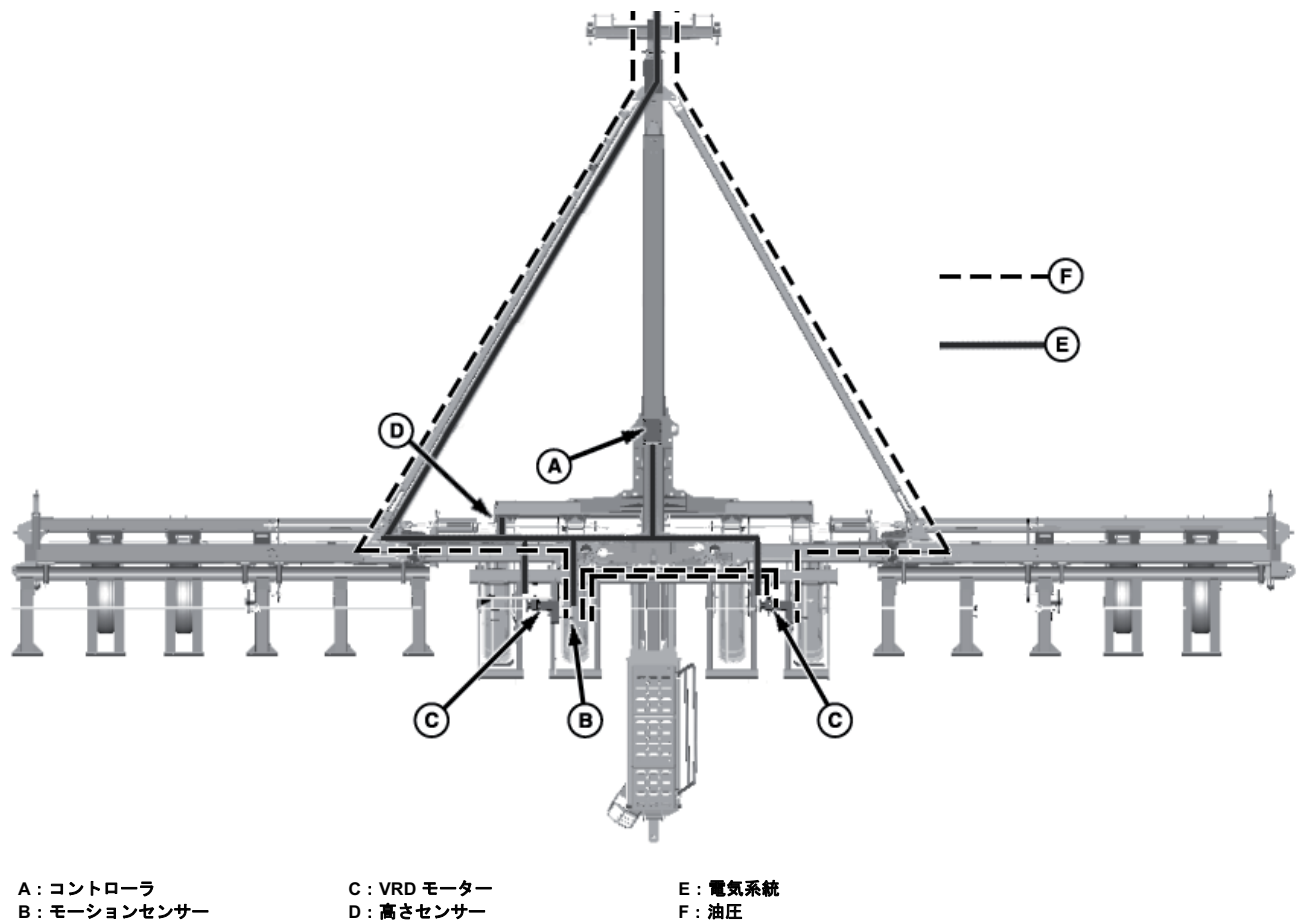
A : コントローラ  
B : モーションセンサー

C : VRD モーター  
D : 高さセンサー

E : 電気系統  
F : 油圧

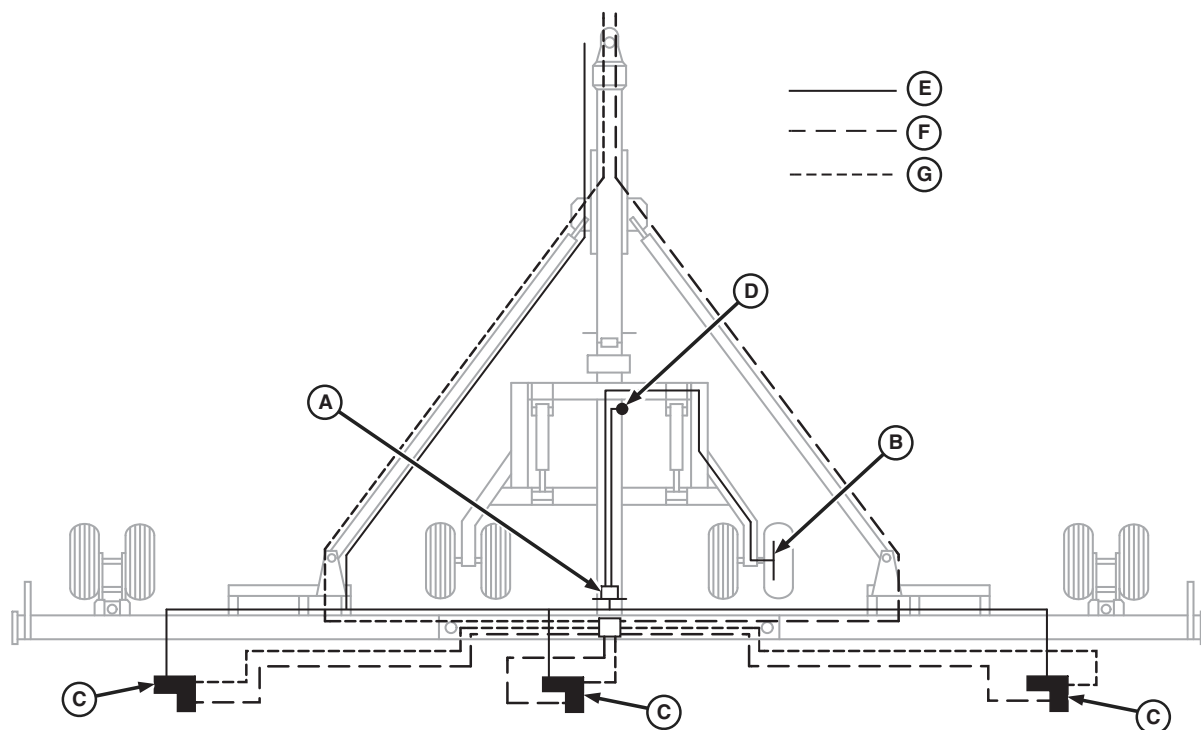
OUO6074,000105B -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置 : 1790 31/32 条 15



OUO6074,000105C -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：3 モーター式 Deere/Bauer



A : コントローラ  
B : モーションセンサー

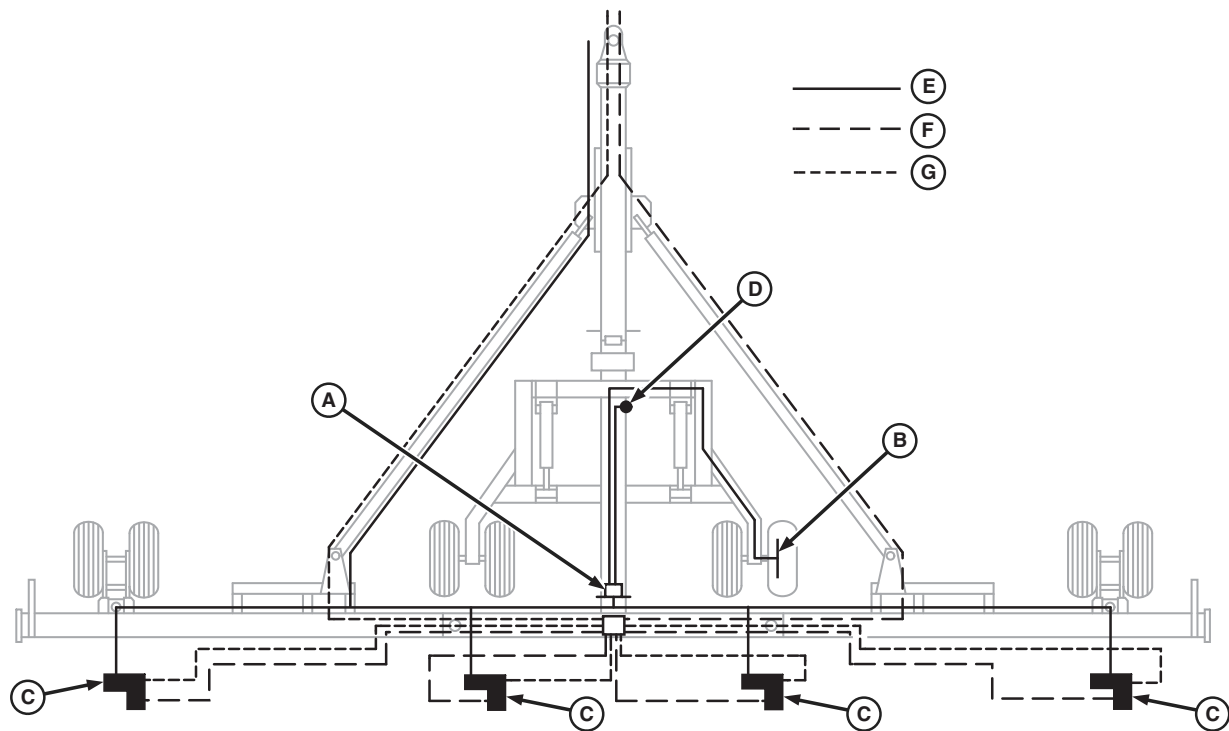
C : VRD モーター  
D : 高さセンサー

E : 電気系統  
F : 油圧

G : 油圧戻り

OUO6074,0001066 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：4 モーター式 Deere/Bauer



A : コントローラ  
B : モーションセンサー

C : VRD モーター  
D : 高さセンサー

E : 電気系統  
F : 油圧

G : 油圧戻り

OUO6045,0000110 -40-19MAR09-1/1

## バリアブルレートドライブシステムの取り付けと取り外し

### トラクターと機械のオペータマニュアルをご使用ください

具体的な取り付け、取り外しに関する情報は、必ずお使いのトラクター、機械のオペータマニュアルを参照してください。



OUC6074,0000580 -40-09AUG02-1/1

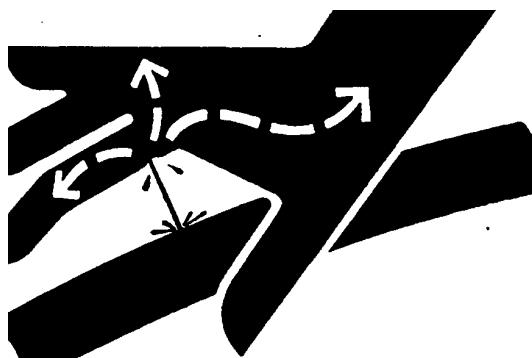
### 正しいホース接続方法

**⚠ 警戒：**圧力のかかった液体が噴き出すと、皮膚に侵入して大けがをする可能性があります。油圧パイプや他のパイプを外す前に圧力を解放することにより、危険要素を回避してください。また、圧力をかける前にすべての接続をしっかりと締めてください。ボール紙で漏れを探してください。手や身体を高圧の液体から保護してください。

事故が発生した場合は、直ちに医師の診察を受けてください。皮膚にかかった液体は、数時間以内に外科的に除去する必要があります。さもないと壊疽を引き起こす場合があります。このような外傷に慣れていない医師は、専門医療機関に問い合わせてください。このような情報は、Deere & Company Medical Department (Moline, Illinois, U.S.A) から入手可能です。

**⚠ 警戒：**物理的な損傷、ねじれ、経時変化および暴露のため油圧ホースが破損する場合があります。ホースを定期点検してください。損傷したホースは交換してください。

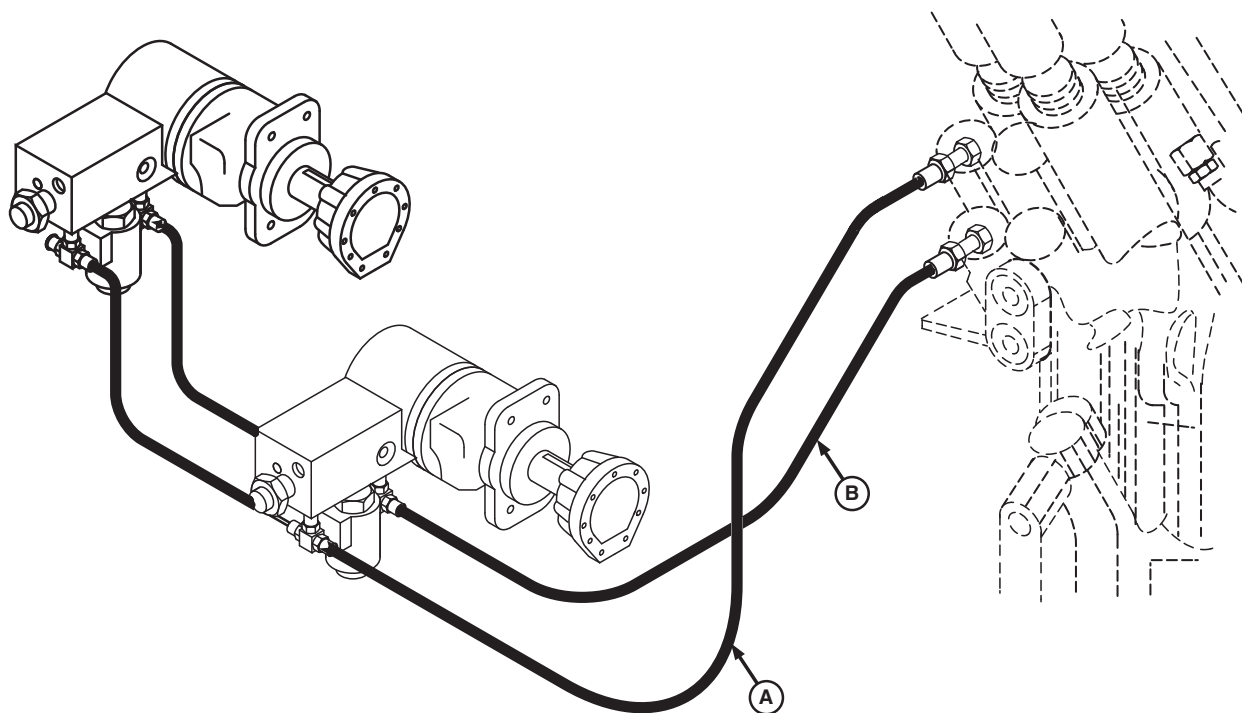
**重要：**油圧カプラーにはごみ、ほこり、砂のないことを確認してください。接続するまでは液体の開口部に保護キャップを被せておいてください。異物は油圧システムに損傷を与えることがあります。



VRD システムにはチェックバルブがあり、VRD モーターが逆回転してメーターや駆動部品の損傷を防ぎます。VRD が正常に動作しない場合は、油圧接続と SCV の位置を点検してください。

OUC6074,0000581 -40-24JUL08-1/1

## パワービヨンド非装備の 6000 シリーズトラクター：シングルモーター

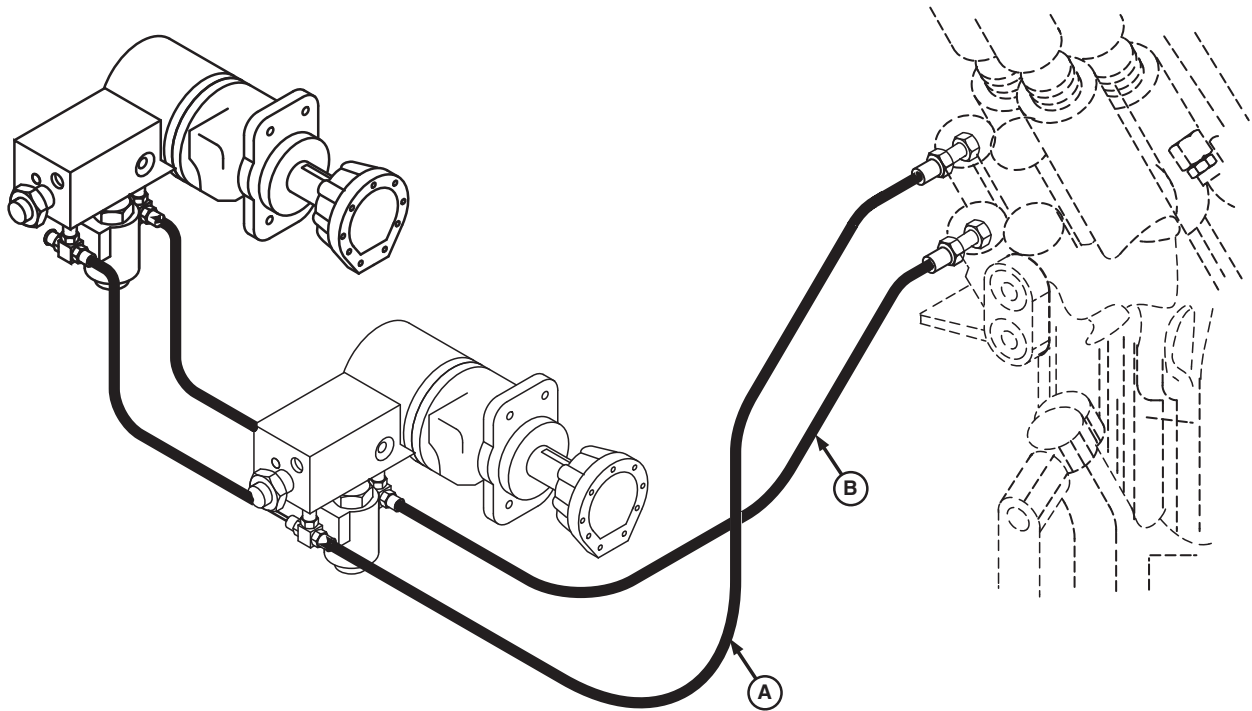


A : バリアブルドライブ圧力ホース  
B : バリアブルドライブ戻りホース

1. バリアブルレートモーターからのバリアブルドライブ圧力ホース (A) を SCV 上部のポート (シリンダ収縮) に取り付けます。
2. バリアブルレートモーターからのバリアブルドライブ戻りホース (B) を SCV 下部ポート (シリンダ伸長) に取り付けます。

OUO6074,0000586 -40-09AUG02-1/1

パワービヨンド非装備の 6000 シリーズトラクター：デュアルモーター

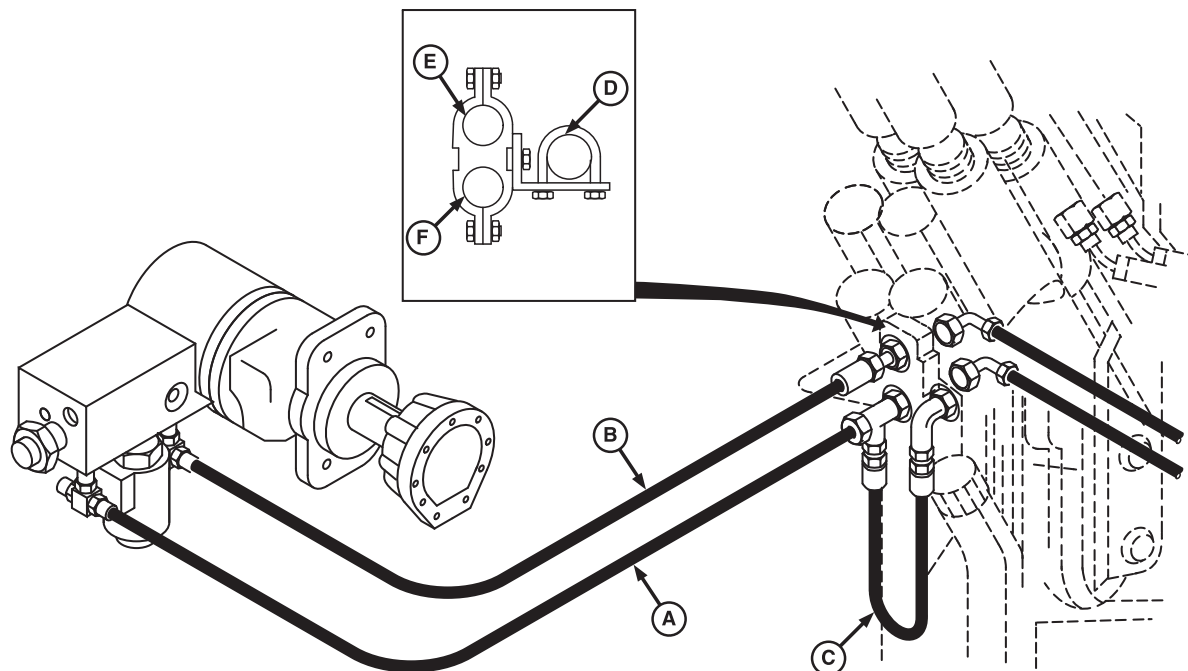


A : バリアブルドライブ圧力ホース  
B : バリアブルドライブ戻りホース

1. バリアブルレートモーターからの圧力ホース (A) を SCV 上部のポート (シリンダ収縮) に取り付けます。
2. バリアブルレートモーターからの戻りホース (B) を SCV 下部ポート (シリンダ伸長) に取り付けます。

OUO6074,0000587 -40-09AUG02-1/1

## パワービヨンド負荷検出機能付き 6000 シリーズトラクター：シングルモーター



A : バリアブルドライブ圧力ホース  
B : バリアブルドライブ戻りホース

C : ジャンパーホース  
D : ループ負荷検出ポート

E : パワービヨンド戻りポート  
F : パワービヨンド圧力ポート

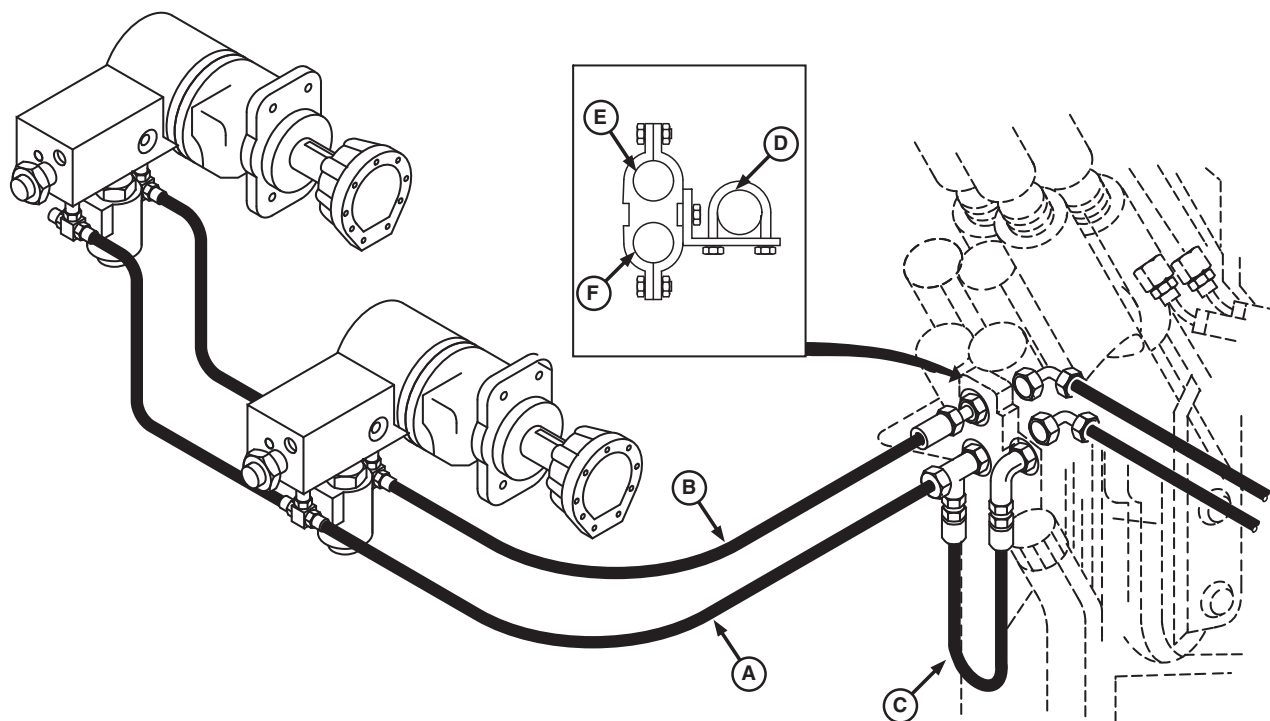
1. バリアブルドライブ圧力ホース (A) と T 継手をパワービヨンド圧力ポート (F) に取り付けます。

2. バリアブルドライブ戻りホース (B) をパワービヨンド戻りポート (E) に取り付けます。

3. ジャンパーホース (C) をパワービヨンド負荷検出ポート (D) と圧力ホース T 継手に取り付けます。

OUO6074,0000588 -40-09AUG02-1/1

パワービヨンド負荷センサー付きの 6000 シリーズトラクター：デュアルモーター



A : バリアブルドライブ圧力ホース      C : ジャンパーホース  
B : バリアブルドライブ戻りホース      D : ループ負荷検出ポート

E : パワービヨンド戻りポート  
F : パワービヨンド圧力ポート

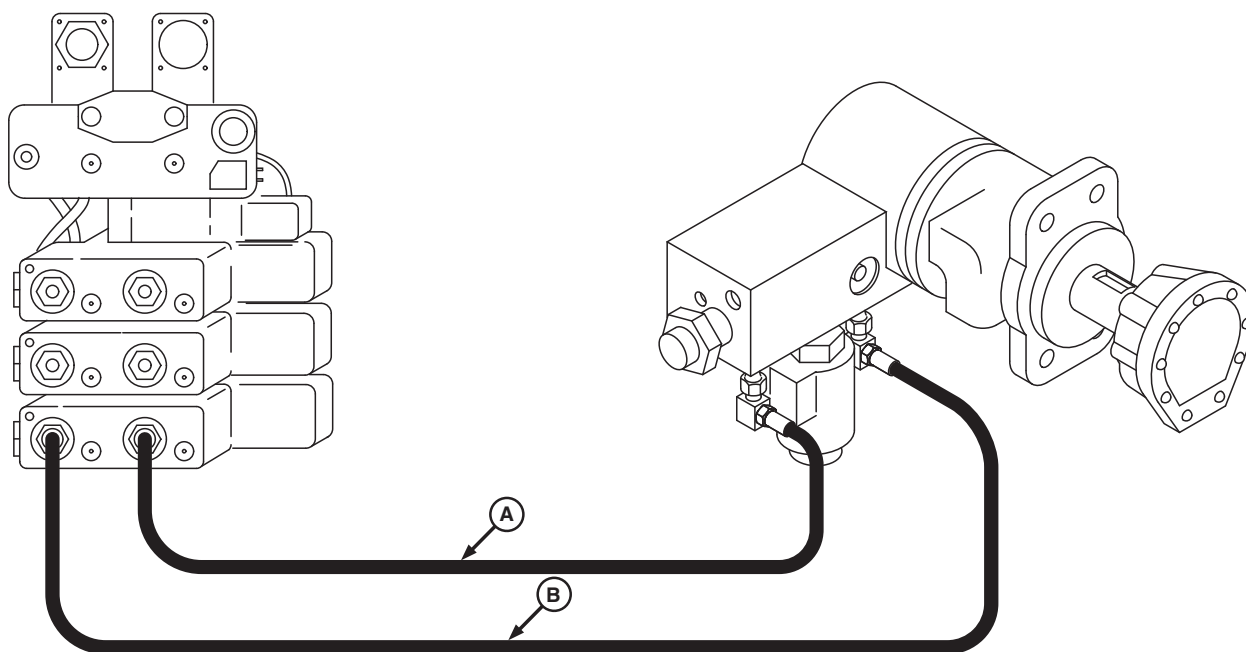
1. バリアブルドライブ圧力ホース (A) と T 継手をパワービヨンド圧力ポート (F) に取り付けます。

2. バリアブルドライブ戻りホース (B) をパワービヨンド戻りポート (E) に取り付けます。

3. ジャンパーホース (C) をパワービヨンド負荷検出ポート (D) と圧力ホース T 継手に取り付けます。

OUO6074,0000589 -40-09AUG02-1/1

パワービヨンド非装備の 7000、8000、9000 シリーズトラクター：シングルモーター

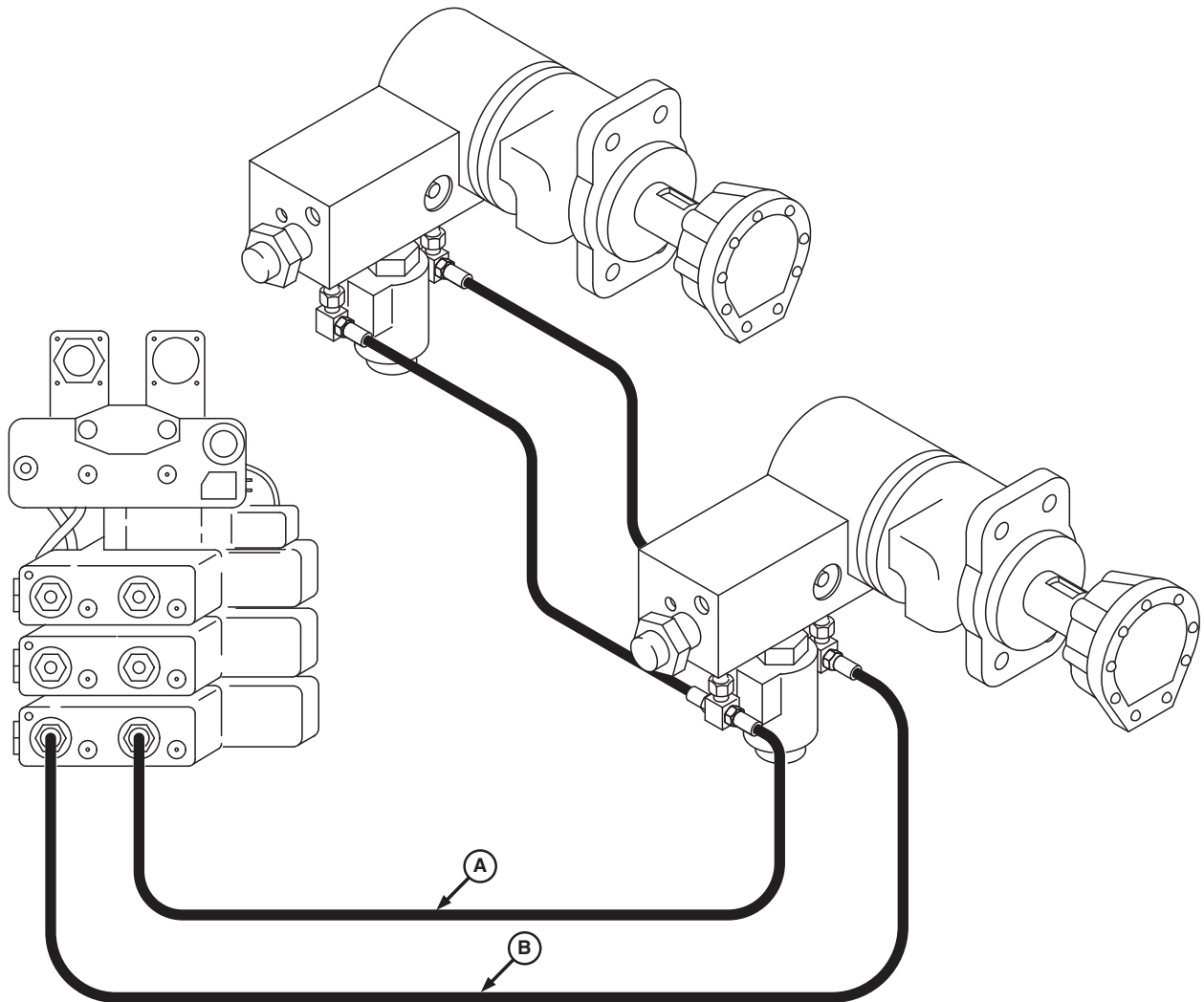


A : バリアブルドライブ圧力ホース  
B : バリアブルドライブ戻りホース

1. バリアブルレートモーターからのバリアブルドライブ圧力ホース (A) を SCV 右側 (シリンダ収縮) に取り付けます。
2. バリアブルレートモーターからのバリアブルドライブ戻りホース (B) を SCV 左側 (シリンダ伸長) に取り付けます。

OUO6074,000058A-40-09AUG02-1/1

パワービヨンド非装備の 7000、8000、9000 シリーズトラクター：複数モーター

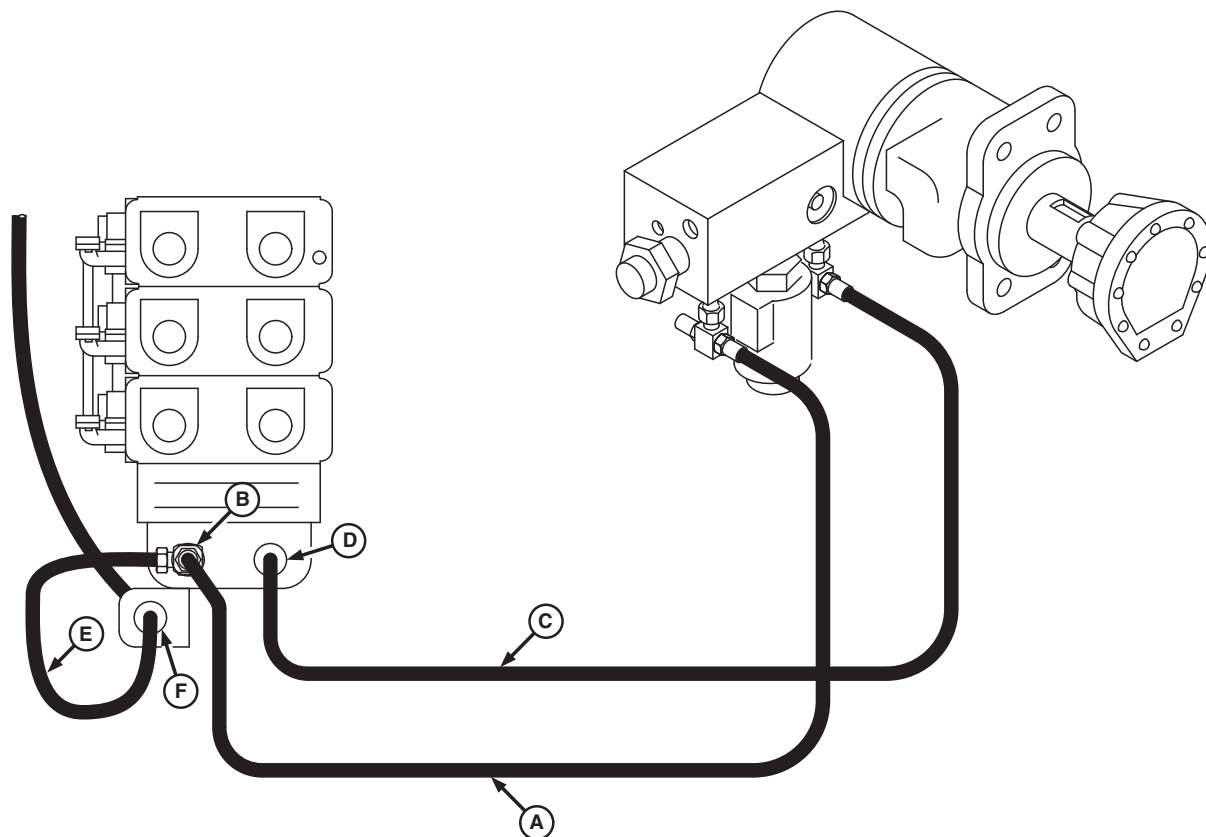


A : バリアブルドライブ圧力ホース  
B : バリアブルドライブ戻りホース

1. バリアブルレートモーターからの圧力ホース (A) を SCV 右側 (シリンダ収縮) に取り付けます。
2. バリアブルレートモーターからの戻りホース (B) を SCV 左側 (シリンダ伸長) に取り付けます。

OUO6074,000058B -40-09AUG02-1/1

## パワービヨンド負荷センサー付きの 7000 シリーズトラクター：シングルモーター



A : バリアブルドライブ圧力ホース  
B : パワービヨンド圧力ポート

C : バリアブルドライブ戻りホース  
D : パワービヨンド戻りポート

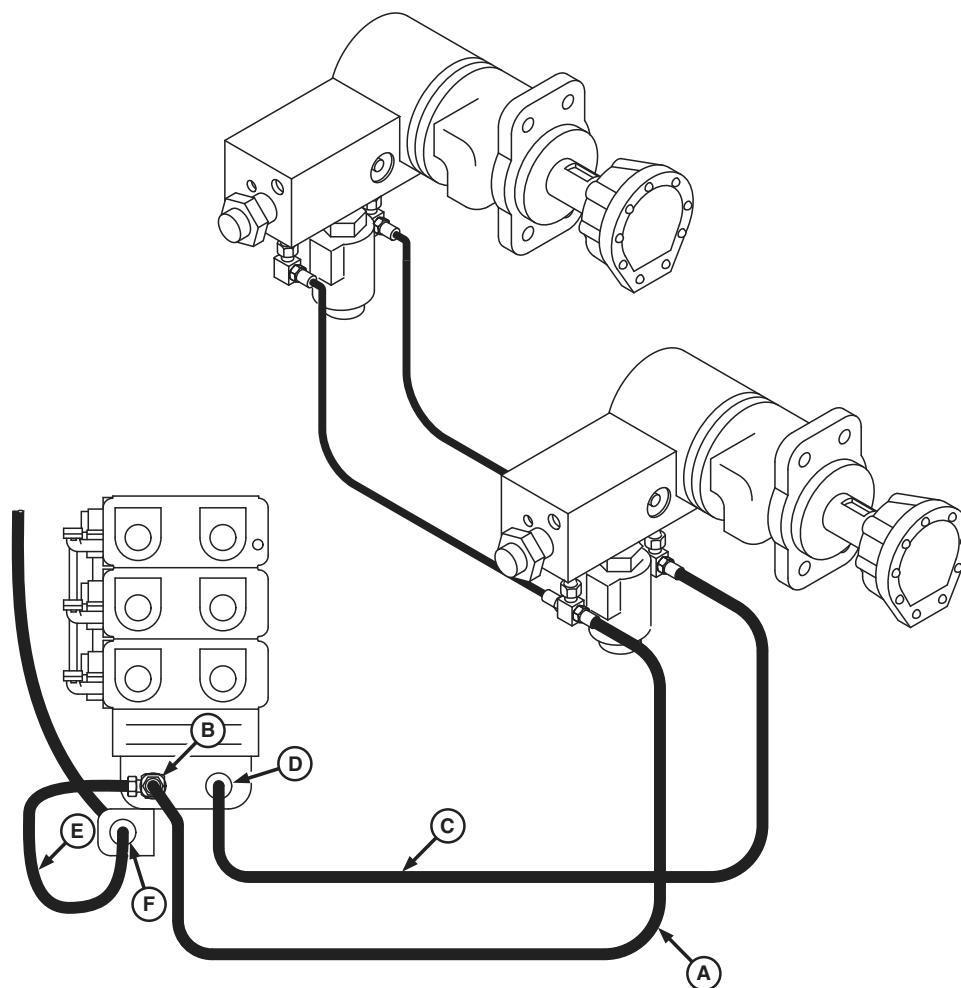
E : ジャンパーホース  
F : ループ負荷検出ポート

**重要：**7000 シリーズに CCS 付きの 1770NT が取り付けられている場合は、CCS のファンがモーターの戻りに行くようになっているので、パワービヨンドは使用できません。その他の機能を CCS ファンホースに T 接続すると、モーターシールが損傷しますので、行わないでください。

1. バリアブルドライブ圧力ホース (A) と T 継手をトラクター SCV のパワービヨンド圧力ポート (B) に取り付けてください。
2. バリアブルドライブ戻りホース (C) をパワービヨンド戻りポート (D) に取り付けます。
3. ジャンパーホース (E) をパワービヨンド負荷検出ポート (F) と圧力ホース T 継手に取り付けます。

OUO6074,000058C -40-09AUG02-1/1

## パワービヨンド負荷センサー付きの 7000 シリーズトラクター：デュアルモーター



A : バリアブルドライブ圧力ホース  
B : パワービヨンド圧力ポート

C : 戻りホース  
D : パワービヨンド戻りポート

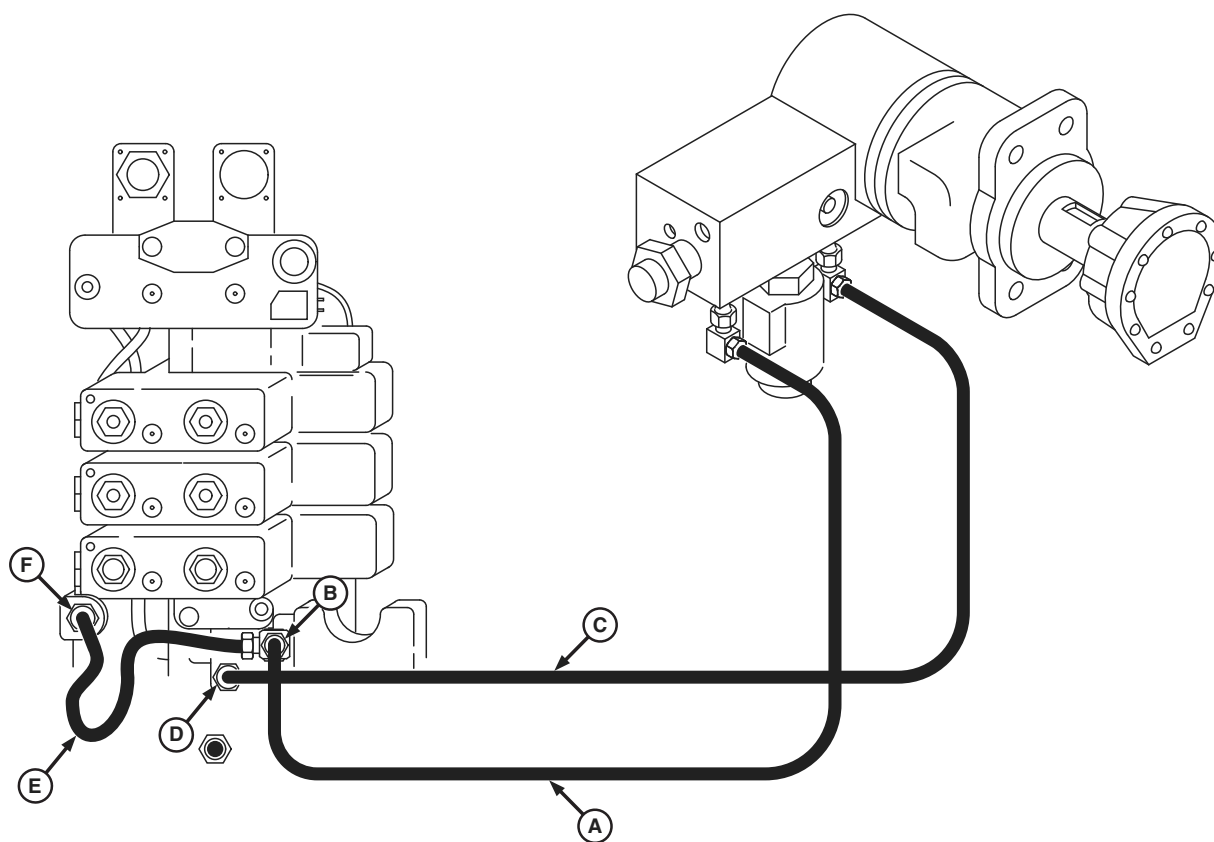
E : ジャンパーホース  
F : ループ負荷検出ポート

**重要：**7000 シリーズに CCS 付きの 1770NT が取り付けられている場合は、CCS のファンがモーターの戻りに行くようになっているので、パワービヨンドは使用できません。その他の機能を CCS ファンホースに T 接続するとモーター密封性に損傷が起こりますので、行わないでください。

1. バリアブルドライブ圧力ホース (A) と T 継手をパワービヨンド圧力ポート (B) に取り付けます。
2. バリアブルドライブ戻りホース (C) をパワービヨンド戻りポート (D) に取り付けます。
3. ジャンパーホース (E) をパワービヨンド負荷検出ポート (F) と圧力ホース T 継手に取り付けます。

OUO6074,000058D -40-09AUG02-1/1

パワービヨンド負荷検出機能付き 8000 シリーズトラクター：シングルモーター



A : バリアブルドライブ圧力ホース  
B : パワービヨンド圧力ポート

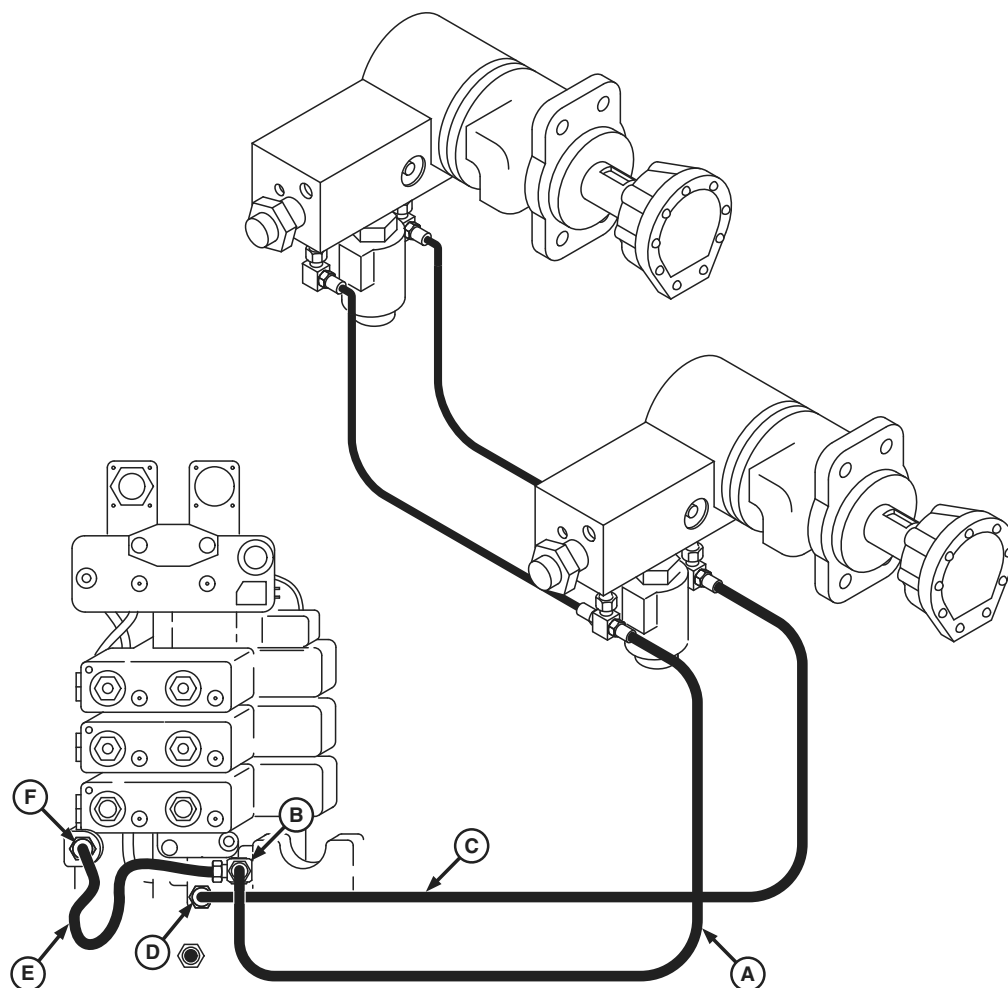
C : バリアブルドライブ戻りホース  
D : パワービヨンド戻りポート

E : ジャンパーホース  
F : ループ負荷検出ポート

1. バリアブルドライブ圧力ホース (A) と T 継手をパワービヨンド圧力ポート (B) に取り付けます。
2. バリアブルドライブ戻りホース (C) をパワービヨンド戻りポート (D) に取り付けます。
3. ジャンパーホース (E) をパワービヨンド負荷検出ポート (F) と圧力ホース T 継手に取り付けます。

OUC6074,000058E -40-09AUG02-1/1

パワービヨンド負荷検出機能付き 8000 シリーズトラクター：複数モーター



A : バリアブルドライブ圧力ホース  
B : パワービヨンド圧力ポート

C : バリアブルドライブ戻りホース  
D : パワービヨンド戻りポート

E : ジャンパーホース  
F : ループ負荷検出ポート

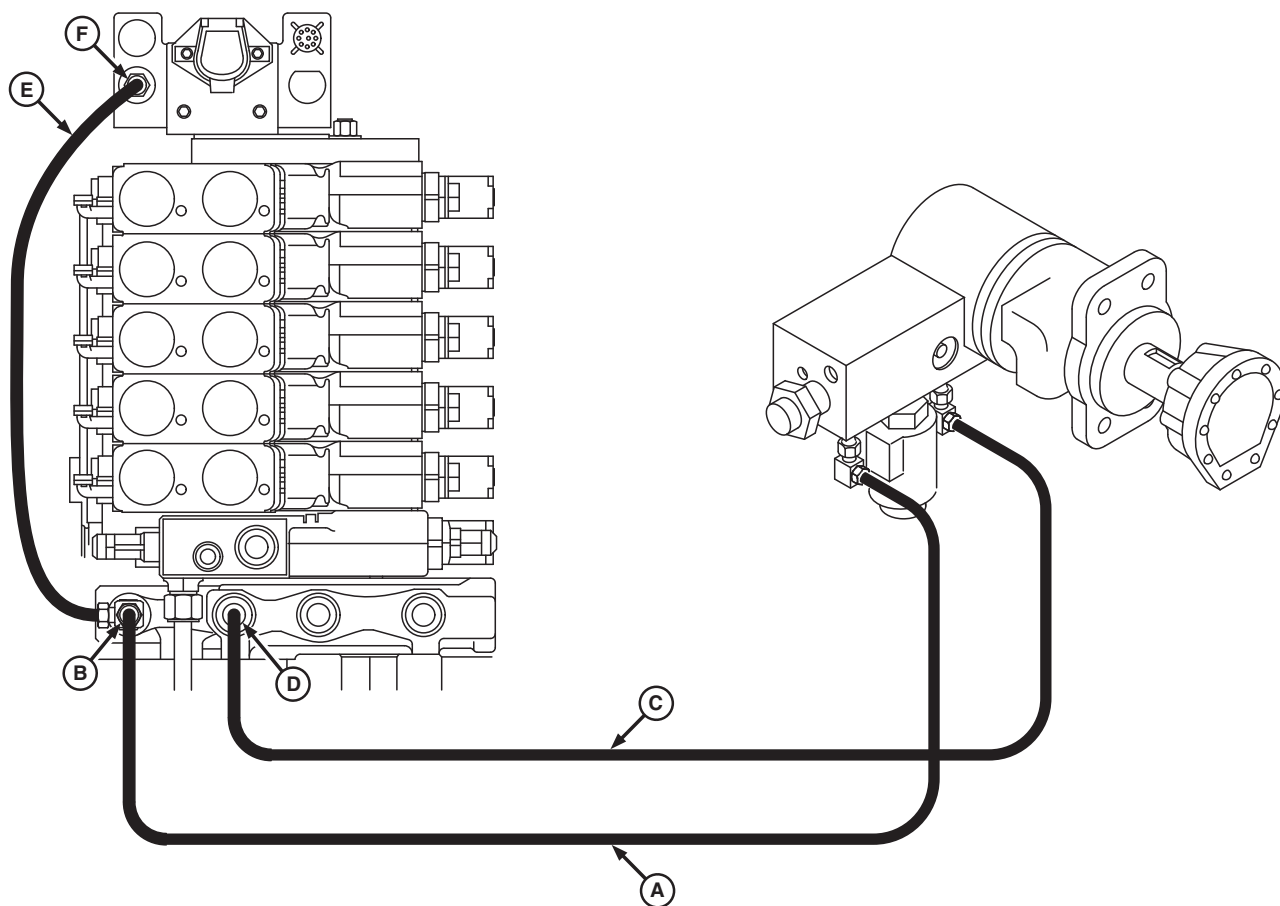
1. バリアブルドライブ圧力ホース (A) と T 継手をパワービヨンド圧力ポート (B) に取り付けます。

2. バリアブルドライブ戻りホース (C) をパワービヨンド戻りポート (D) に取り付けます。

3. ジャンパーホース (E) をパワービヨンド負荷検出ポート (F) と圧力ホース T 継手に取り付けます。

OUO6074,000058F -40-09AUG02-1/1

パワービヨンド負荷センサー付きの 9000 シリーズトラクター：シングルモーター



A : バリアブルドライブ圧力ホース  
B : パワービヨンド圧力ポート

C : バリアブルドライブ戻りホース  
D : パワービヨンド戻りポート

E : ジャンパーホース  
F : ループ負荷検出ポート

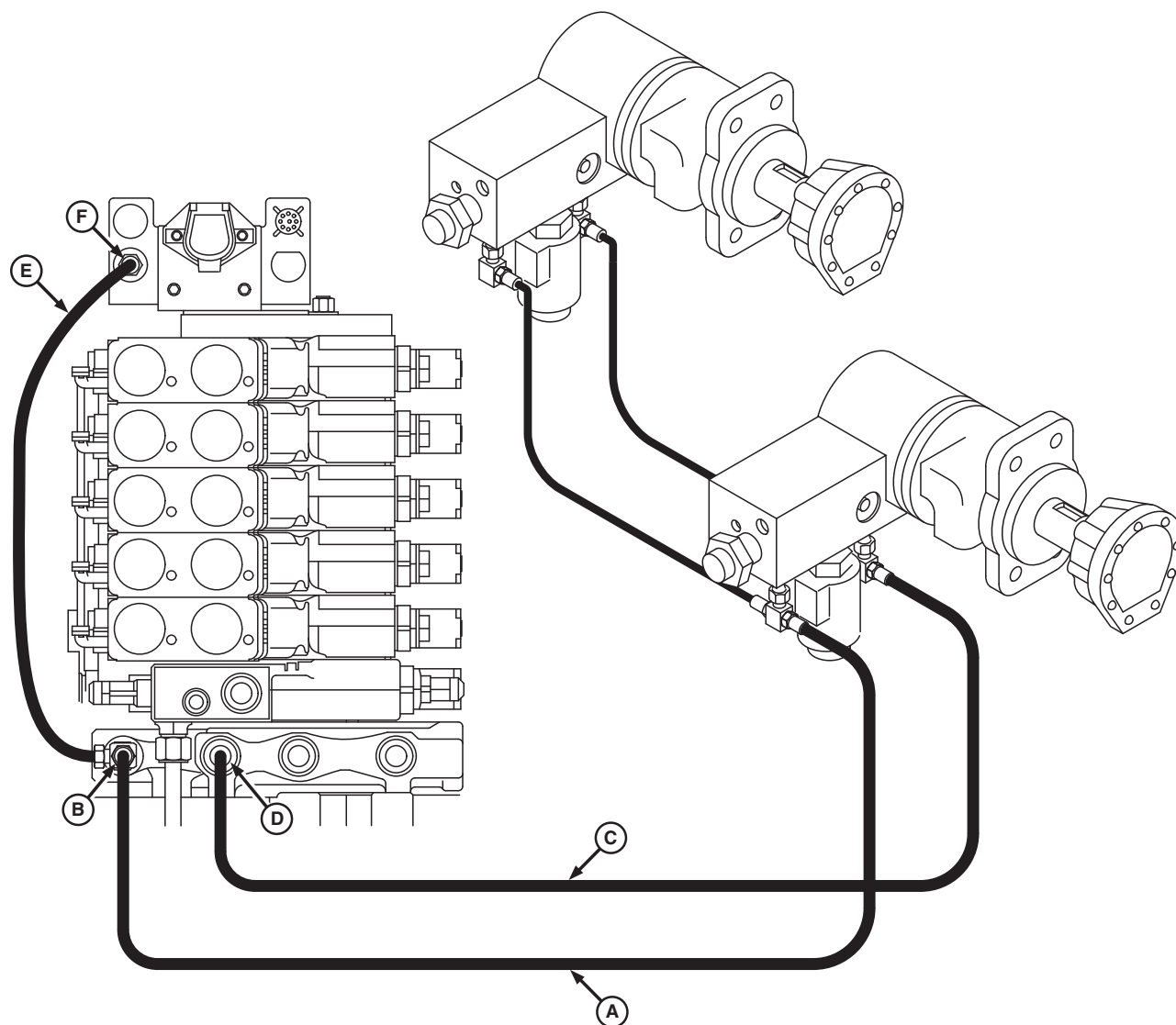
1. バリアブルドライブ圧力ホース (A) と T 継手をパワービヨンド圧力ポート (B) に取り付けます。

2. バリアブルドライブ戻りホース (C) をパワービヨンド戻りポート (D) に取り付けます。

3. ジャンパーホース (E) をパワービヨンド負荷検出ポート (F) と圧力ホース T 継手に取り付けます。

OUO6074,0000590 -40-09AUG02-1/1

パワービヨンド負荷センサー付きの 9000 シリーズトラクター：複数モーター



A : バリアブルドライブ圧力ホース  
B : パワービヨンド圧力ポート

C : バリアブルドライブ戻りホース  
D : パワービヨンド戻りポート

E : ジャンパーホース  
F : ループ負荷検出ポート

1. バリアブルドライブ圧力ホース (A) と T 継手をパワービヨンド圧力ポート (B) に取り付けます。

2. バリアブルドライブ戻りホース (C) をパワービヨンド戻りポート (D) に取り付けます。

3. ジャンパーホース (E) をパワービヨンド負荷検出ポート (F) と圧力ホース T 継手に取り付けます。

OUO6074,0000591 -40-09AUG02-1/1

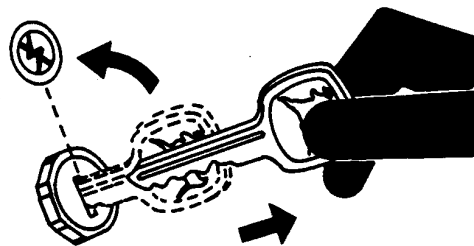
## 組み込みの空気圧式下向き力

### 機械の安全なメンテナンス

予期しない動きによるけがを防止するため、水平面で機械が整備されているか確認します。

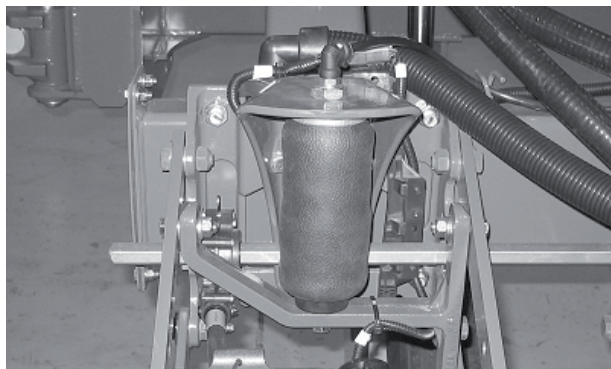
機械をトラクターに接続している場合は、パーキングブレーキをかけるおよび／またはトランスミッションを「PARK (パーキング)」にシフトし、エンジンをオフにしてキーを取り外します。

機械がトラクターから外されている場合、ホイールをブロックして、安全スタンドを使い動かないようにします。

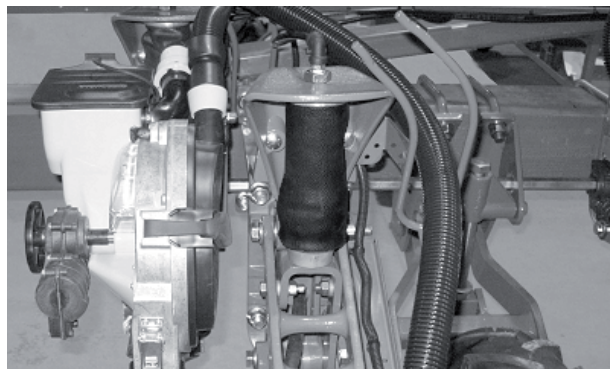


OM63945A,05F -40-20OCT98-1/1

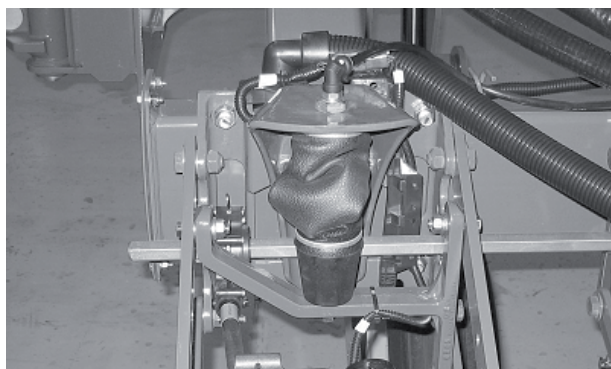
## 空気圧式下向き力



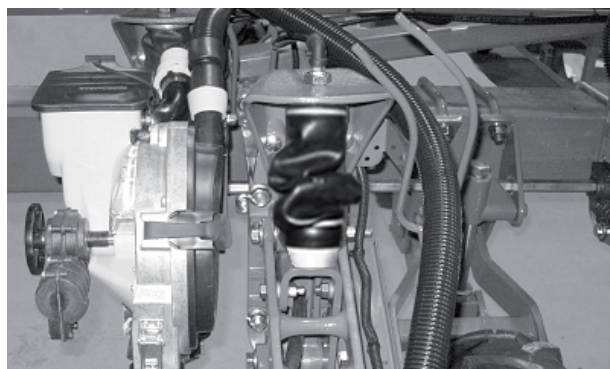
正しく広がったエアースプリング



正しく広がったエアースプリング (ツインロー播種機)



広がらないエアースプリング



広がらないエアースプリング (ツインロー播種機)

次のページへ

OUC6064,00005D7 -40-10NOV11-1/2

**⚠ 警戒：** 圧力をかけすぎたり、すべての構成部品を所定の場所に取り付けずにシステムを作動させることによる部品の爆発で大けがをしないように注意してください。

- システムを 1779 N (400 lb 下向き力) (827 kPa (8.2 bar) (120 psi)) を超えて加圧しないでください。
- 圧力安全弁を取り外さないでください。
- すべての条ユニット構成部品を所定の場所に取り付けるまでシステムに加圧しないでください。

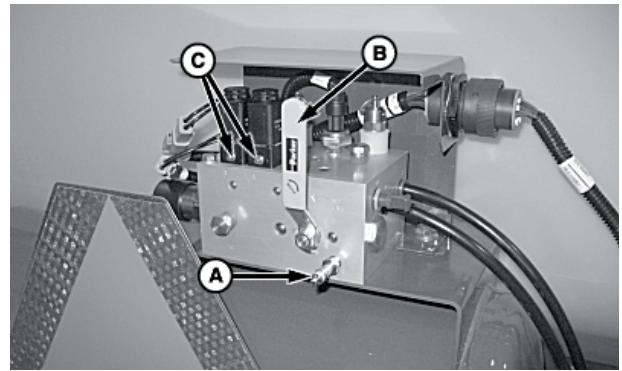
**重要：** システムの空気圧が 0 の場合に機械を下ろしてはなりません。システムは 76~120 N (17~27 lb 下向き力) (34 kPa~55 kPa (0.3 bar~0.5 bar) (5 psi~8 psi)) に維持してください。そうでない場合、エアスプリングがねじれる可能性があります。エアスプリングがねじれた場合は、機械を上げてエアスプリングがまっすぐになるまでシステムを加圧します。

**重要：** エアスプリングが縮んだり、つぶれている場合、操作しないでください。エアスプリングを手で巻けるようになるまでシステム圧力を下げます。下側のピストンまでエアスプリングを巻き直します。下側のピストンに対してエアスプリングの巻き直しを開始するには、機械を徐々に下げる必要があります。

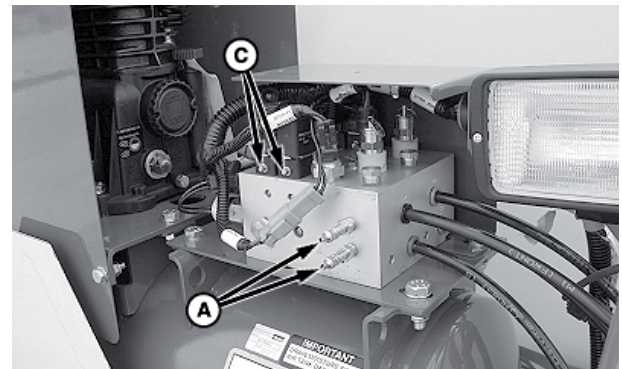
**注記：** フレームの上昇時にシステムの空気圧が下がり、フレームの下降時に空気圧が上がるのは正常です。

**注記：** トラクターのタイヤ軌跡に従う条ユニットに追加の下向き力が必要になる場合があります。これらの条ユニットには、他の条ユニットに影響を与えることなく、さらに 1 つの下向きカスプリングを取り付けることができます。詳細については、John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。

1. 播種機の運転時はハンドル (B) (装備されている場合) が水平になるようにしてください。
2. コンプレッサシステムの障害時にエアースプリング回路を作業場のエアで充填できるように、充填バルブ (A) が用意されています。



1 ランクバルブブロック



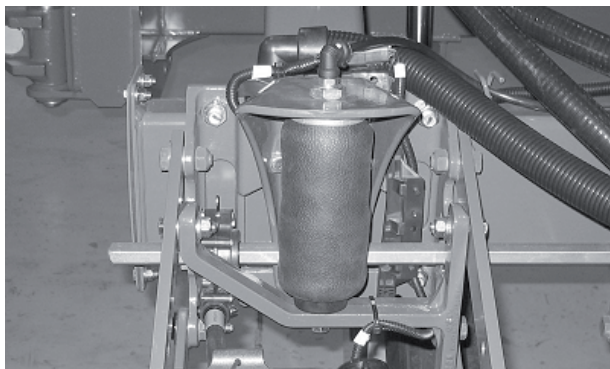
2 ランクバルブブロック

- A : バルブシステム  
B : ハンドル (装備されている場合)  
C : マニュアルオーバーライド

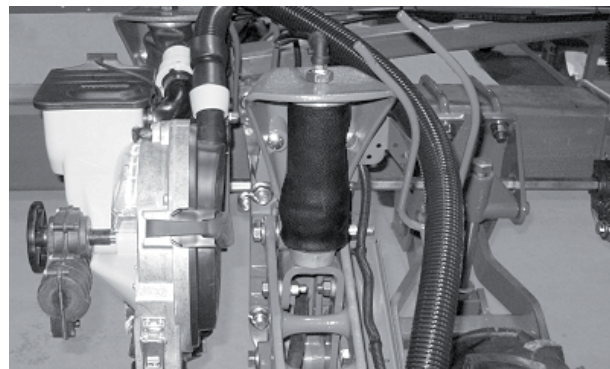
3. 下向き力制御システムの障害時にエアースプリング圧力を増減できるように、マニュアルオーバーライド (C) が用意されています。エアースプリング圧力は、充填バルブ (A) のタイヤ圧力計で点検できます。

OUO6064,00005D7 -40-10NOV11-2/2

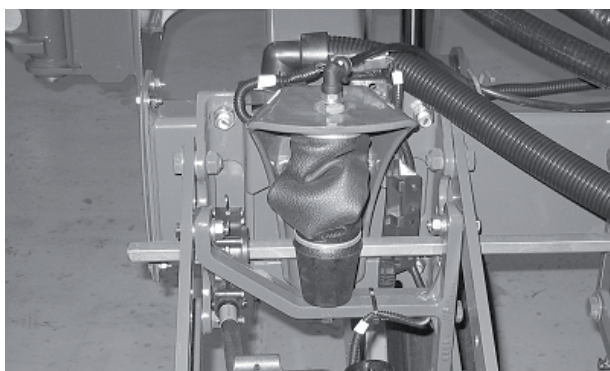
## 空気圧式下向き力システムの加圧



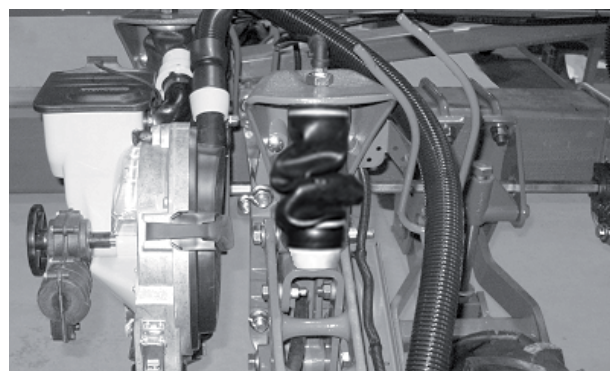
正しく広がったエアスプリング



正しく広がったエアスプリング (ツインロー播種機)



広がらないエアスプリング



広がらないエアスプリング (ツインロー播種機)

- 播種機の下向き力エアスプリングを保管場所から取り出して初めて空気を充填するには
  - 自動モードでは、播種位置に下げられている場合、システムはエアスプリングへの空気の充填を開始し、目標マージンを実現します。
  - 設定点モードでは、播種位置に下げられている場合、システムはエアスプリングへの空気の充填を開始し、目標下向き力を実現します。

- モニターに表示される 16 kg (35 lb) の下向き力または圧力計で約 83 kPa (0.8 bar) (12 psi) までシステムを加圧します。
- 運転中の最小下向き力は、モニター表示で 16 kg (35 lb) または圧力計で約 103 kPa (1.0 bar) (15 psi) です。この圧力を維持しないと、エアスプリングが損傷することがあります。

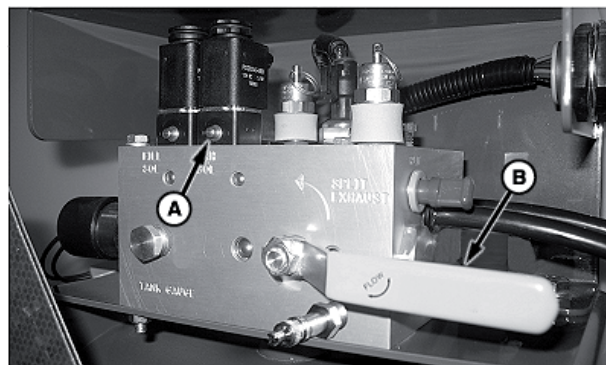
OUO6064,0000612 -40-10NOV11-1/1

## 1 ランク空気圧式下向き力システムの減圧

注記：エアタンクの位置と向きは播種機モデルによって異なります。手順はどのモデルでも同じです。

1. 播種位置まで播種機を下ろします。
2. SeedStar™ モニターで、下向き圧力を 66 N (15 lb) まで下げます。
3. ハンドル (B) を図のような位置にします。
4. マニュアルオーバーライドボタン (A) を押して、エアスプリング回路から残りの空気圧を解放します。

A：マニュアルオーバーライドボタン  
B：ハンドル

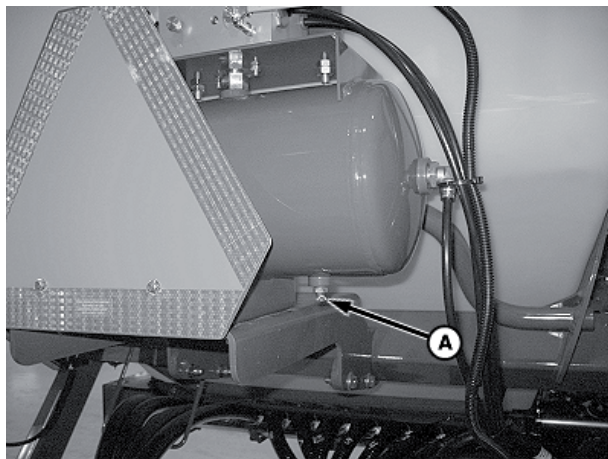


次のページへ

OUO6064,00005D9 -40-10NOV11-1/2

5. ドレンバルブ (A) を開いて、タンクの空気圧を解放します。

A: ドレンバルブ



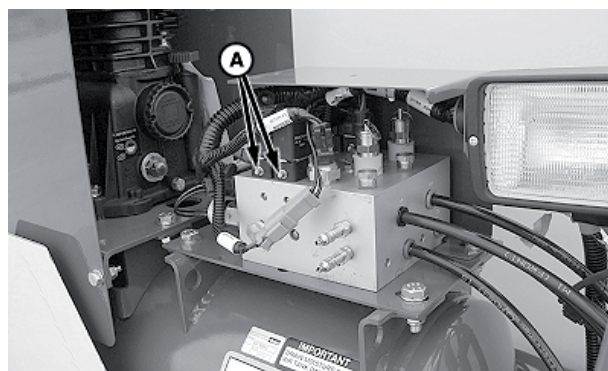
OUO6064,00005D9 -40-10NOV11-2/2

## 2 ランク空気圧式下向きカシステムの減圧

注記: エアタンクの位置と向きは播種機モデルによって異なります。手順はどのモデルでも同じです。

1. 播種位置まで播種機を下ろします。
2. SeedStar™ モニターで、下向き圧力を 66 N (15 lb) まで下げます。
3. マニュアルオーバーライドボタン (A) を押して、エアースプリング回路から残りの空気圧を解放します。

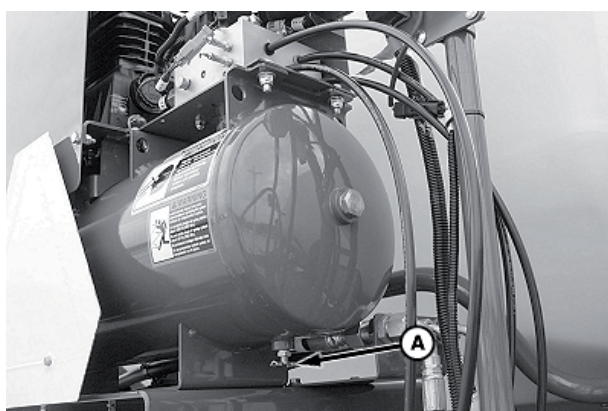
A: マニュアルオーバーライドボタン



OUO6064,00005DA -40-10NOV11-1/2

4. ドレンバルブ (A) を開いて、タンクの空気圧を解放します。

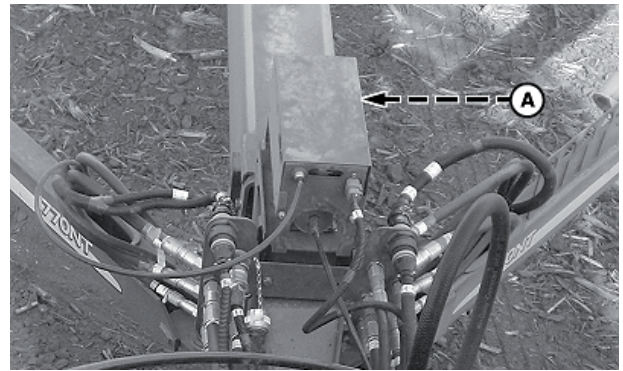
A: ドレンバルブ



OUO6064,00005DA -40-10NOV11-2/2

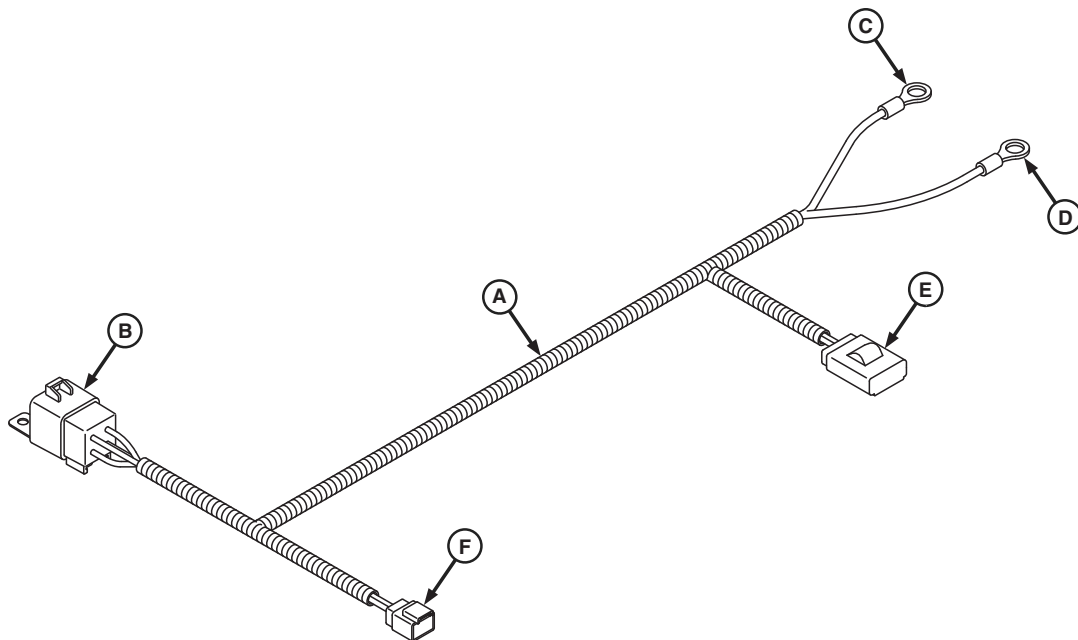
## 単一設定点コンプレッサリレーの位置

A : リレー



OUO6064,00005DC -40-10NOV11-1/1

## コンプレッサ電源ハーネスのリレーとヒューズの位置



オプションコンプレッサ電源ハーネス

A : コンプレッサバッテリーハーネス  
B : 40A リレー

C : バッテリー端子 (+)  
D : バッテリー端子 (-)

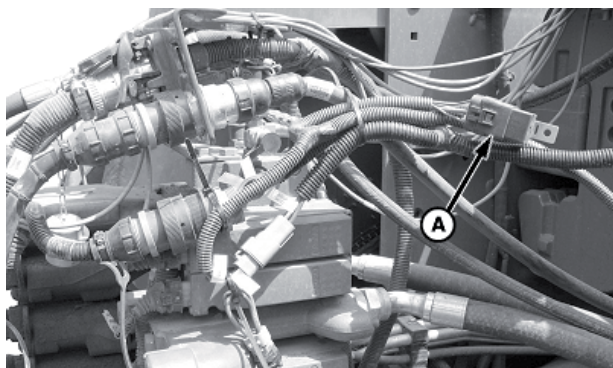
E : 40A ヒューズ  
F : コンセント (4 ピン)

コンプレッサ電源ハーネスは、トラクターからの電源を空気圧式下向き力コンプレッサに供給します。

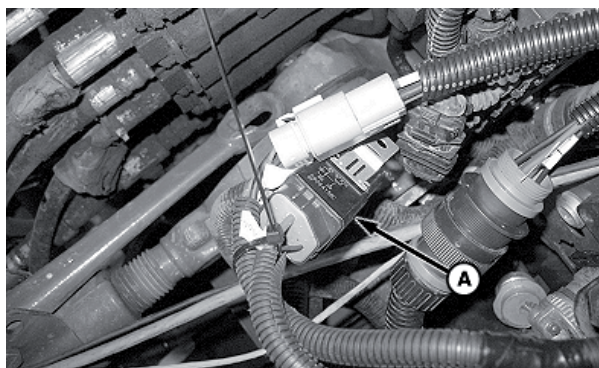
ヒューズとリレーの位置は次の図のとおりです。

次のページへ

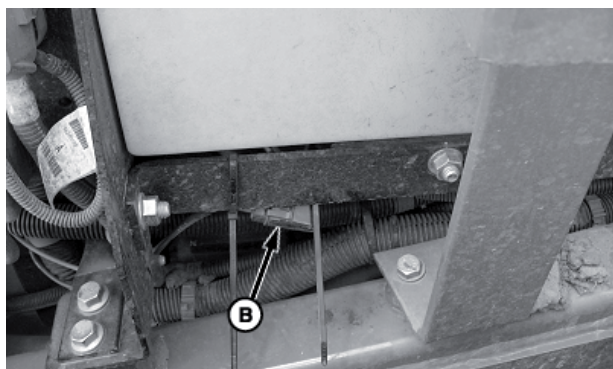
WP29706,0000351 -40-01MAY12-1/2



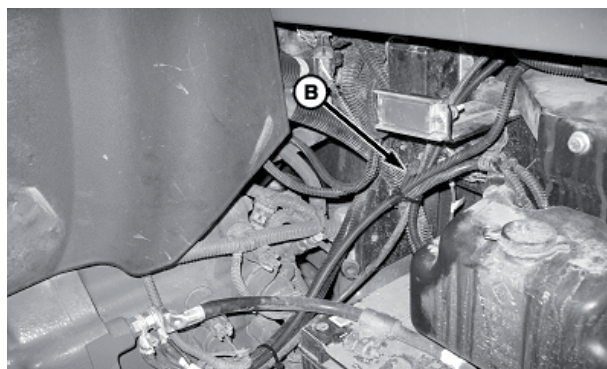
リレー、四輪駆動トラクター



リレー、ロックロップトラクター



ヒューズ、四輪駆動トラクター



ヒューズ、ロックロップトラクター

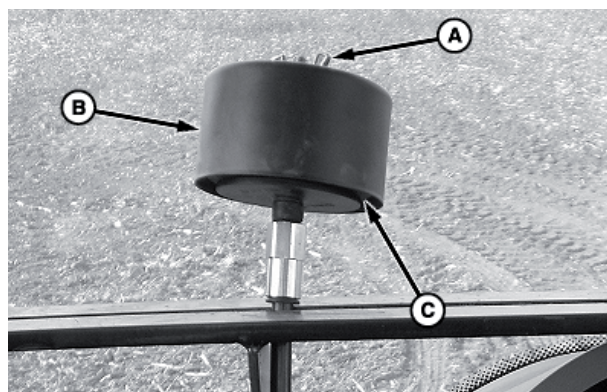
A: リレー  
B: ヒューズ

WP29706,0000351 -40-01MAY12-2/2

## 電動エアコンプレッサのフィルタの清掃または交換

**重要:** エアコンプレッサの性能と寿命を維持するには、フィルタの清浄度が重要です。エアフィルタエレメントは毎年、または季節初めに清掃するか交換してください。

1. 蝶ナットとシール座金 (A) を取り外して保管します。
2. ウェザーシールド (B) とフィルタエレメント (C) を取り外します。
3. フィルタ基部からほこりを拭き取ります。
4. フィルタとウェザーシールドを交換します。
5. シール座金を再度取り付けて、蝶ナットを締め付けます。



A: 蝶ナットとシール座金  
B: ウェザーシールド  
C: フィルタ

OOU6064,00005E4 -40-10NOV11-1/1

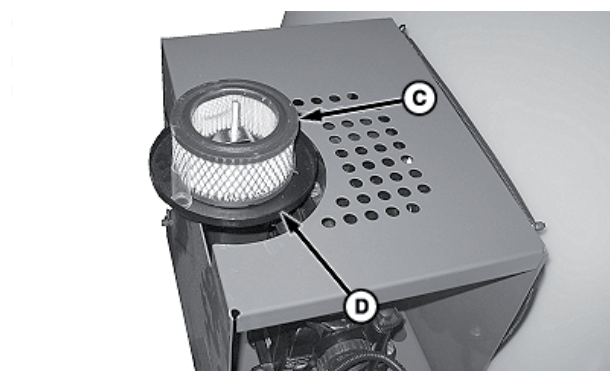
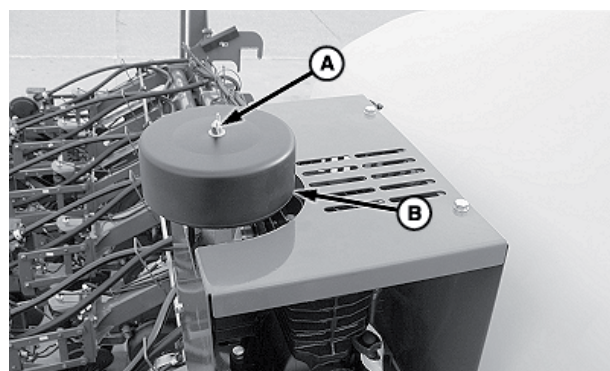
## 油圧式エアコンプレッサのフィルタの清掃または交換

**⚠ 警戒：**整備を行う前に、SCV で操作する油圧駆動コンプレッサを無効にし、トラクターをオフにします。

**重要：**エアコンプレッサの性能と寿命を維持するには、フィルタの清浄度が重要です。50 時間ごとにエアフィルタエレメントを清掃します。100 時間ごとまたは各季節の初めにエアフィルタエレメントを交換します。

1. 蝶ナットとシール座金 (A) を取り外して保管します。
  2. ウェザーシールド (B) を取り外します。
  3. フィルタエレメント (C) を取り外します。
- 重要：**フィルタを取り付ける前に、フィルタベース (D) から余分な物を完全に除去します。
4. 清掃したフィルタまたは新品のフィルタを取り付けます。
  5. 取り外したウェザーシールド、蝶ナット、およびシール座金を取り付けます。蝶ナットを締めます。

A : 蝶ナットとシール座金  
B : ウェザーシールド  
C : フィルタエレメント  
D : フィルタベース



OUO6064,00005E5 -40-10NOV11-1/1

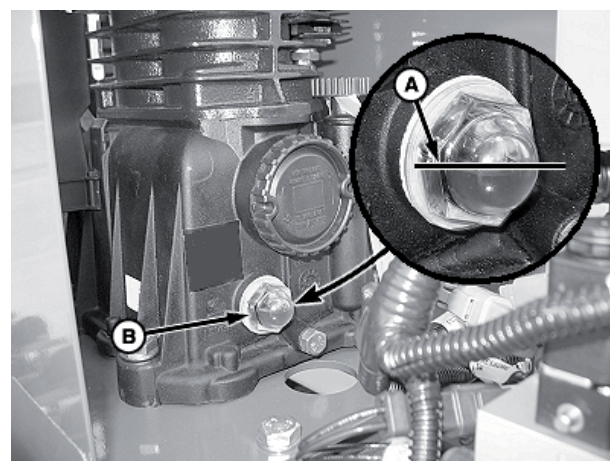
## 油圧式エアコンプレッサオイルの点検

**⚠ 警戒：**SCV で操作する油圧式エアコンプレッサを無効にし、整備を行う前にトラクターをオフにします。

**注記：**油圧式エアコンプレッサのオイルは、播種シーズン中は毎日、および各季節の初めに点検します。

正しいコンプレッサオイルレベルは点検窓 (B) の中間 (A) です。必要に応じて、オイルリザーバーに充填します。(このセクションの「油圧式エアコンプレッサオイルの充填または交換」を参照してください)。

A : 中間  
B : 点検窓



OUO6064,00006FC -40-23JAN12-1/1

## 油圧式エアコンプレッサオイルの充填または交換

**⚠ 警戒:** SCV で操作する油圧式エアコンプレッサを無効にし、整備を行う前にトラクターをオフにします。

### 油圧式エアコンプレッサオイルの充填

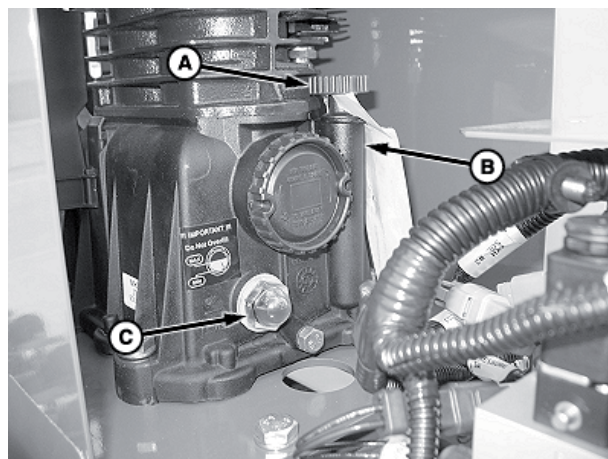
1. キャップ (A) を取り外します。

注記: ファネルを使ってコンプレッサオイルをリザーバーに追加します。

2. 点検窓 (C) の中間にオイルが達するまで、洗浄剤を含まない 30W エアコンプレッサオイルをリザーバー (B) に追加します。

3. キャップ (A) を取り付けます。

A: キャップ  
B: リザーバー  
C: 点検窓



OUC6064,00006FD -40-23JAN12-1/2

### 油圧式エアコンプレッサオイルの交換

1. ドレン中は、キャップ (A) を取り外してリザーバー (B) の通気を促進します。

2. ドレン穴 (C) の下に容器を配置します。

3. ドレンプラグ (D) を取り外して保管します。

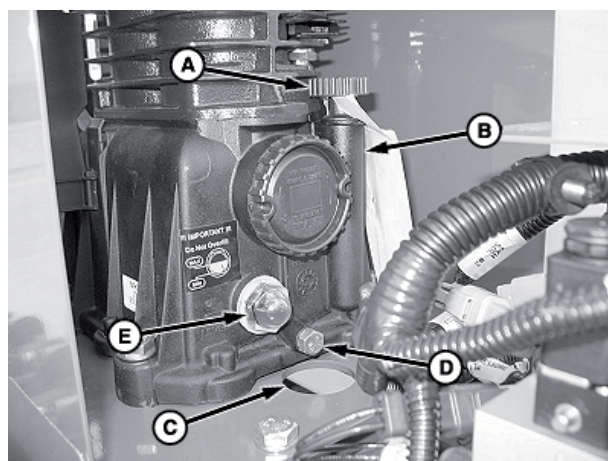
4. 取り外したドレンプラグ (D) を取り付けます。

注記: ファネルを使ってコンプレッサオイルをリザーバーに補充します。

5. 点検窓 (E) の中間にオイルが達するまで、洗浄剤を含まない 30W エアコンプレッサオイルをリザーバー (B) に追加します。

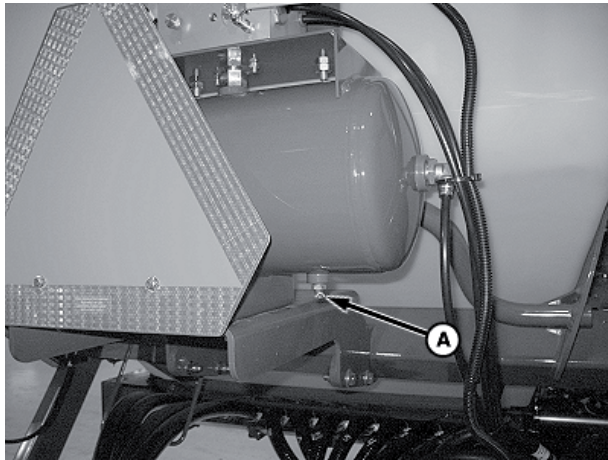
6. キャップ (A) を取り付けます。

A: キャップ  
B: リザーバー  
C: ドレン穴  
D: ドレンプラグ  
E: 点検窓

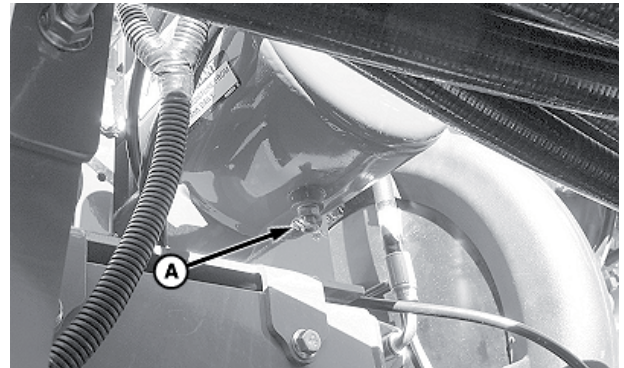


OUC6064,00006FD -40-23JAN12-2/2

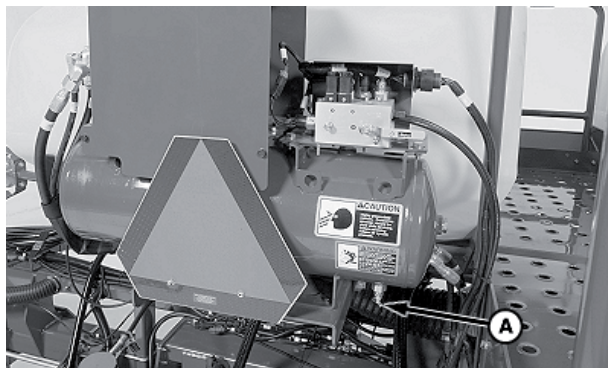
## エアタンクのエア抜き



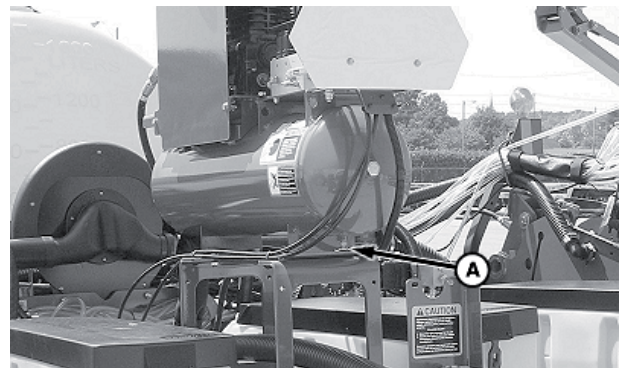
単一設定点エアタンクドレンバルブ (牽引式播種機)



単一設定点エアタンクドレンバルブ (一体型播種機)



2 設定点およびアクティブ下向き力エアタンクドレンバルブ (CCS 付き)



アクティブ下向き力エアタンクドレンバルブ (CCS なし)

### A : 水ドレンバルブ

水ドレンバルブ (A) を開けます。タンクから水がすべて抜けるまでバルブは開いたままにしておいてください。エアストレージタンクは毎日および播種機を保管する前に水抜きをしてください。

OUO6064,00005E6 -40-10NOV11-1/1

## SeedStar™ 2 診断

### コントローラのハードウェア、ソフトウェア、品番の識別

ディスプレイと各コントローラには別々のハードウェア、ソフトウェアバージョンがあります。取扱店とのご連絡には、機械のコントローラのバージョンを使用してください。ディスプレイと播種機コントローラは、共に最新バージョンのソフトウェアで更新して、最高の性能と最新の機能を使用してください。ソフトウェアの更新版は John Deere™ 取扱店からのみ入手できます。

メニュー → 播種機 ボタン → 診断 ソフトキー → Readings (読み値) タブを選択します。

上のドロップダウンボックスから **Hardware / Software** を選択します。

2 つ目のドロップダウンボックスから **Main (メイン)** または **Auxiliary (補助)** を選択し、各コントローラからのデータを見ます。Auxiliary は機械に複数のコントローラが取り付けられている場合のみ選択できます。

- ハードウェアのシリアル番号と品番が表示されます。
- シリアル番号はまたコントローラに取り付けてあるタグ (A) にもあります。
- ソフトウェアの品番とバージョン番号が表示されます。
- コントローラの総積算時間計は画面下部にあります。

#### 画面領域情報

**Planter Diagnostics** : 播種機診断

**Readings** : 読み値

**Hardware / Software** : ハードウェア/ソフトウェア

**Main** : メイン

**Auxiliary** : 補助

**Hardware Part #** : ハードウェア品番

**Planter** : 播種機

**Hardware Serial #** : ハードウェアシリアル番号

**Software Part #** : ソフトウェア品番

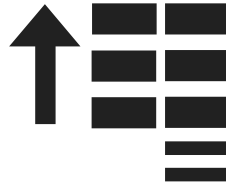
**Software Version #** : ソフトウェアバージョン番号

**Hour Meter** : 積算時間計

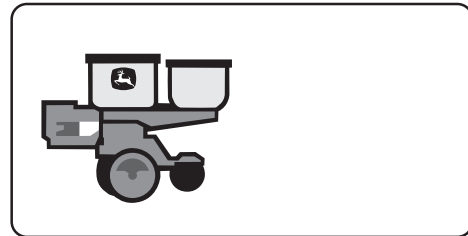
**h** : 時間

**A** : シリアルタグ

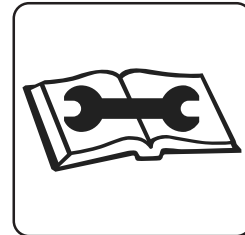
John Deere は Deere & Company の商標です。



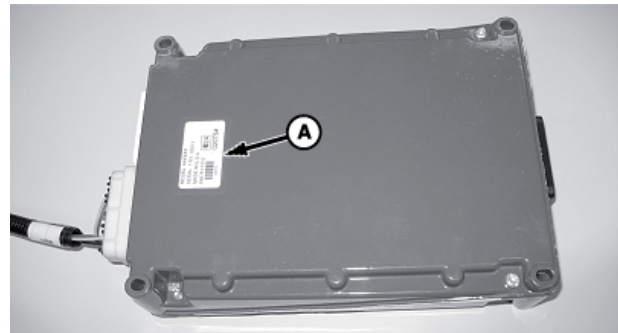
メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー



コントローラ

OUC6064,000020C -40-21JUL10-1/1

## ディスプレイのハードウェア、ソフトウェア、品番の識別

取扱店へのご連絡にディスプレイのバージョンを見つけるには、これをお使いください。

**メニュー → ディスプレイボタン → 診断ソフトキー → 読み値タブ**を選択します。

このページにはディスプレイに関するデータが表示されます。画面下部には、ソフトウェア品番、ソフトウェアバージョン番号、ハードウェア品番、ハードウェアシリアル番号があります。

ソフトウェアの更新版は John Deere™ 取扱店からのみ入手できます。

この情報のみを見るには **About** タブを選択してください。ハードウェアに関する情報は、ディスプレイの裏面にもあります。

ディスプレイの総作動時間数は画面中央に表示されます。

### 画面領域情報

**Display Diagnostics** : ディスプレイの診断

**Readings** : 読み値

**Software Part Number** : ソフトウェア品番

**Software Version Number** : ソフトウェアバージョン番号

**Hardware Part Number** : ハードウェア品番

**Hardware Serial Number** : ハードウェアシリアル番号

**Operation Hours** : 作動時間

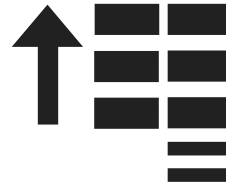
**About** : バージョン情報

**Application Software Build** : アプリケーションソフトウェアのビルド

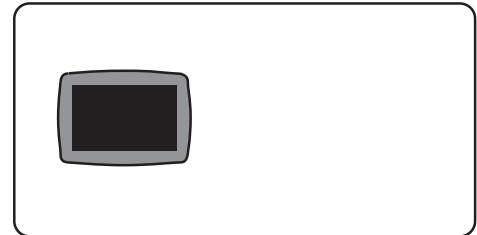
**P/N** : 品番

**S/N** : ソフトウェア番号

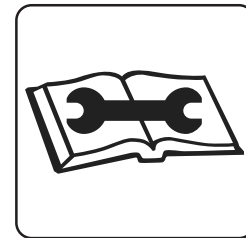
John Deere は Deere & Company の商標です。



メニュー



ディスプレイボタン



診断ソフトキー

## センサーステータス

センサー出力に問題が起きたと思われる場合にこれで診断ができます。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Readings (読み値) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Sensor/Status (センサー／ステータス)** を選択する。

機械のセンサーからの現在の読み値はそれぞれの単位と電圧レベルで示されます。

### 画面領域情報

**Planter Diagnostics** : 播種機診断

**Readings** : 読み値

**Sensor/Status** : センサー／ステータス

**Tractor Speed** : トラクター速度

**Vacuum Sensor** : 真空センサー

**Fertilizer Sensor** : 肥料センサー

**mph** : 時速 (mile)

**kph** : 時速 (km)

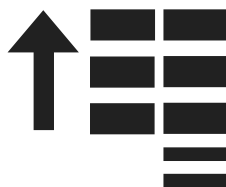
**in** : インチ

**mm** : ミリメートル

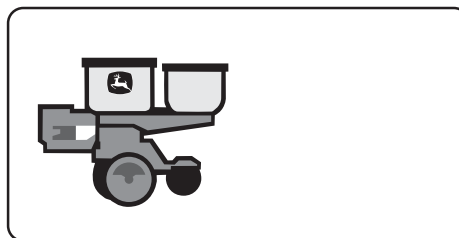
**psi** : lb/in<sup>2</sup>

**kPa** : キロパスカル

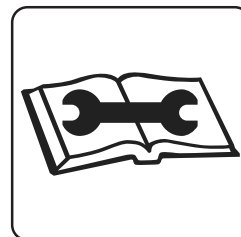
**V** : ボルト



メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー

OUO6064,000020E -40-21JUL10-1/1

## システム電圧

電源に問題があると思われる場合にはこれで診断します。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー  
→ Readings (読み値) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **System Voltages** を選択します。

機械の各種電子機器の電圧が示されます。

### 画面領域情報

**Planter Diagnostics** : 播種機診断

**Readings** : 読み値

**System Voltages** : システム電圧

**Controller Input** : コントローラ入力

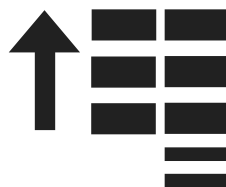
**Seed Sensor Supply** : 種子センサー電源

**Vacuum Sensor Supply** : 真空センサー電源

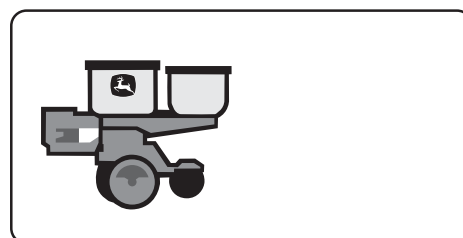
**Fertilizer Sensor Supply** : 肥料センサー電源

**Height Sensor Supply** : 高さセンサー電源

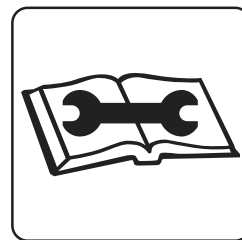
V : V



メニュー



播種機ボタン



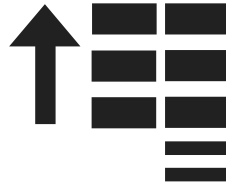
診断ソフトキー

OUC6064,000020F -40-21JUL10-1/1

## 種子チューブセンサーテスト

モニターの検出した種子センサーの識別にはこれを用います。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Tests (テスト) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Seed Tube Sensor** を選択して、動作中のセンサーを確認します。



メニュー

### 画面領域情報

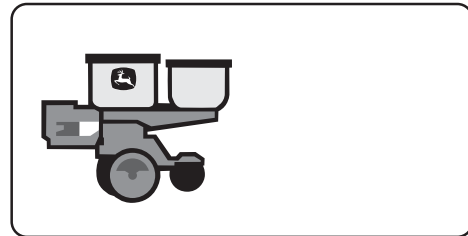
**Planter Diagnostics** : 播種機診断

**Tests** : テスト

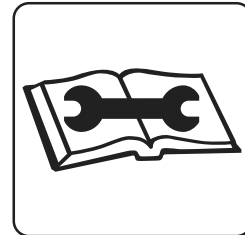
**Seed Tube Sensor** : 種子チューブセンサー

**These seed sensors are operational**: これらの種子センサーは動作中です。

**None** : なし



播種機ボタン



診断ソフトキー

OUO6064,0000210 -40-21JUL10-1/1

## 種子ドロップテスト

種子センサーが種子を正確に検出しているかのテストにこれを使用します。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Tests (テスト) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Seed Drop** を選択します。
3. **Row** 入力ボックスを選択し、観察する条ユニット番号を入力します。
4. **Reset (リセット)** ボタンを選択し、カウンターをゼロに戻します。すべてのカウンターをクリアするには、**Reset All Rows** を選択してください。
5. 入力ボックスに入力した番号と同じ条ユニット番号を探します。
6. 種子チューブの開口部にアクセスするために条ユニットメーターを取り外します。
7. 決められた数の種子を種子チューブから 1 つずつ落とします。
8. モニター上のカウントを見て、落とした種子数と同じ値かどうか確認します。

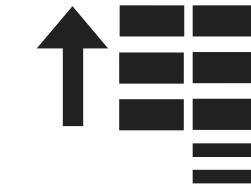
値が大きく異なる場合は、配線を点検し、センサーを清掃または交換します。

### 画面領域情報

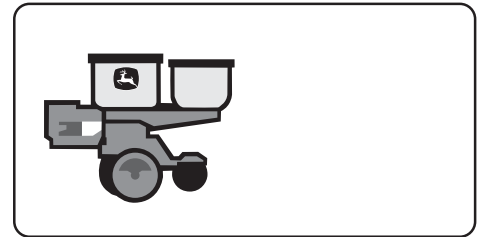
**Planter Diagnostics** : 播種機診断

**Tests** : テスト

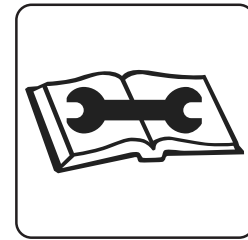
**Seed Drop** : 種子ドロップ



メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー

**Row** : 条

**Count** : カウント

**Reset** : リセット

**Reset All Rows** : すべての条をリセット

OU06064,0000211 -40-21JUL10-1/1

## 定周期種子ドロップテスト

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Tests (テスト) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Timed Seed Drop** を選択します。
3. **Row** 入力ボックスを選択し、観察する条ユニット番号を入力します。
4. **Time** 入力ボックスを選択し、テストを実行する秒数を入力します。
5. 希望の速度を選択し、**Start** ボタンを選択します。
6. 時間はゼロまでカウントダウンされ、テストが終了します。時間がゼロになる前にテストを停止する場合は、**Stop** ボタンを選択します。
7. 画面上の種子カウントを観察します。

### 画面領域情報

**Planter Diagnostics** : 播種機診断

**Tests** : テスト

**Timed Seed Drop** : 定周期種子ドロップ

**Start** : 開始

**Stop** : 停止

**Row** : 条

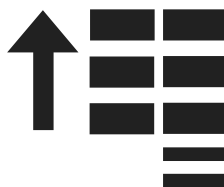
**Count** : カウント

**mph** : 時速 (マイル)

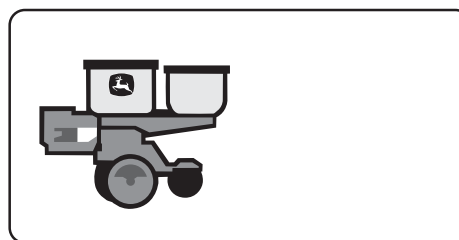
**kph** : 時速 (km)

**Time** : 時間

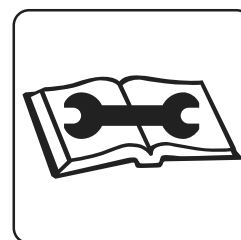
**sec** : 秒



メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー

OUO6064,0000212 -40-21JUL10-1/1

## 真空センサー

正しいセンサーの接続と較正の確認に使用します。

1. 真空配線が正しく接続されていることを確認します。

使用する真空センサーが 1 つだけの場合は、左の真空配線 (LEFT VAC) に接続する必要があります。

2. 真空ホースが正しく接続されていることを確認します。

ホースを P2 ポート (A) に接続します。

3. センサーと真空メーター間のホースの空気漏れを点検します。
4. トラクターのキーを切ります。キーを ACC (アクセサリ) に入れます。
5. 構成する真空センサーの数が正しいことを確認します。

メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Sensor (センサー) タブ → Vacuum (真空) ドロップダウンを選択します。選択されているセンサー数は機械上にあるセンサーの数と一致する必要があります。

6. Sensor (センサー) ドロップダウンを選択し、各センサーをひとつずつ選択する。Cal Value を選択し、5.66 (ヤード・ポンド法) または 143.76 (メートル法) を入力します。
7. 各センサーを選択し、センサーのゼロ調整ボタンを選択します。
8. 電圧が正しいことを確認します。

診断ソフトキー → 読み値タブ → System Voltages (システム電圧) ドロップダウンを選択します。

- コントローラ入力値は必ず 11 VDC 以上。
- 真空センサー電源値は 8.0 VDC。
- 電圧がゼロの場合は、配線を点検してください。

### 画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成

Sensor : センサー

Vacuum : 真空

Sensors : センサー

Sensor : センサー

Cal Value : 較正值

V in : 真空のインチ値

Planter Diagnostics : 播種機診断

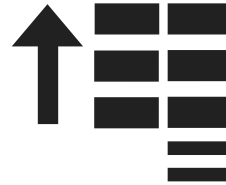
Readings : 読み値

System Voltages : システム電圧

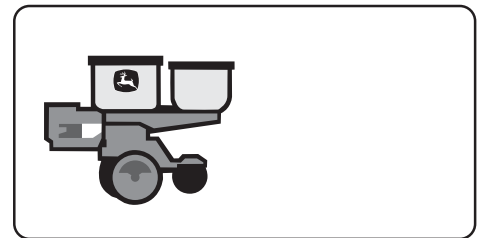
Controller Input : コントローラ入力

Vacuum Sensor Supply : 真空センサー電源

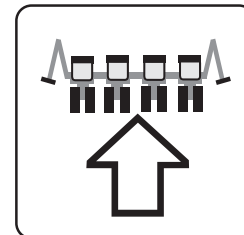
V : V



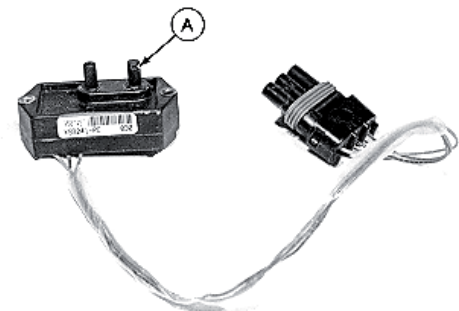
メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー



A : P2 ポート

## 液体肥料センサー

正しいセンサーの接続と校正の確認に使用します。

1. トラクターのキーを切ります。キーを ACC に入れます。
2. センサーの配線が適切に接続されていることを確認します。

使用するセンサーが 1 つだけの場合は、LEFT FERT というラベルの付いた線に接続する必要があります。

3. センサーの数が正しく選択されていることを確認します。

メニュー → 播種機 ボタン → 構成 ソフトキー → Sensor (センサー) タブ → Fertilizer (施肥) ドロップダウンを選択します。

選択されている**センサー数**は機械上にあるセンサーの数と一致する必要があります。

**Sensor** ドロップダウンを選択し、各センサーを 1 つずつ選択します。**Cal Value** を選択し、37.50 (ヤード・ポンド法) または 258.55 (メートル法) を入力します。

4. 施肥システムにたまっている圧力を解除します。各センサーを選択し、**センサーのゼロ調整**ボタンを選択します。

5. 電圧が正しいことを確認します。

診断ソフトキー → 読み値タブ → **System Voltages** (システム電圧) ドロップダウンを選択します。

- コントローラ入力値は必ず 11 VDC 以上。
- 肥料センサー電源値は 8.0 VDC。
- 電圧がゼロの場合は、配線を点検してください。

### 画面領域情報

**Planter Configuration** : 播種機構成

**Sensor** : センサー

**Fertilizer** : 肥料

**Sensors** : センサー

**Sensor** : センサー

**Cal Value** : 較正值

**Pressure** : 圧力

**Planter Diagnostics** : 播種機診断

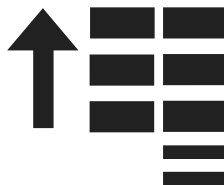
**Readings** : 読み値

**System Voltages** : システム電圧

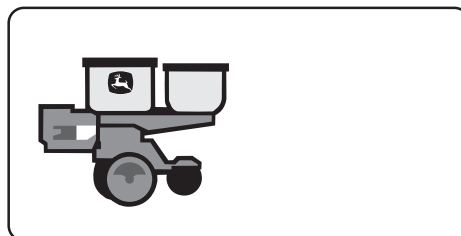
**Controller Input** : コントローラ入力

**Fertilizer Sensor Supply** : 肥料センサー電源

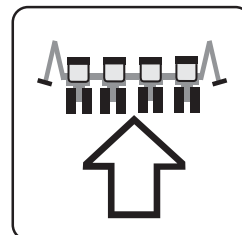
**V** : V



メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー

## RowCommand™ の SeedStar™ 2 診断

### EPM ステータス

機械の EPM のステータスのチェックにはこれを使用します。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Readings (読み値) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **EPM Status** を選択して動作中の EPM を確認します。すべての EPM はオンラインまたはアクティブとして表示されます。緑のボックスは真、赤のボックスは偽を意味します。
3. ドロップダウンを選択して EPM の各入力カステータスを表示するか、Status All を選択してすべてのステータスを表示します。

画面領域情報

**Planter Diagnostics** : 播種機診断

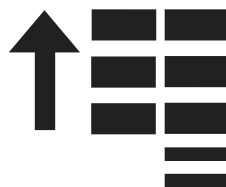
**Readings** : 読み値

**EPM Status** : EPM ステータス

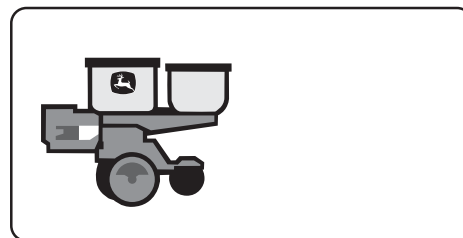
**Online** : オンライン

**Active** : アクティブ

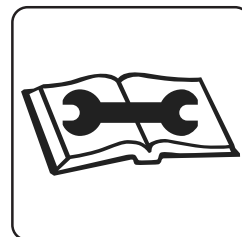
**Status All** : すべてのステータス



メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー

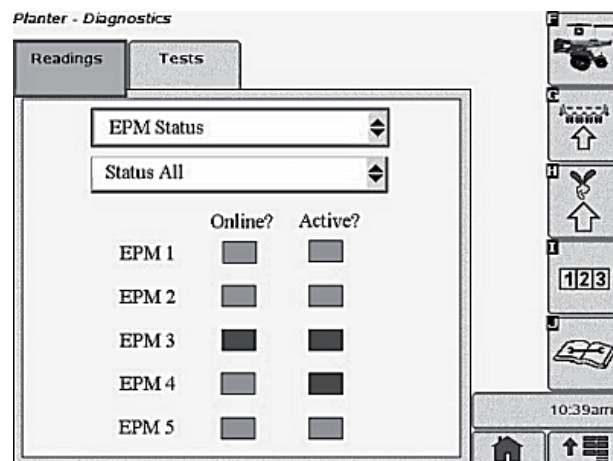
OOU6064,0000215 -40-21JUL10-1/4

### EPM ステータスサマリーページ

この画面では、現在の条設定に必要な各 EPM の現在のステータスを一覧できます。

EPM がオンラインの場合は、ステータスボックスは緑になります。オンラインでない場合は、ステータスボックスは赤です。

EPM がアクティブの場合は、ステータスボックスは緑です。アクティブではない場合は、ステータスボックスは赤です。

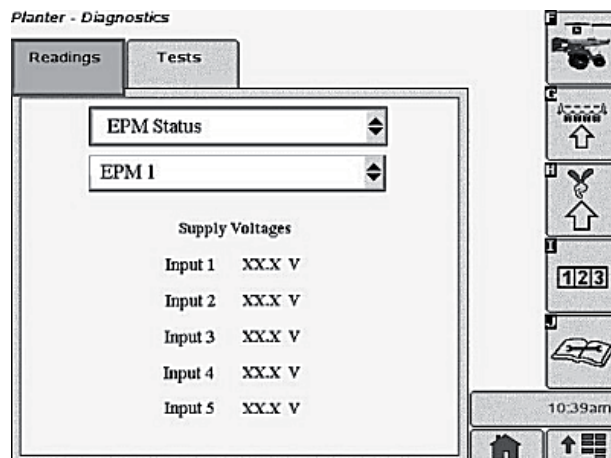


次のページへ

OOU6064,0000215 -40-21JUL10-2/4

個々の EPM ステータスページ。

この画面では EPM への各電源入力からの電圧読み値を、約 3 秒間の平均として一覧表示します。3 秒間の間にデバイスから読み値が得られないと、「—」が表示されます。



OUO6064,0000215 -40-21JUL10-3/4

この画面は、オペレータが診断画面で「Tests (テスト)」タブを選択し、EPM 出力のある場合に表示されます。

ドライバーステータス CAN メッセージから得られるステータス情報が表示されます。

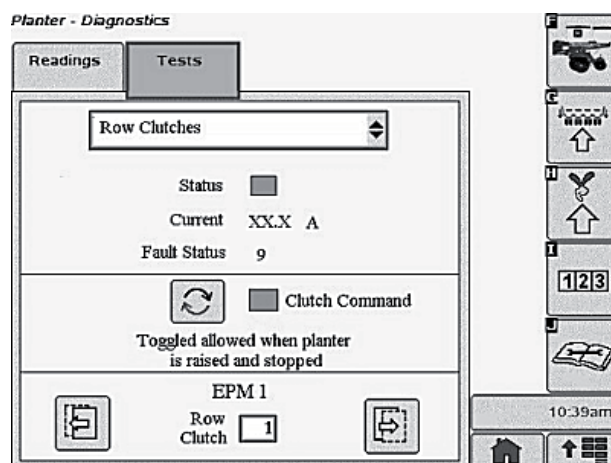
ドライバ出力モニターがオンの場合は、ステータスボックスは緑になります。

ドライバ出力モニターがオフの場合は、ステータスボックスは赤になります。

ページ中央のボタンは、播種機が停止していて上昇済みの場合に条をオンまたはオフにするのに使用します。

下部の前後向きの矢印は条クラッチの選択に使用します。

特定の RowCommand™ クラッチは条番号を入力して選択します。



OUO6064,0000215 -40-21JUL10-4/4

## 条クラッチ

モニターの検出した条クラッチの識別にこれを使用します。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Tests (テスト) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Row Clutches** を選択して、各条クラッチのステータスを確認します。緑のボックスは真、赤のボックスは偽を意味します。
3. クラッチコマンドを有効にするには切り替えアイコンを選択します。緑のボックスは真、赤のボックスは偽を意味します。
4. Row Clutch 入力ボックスを選択し、希望の条クラッチを入力して表示するか、次のページアイコンまたは前ページアイコンを押して移動します。

### 画面領域情報

**Planter Diagnostics** : 播種機診断

**Tests** : テスト

**Row Clutches** : 条クラッチ

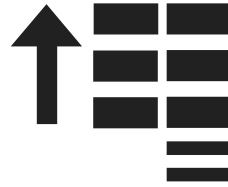
**Status** : ステータス

**Current** : 現在

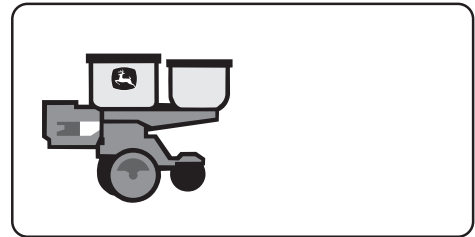
**Fault Status** : 故障ステータス

**Clutch Command** : クラッチコマンド

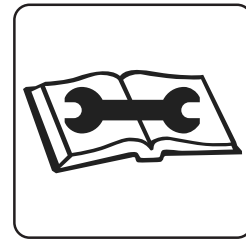
**Row Clutch** : 条クラッチ



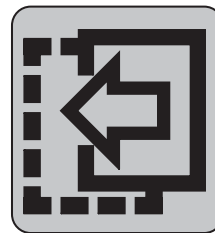
メニュー



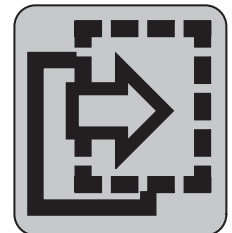
播種機ボタン



診断ソフトキー



前ページ



次のページ



切り替え

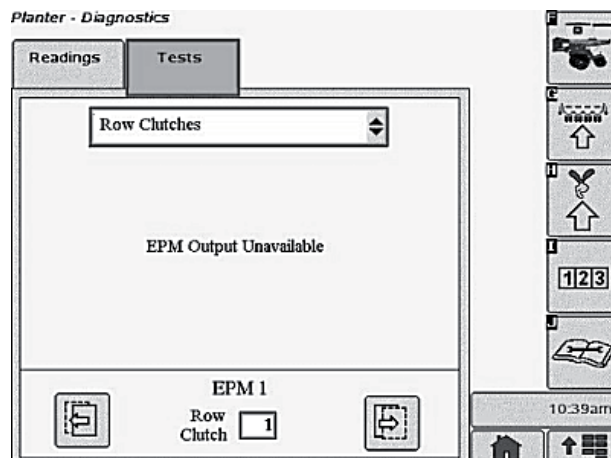
次のページへ

OOU6064,0000216 -40-21JUL10-1/2

## 条クラッチ診断テスト

この画面は、オペレータが診断画面で「Tests (テスト)」タブを選択したときに、次のいずれかの理由で EPM が使用できないと表示されます。

- EPM がオフライン
- EPM が通信していない
- EPM 入力電圧が範囲外



OUO6064,0000216 -40-21JUL10-2/2

## 条クラッチセルフテスト

モニターの検出した動作中の条クラッチの識別にこれを使用します。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Tests (テスト) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Row Clutches Self Test** を選択して、各条クラッチのステータスを確認します。
3. Perform Self Test ボタンを選択すると、システムは条クラッチのセルフテストを実行します。

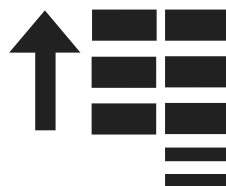
## 画面領域情報

**Planter Diagnostics** : 播種機診断

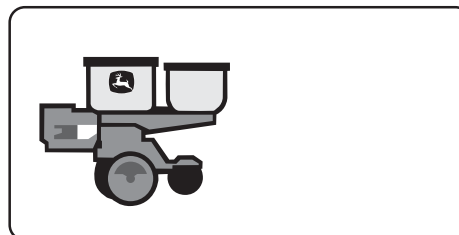
**Tests** : テスト

**Row Clutches Self Test** : 条クラッチセルフテスト

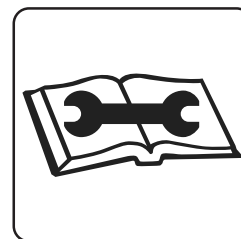
**Perform Self Test** : セルフテストの実行



メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー

次のページへ

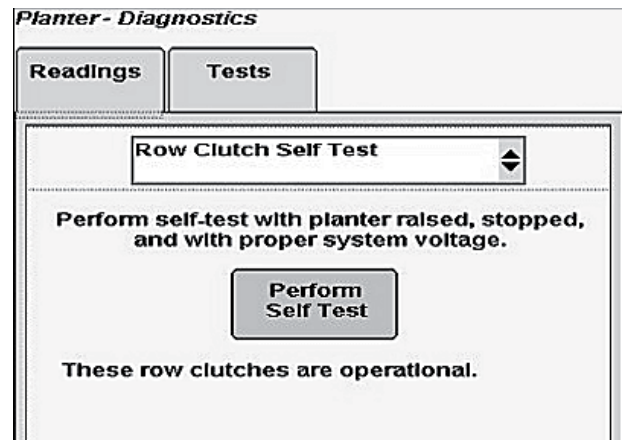
OUO6064,0000217 -40-21JUL10-1/2

注記：播種機が高さ設定点を超えて上昇していない限り、診断用タブに「Perform Self-test (セルフテストの実行)」アイコンは表示されません。

診断中の条クラッチ診断セルフテスト。

播種機が高さ設定点を超えて上昇、停止していて、適切なシステム電圧があれば、セルフテストを実行してください。

セルフテストボタンを押すと、画面には「These row clutches are operational (次の条クラッチは動作中です)」というメッセージとリストが表示されます。



OUC6064,0000217 -40-21JUL10-2/2

## バリアブルレートドライブ用の SeedStar™ 2 診断

### 種子メーターの回転

このテストを使用すると、圃場で機械を牽引せずにドリルシャフトとメーターの回転を確認できます。このテスト中、播種機は静止しています。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Tests (テスト) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Rotate Meters** を選択します。
3. **Motor Selection** 入力ボックスを選択し、回転させる任意のモーターまたは All を選択します。
4. この機能の動作には次の各項が必要です。
  - 播種機が展開されている。
  - 播種機が上昇済み位置にある。
  - 播種機が静止している。
  - バリアブルレート油圧装置がアクティブな状態にある。

メーター回転ボタンを選択します。メーターの回転が停止すると音がして知らせます。アイコンを押すたびにメーターは約半回転します。メーターが回転しない場合は警告画面が表示されます。

「種子メーターの回転」機能は播種機メイン実行ページからアクセスできます。

#### 画面領域情報

**Planter Diagnostics** : 播種機診断

**Tests** : テスト

**Rotate Meters** : メーター回転

**Motor Selection** : モーター選択

**All** : すべて

**Ground Speed** : 対地速度

**mph** : 時速 (mile)

**kph** : 時速 (km)

**Wheel Sensor** : ホイールセンサー

**Active** : アクティブ

**Inactive** : アクティブではない

**Planter Position** : 播種機の位置

**Up** : 上

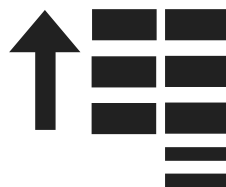
**Down** : 下

**Motor** : モーター

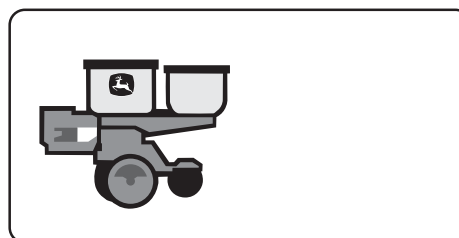
**Target rpm** : 目標回転数

**Actual rpm** : 実際の回転数

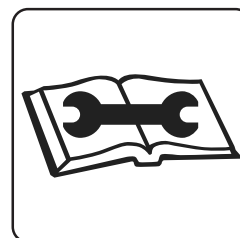
**Valve%** : バルブ割合 (%)



メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー



メーター回転ボタン

OUO6064,0000218 -40-21JUL10-1/1

## バリアブルレートドライブシステムの構成部品の アクティビティ

Variable Rate Drive Data 画面は VRD 問題の診断に最善なただ 1 つの情報源です。VRD システムの動作には次の各項が必要です。

- 目標種子密度が入力され「オン」になっている。
- VRD 作動油が最高速度で途切れずに流れている。
- 播種機が展開されており、播種高さまで下降済み。
- 高さセンサーが校正され、「Planter Position」が「Down」となっている。
- 播種機が播種速度で前進している。
- 「Ground Speed」が対地速度を示している。
- 「Wheel Sensor」が「Active」を示している。

注記: Target RPM (目標とする回転数) が CAL となっている場合は、VRD をアクティブにした状態で機械を圃場で短距離走行する。これでモーターが校正されます。

1. **メニュー** → **播種機ボタン** → **診断ソフトキー** → **Readings (読み値)** タブを選択します。

2. ドロップダウンボックスから **VRD Data** を選択します。

VRD 構成部品のステータスとアクティビティが表示されます。

### 画面領域情報

**Planter Diagnostics** : 播種機診断

**Readings** : 読み値

**Variable Rate Drive Data** : バリアブルレートドライブデータ

**Target Population** : 目標種子密度

**seeds/ac** : 種子数/エーカー

**seeds/ha** : 種子数/ヘクタール

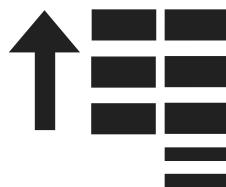
**Ground Speed** : 対地速度

**mph** : 時速 (mile)

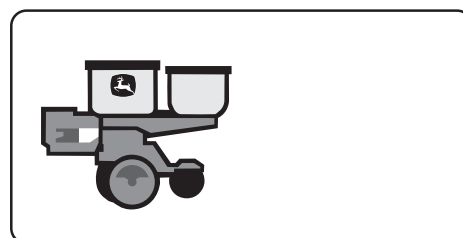
**kph** : 時速 (km)

**Wheel Sensor** : ホイールセンサー

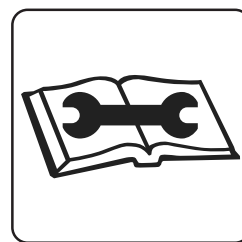
**Active** : アクティブ



メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー

**Inactive** : アクティブではない  
**Planter Position** : 播種機の位置  
**Up** : 上  
**Down** : 下  
**Motor** : モーター  
**Target rpm** : 目標回転数  
**Actual rpm** : 実際の回転数  
**Valve%** : バルブ割合 (%)  
**Left** : 左  
**Right** : 右  
**Open** : 開  
**Closed** : 閉

OUC6064,0000219 -40-21JUL10-1/1

## VRD イベントログ

これを使用して、一定期間のイベント中のシステムアクティビティを記録します。取扱店はこの記録を使用してイベントの原因を診断します。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Tests (テスト) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **VRD Event Log** を選択します。
3. イベントログをすべてクリアするには「Zero (ゼロ)」ボタンを選択します。
4. **Start (開始)** ボタンを選択し、新しいイベントログを開始する。
5. **Event Log** ボタンを選択して、保存されているイベントログデータを表示します。
6. **前のページ** または **次のページ** ボタンを選択して他のページを表示するか、**Go to Page (指定のページへ進む)** 入力ボックスを選択して特定のページ番号を入力します。

### 画面領域情報

#### Planter Diagnostics : 播種機診断

Tests : テスト

Clear all event logs : イベントログをすべてクリアする

Start new event log : 新しいイベントログを開始

Start : 開始

Stop : 停止

Event log : イベントログ

Hour Meter : 積算時間計

Ground Speed : 対地速度

Wheel Sensor : ホイールセンサー

Active : アクティブ

Inactive : アクティブではない

Planter Position : 播種機の位置

Motor : モーター

Target rpm : 目標回転数

Actual rpm : 実際の回転数

Valve% : バルブ割合 (%)

Target : 目標

Seeds : 種子

ac : エーカー

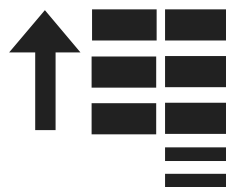
ha : ヘクタール

Left : 左

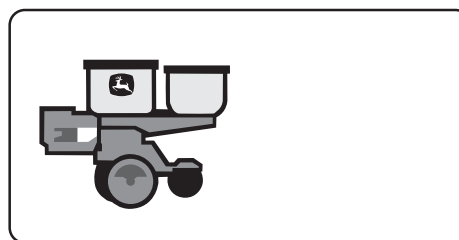
Right : 右

Open : 開

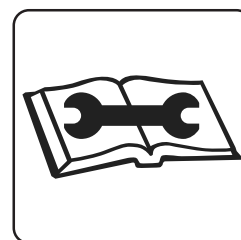
Closed : 閉



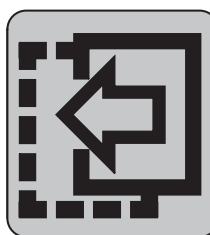
メニュー



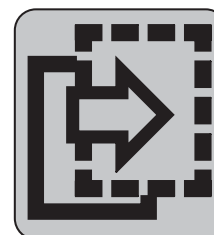
播種機ボタン



診断ソフトキー



前ページ



次のページ



クラッチ

## VRD モーター／バルブのエア抜き

VRD 油圧系統からのエア抜きに使用します。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Tests (テスト) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **VRD Motor/Valve Flush** を選択します。
3. **Flush Time** 入力ボックスを選択し、1、2、または 3 秒を入力します。
4. 時速 4 km (2 mph) を超える速度で播種します。

モーターは表示の時間だけ動作して、油圧系統からエア抜きします。

### 画面領域情報

**Planter Diagnostics** : 播種機診断

**Tests** : テスト

**VRD Motor/Valve Flush**: バリアブルレートドライブモーター／バルブのエア抜き

**Ground Speed** : 対地速度

**mph** : 時速 (mile)

**kph** : 時速 (km)

**Flush Time** : フラッシュ時間

**secs** : 秒

**Flush RPM** : フラッシュ回転数 (rpm)

**Motor** : モーター

**Quick Start** : クイックスタート

**Auto** : 自動

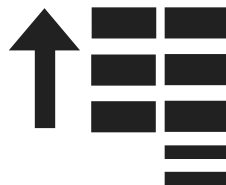
**Manual** : マニュアル

**Speed must be greater than 4 kmh (2 mph)** :

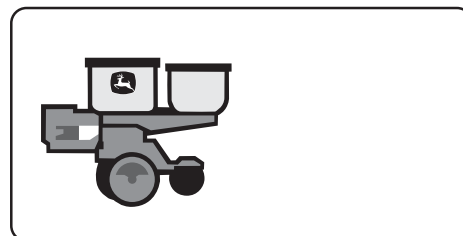
時速 4 km (2 mph) を上回る速度が必要

**speed needs to be increased** : 速度を増加してください

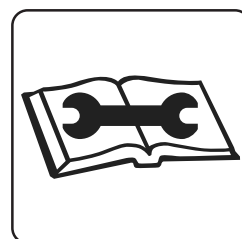
**Value out of range** : 値は範囲外



メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー

## SeedStar™ XP 診断

### ライドダイナミクスセンサーでの診断

**重要：**センサーノードハーネスの接続を外す前にシステムの電源を切ってください。

この画面を使用して、すべての条のライドダイナミクスセンサーデータを1つの画面でモニターします。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Readings (読み値) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから Ride Dynamics (ライドダイナミクス) を選択します。

機械のライドクオリティセンサーのパーセンテージが表示されます。センサーがあってもデータが届いていない場合は、ダッシュ「--」が表示されます。

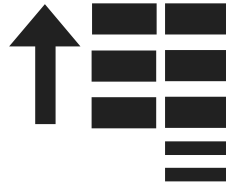
#### 画面領域情報

**Planter Diagnostics：**播種機診断

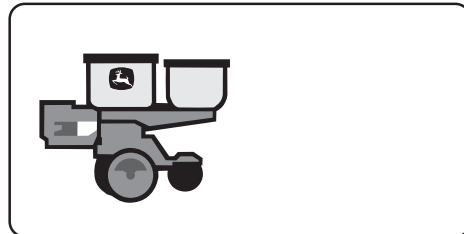
**Readings：**読み値

**Ride Quality Sensor：**ライドクオリティセンサー

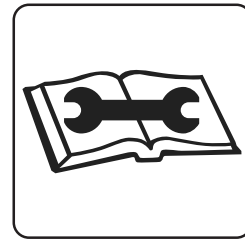
**%：**パーセンテージ



メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー

OUO6064,000021C -40-28JUL10-1/1

## 下向き力センサー診断

**重要：**センサーノードハーネスの接続を外す前にシステムの電源を切ってください。

この画面を使用して、すべての条の下向き力センサーデータを 1 つの画面でモニターします。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Readings (読み値) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Down Force** を選択します。

機械の下向き力センサーのゲージホイール負荷が、ポンドまたはニュートンで表示されます。センサーがあってもデータが届いていない場合は、ダッシュ「--」が表示されます。

### 画面領域情報

**Planter Diagnostics：**播種機診断

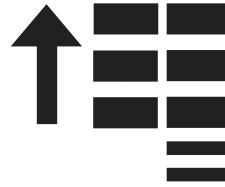
**Readings：**読み値

**PDF Pressure Sensor：**PDF 圧力センサー

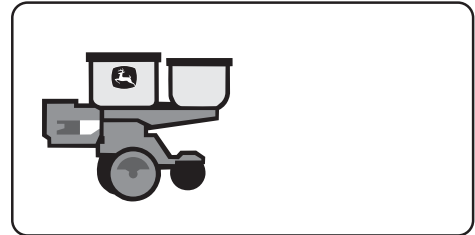
**Down Force Sensor：**下向き力センサー

**lbs：**ポンド

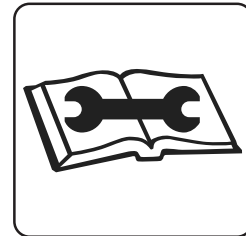
**N：**ニュートン



メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー

OUO6064,000021D -40-28JUL10-1/1

## 診断コード

診断コードは訓練を受けた技術要員のみがアクセスしてください。  
John Deere 取扱店にお問い合わせください。

OUO6064,000021E -40-21JUL10-1/1

## トラブルシューティング

### SeedStar™ 2 と SeedStar™ XP のトラブルシューティング

SeedStar™ 2 と SeedStar™ XP モニタリングシステムにはさまざまなセルフテスト、診断画面、診断テスト、注意、警告画

面が用意されており、オペレータや取扱店の技術要員が潜在的な問題の原因を特定する際に役立ちます。

警告画面や診断手順を理解して (このマニュアルの「警告画面」、「診断」の各セクション参照)、John Deere™ 取扱店に問い合わせる前にこのセクションの基本的なトラブルシューティングの手順を実行してください。

OUO6064,0000220 -40-29JUL10-1/1

### GreenStar™ ディスプレイのトラブルシューティング

| 兆候             | 問題                                                           | 解決方法                                         |
|----------------|--------------------------------------------------------------|----------------------------------------------|
| 画面が読めない。       | コントラストの設定不良。                                                 | コントラストを調整する。                                 |
|                | 画面のバックライトレベルが低すぎる。                                           | バックライト調整を上げる。                                |
| 正しくない速度が表示される。 | 較正不良。                                                        | 正しいレーダー較正值を入力するか、122 m (400 ft) のコースで再度較正する。 |
|                | 測定単位の設定不良。                                                   | 正しい単位を設定する。                                  |
|                | 速度読み値がふらつく。                                                  | レーダーの取り付けが緩いか振動している。                         |
| レーダー速度読み値がない。  | 較正值が入力されていない。                                                | レーダーを較正する。                                   |
|                | 風が強い、またはほこりっぽい気象条件。                                          | 速度情報源を変更する。                                  |
| レーダー較正值がない。    | 工場取り付けのレーダーが装備された 7000、8000、9000 シリーズ以降のトラクターに取り付けられたディスプレイ。 | トラクターのオペレータマニュアルに従ってレーダーを較正する。               |

OUO6074,000106C -40-11OCT07-1/1

## SeedStar™ 2 のトラブルシューティング

| 兆候                                                         | 問題                             | 解決方法                                                                                                                                                                                                                                                              |
|------------------------------------------------------------|--------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 播種機アイコンがメインメニューに表示されない。                                    | コントローラが CAN バス上で通信していない。       | メインメニューを選択し、メッセージセンターを選択し、コントロールユニット情報ボタンを選択する。ドロップダウンボックスから実装 CAN を選択する。コントロールユニット PM1 (0xC0) と PA1 (0xC1) を探す。どちらのアドレスも見つからない場合は、播種機コントローラは CAN バス上で通信していない。ECU の電源、ECU のアース、トラクター背面と播種機コントローラの 9 ピンコネクタで CAN 高と CAN 低をチェックする。(これらの接続の場所を見つけるにはサービスアドバイザを使用する)。 |
| 警告 : Verify power on pins 1 and 3. (ピン 1 と 3 で電源を確認してください) | 機械に VRD が装備されていない。             | 機械に VRD が装備されていない場合、駆動源を変更する。(「セットアップ: 初期システム構成」セクションの「播種機駆動源の構成」を参照)。                                                                                                                                                                                            |
|                                                            | 機械には VRD が装備されている。             | ISO カブラーのピン 1 と 3 で 12 V の電源をチェックする。                                                                                                                                                                                                                              |
| 真空読み値がない。                                                  | 配線不良。                          | ワイヤハーネスを点検し、修理する。                                                                                                                                                                                                                                                 |
|                                                            | 真空ブロワ不作動。                      | 真空ブロワモーターを起動する。                                                                                                                                                                                                                                                   |
|                                                            | 真空ラインがセンサーの間違った管継手にある。         | センサー P2 管継手に真空ラインを取り付ける。                                                                                                                                                                                                                                          |
|                                                            | 播種機構成不良。                       | 真空センサーの正しい数を入力する。(「セットアップ: 初期システム構成」セクションの「真空センサー」参照)。                                                                                                                                                                                                            |
|                                                            | 真空セクションが実行画面に表示されない。           | 真空センサーの正しい数を入力する。(「セットアップ: 初期システム構成」セクションの「真空センサー」参照)。                                                                                                                                                                                                            |
|                                                            | センサーが間違ったワイヤハーネスのリード線に接続されている。 | 使用する真空センサーが 1 つだけの場合は、LEFT VACUUM のラベルの付いた配線に正しく接続する。                                                                                                                                                                                                             |
|                                                            | 真空読み値不良。                       | 真空ブロワモーターを停止し、センサーのゼロ点調整をする。(「セットアップ: 初期システム構成」セクションの「真空センサー」参照)。                                                                                                                                                                                                 |
| 真空読み値不良。                                                   | 真空センサーが較正されていない。               | 正しい較正值、5.66 (英国単位) または 143.76 (メートル法) を入力する。(「診断」セクションの「真空センサー」参照)。                                                                                                                                                                                               |
|                                                            | 較正值不良。                         | 正しい較正值、5.66 (英国単位) または 143.76 (メートル法) を入力する。(「診断」セクションの「真空センサー」参照)。                                                                                                                                                                                               |
|                                                            | 真空センサー故障。                      | センサーを交換する。                                                                                                                                                                                                                                                        |

次のページへ

OUO6064,000018B -40-29JUL10-1/4

| 兆候                  | 問題                                     | 解決方法                                                                          |
|---------------------|----------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------|
| 高いまたは低い種子密度の読み値がない。 | 種子チューブセンサーが汚れている。                      | センサーを清掃する。(「種子チューブセンサー」セクション参照)。                                              |
|                     | レーダー速度なし。                              | レーダーまたは他の速度情報源を接続、校正する。                                                       |
|                     | 種子センサーがオフ。                             | スプリットローオプションをオフにする。(「セットアップ：初期システム構成」セクションの「フレーム、スプリットロー、駆動切断警告の構成」参照)。       |
|                     | ワイヤハーネス接続不良。                           | ワイヤハーネスの接続を点検する。<br><br>ワイヤハーネスの接続を正しくする。技術マニュアル TM111219 参照。                 |
| 種子密度読み値不良。          | 種子チューブセンサーが汚れている。                      | センサーを清掃する。(「種子チューブセンサー」セクション参照)。                                              |
|                     | 条間隔不良。                                 | 正しい条間隔を入力する。(「セットアップ：初期システム構成」セクションの「フレーム、スプリットロー、駆動切断警告の構成」参照)。              |
|                     | 速度読み値不良。                               | 正しいレーダー校正を入力するか、レーダーをトラブルシューティングする。                                           |
|                     | 風やほこりが強い気象。                            | レーダー以外の速度情報源に変更する。(「セットアップ：初期システム構成」セクションの「対地速度情報源」参照)。                       |
|                     | 単位不良。                                  | 正しい単位を入力する。(「モニターの構成」セクションの「言語と単位の構成」参照)。                                     |
|                     | 速度の読み値が高すぎる。                           | 上記の wrong speed reading (不正速度読み値) 参照。                                         |
|                     | センサーの能力を超えるレートで播種。                     | AccuCount™ センサーを取り付けるか、Population Adjust (種子密度の調整) を使用する。                     |
|                     | ヒルドロップコットン (Hill-Drop cotton) で播種している。 | 複数の種子が同時に種子センサーを通過する。                                                         |
|                     | 種子密度の調整値の設定不良。                         | 実際に圃場で播かれた種子密度を確認する。種子密度の読み値と比較する。必要に応じて種子密度の調整 (Population Adjust) の設定を調整する。 |
| 次のページへ              |                                        | OOU6064.000018B -40-29JUL10-2/4                                               |

## トラブルシューティング

| 兆候             | 問題                             | 解決方法                                                               |
|----------------|--------------------------------|--------------------------------------------------------------------|
| 条故障警告。         | メーターが播種していない。                  | 種子ホッパーが空なので種子を入れる。                                                 |
|                | ハーネスの不具合。                      | ハーネスと接続を点検する。                                                      |
|                | 岩石の多い 土壌での播種。                  | 種子がディスクから飛ばされているので、条ユニット下向き力を調整する。                                 |
|                | 種子チューブセンサーが汚れている。              | センサーを清掃する。(「種子チューブセンサー」セクション参照)。                                   |
|                | CCS システムが詰まっているか、つながっている。      | 詰まりやつながりを取り去る。播種機のオペータマニュアル参照。必要に応じて CCS 圧力を調整する。                  |
| 面積の読み値不良。      | 播種機幅が正しくない。                    | 正しい播種機幅を入力する。(「セットアップ: 初期システム構成」セクションの「フレーム、スプリットロー、駆動切断警告の構成」参照)。 |
|                | 半幅または 1/3 幅切断がオン。              | 切断機能を使用する際は「Reduce Area by these Rows (これらの条で面積を減らす)」を選択する。        |
|                | レーダー不良。                        | レーダーの較正を正すか、レーダーをトラブルシューティングする。                                    |
| 播種機モニター読み値がない。 | 電氣的接続不良。                       | トラクターのヒューズを点検する。後部トラクターコネクタの裏の接続を点検する。                             |
| 液体肥料読み値がない。    | 圧力がかかっていない。                    | 播種機を前進させ、ポンプがブライムされていることを確認する。                                     |
|                | 播種機オプション不良。                    | 肥料センサーの正しい番号を入力する。(「セットアップ: 初期システム構成」の「液体肥料センサー」参照)。               |
|                | センサーが間違ったワイヤハーネスのリード線に接続されている。 | 液体センサーが 1 つだけ使用されている場合は、これは必ず LEFT FERT のラベルの付いた線に接続する。            |
|                | 配線不良。                          | ワイヤハーネスを点検し、修理する。                                                  |

次のページへ

OUO6064,000018B -40-29JUL10-3/4

## トラブルシューティング

| 兆候         | 問題          | 解決方法                                                                    |
|------------|-------------|-------------------------------------------------------------------------|
| 液体肥料読み値不良。 | 較正值不良。      | 較正值、37.50 (ヤード・ポンド法) または 258.55 (メートル法) を入力する。(「診断」セクションの「液体肥料センサー」参照)。 |
|            | ゼロ値の誤り。     | 肥料マニホールドに捉えられた空気を抜く。センサーのゼロ調整をする。(「セットアップ：初期システム構成」セクションの「液体肥料センサー」参照)。 |
|            | 液体肥料センサー不良。 | センサーを交換する。                                                              |
|            | センサーの詰まり。   | センサーを取り外し、ぬるま湯ですすぐ。センサーの清掃中は固いものを差し込まない。センサーユニットに損傷が起こる可能性がある。          |

OUO6064,000018B -40-29JUL10-4/4

## バリエブルレートドライブのトラブルシューティング

| 兆候                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               | 問題                                                               | 解決方法                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <p><b>警告：</b> Verify power on pins 1 and 3. (ピン 1 と 3 で電源を確認してください)</p> <p><b>警告画面：</b> Motor 1, 2 disabled. (モーター 1 と 2 は無効です) Drive failed to respond. (駆動装置が応答しません) Verify hydraulic power. (油圧動力を確認してください) Check operator's manual. (オペレータマニュアルで確認してください)</p> <p>注記：この警告は、モーター回転数が 18 rpm を超えているはずなのにモーターが回転しない場合に発生します。</p> | <p>ISO カプラーのピン 1 と 3 に電源の 12 V が出していない。</p> <p>油圧またはオイル流がない。</p> | <p>ピン 1 と 3 に電源の 12 V が出ているかどうかをチェックする。</p> <p>ホースがトラクターの SCV またはパワービヨンドに正しく接続されていることを確認する。</p> <p>圧力、戻りラインの正しい位置を確認する。一方通行のチェックバルブは戻りラインホースの端に取り付けられる。</p> <p>トラクター SCV 時間を設定して連続的に戻り止めと流れをするようにする。(「バリエブルレートドライブシステムの取り付けと取り外し」セクションの「ホースの適切な接続」参照)。</p> <p>トラクター SCV をアクティブにする。</p> <p>トラクターのエンジン速度をフルに維持する。</p> |
|                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  | <p>バリエブルドライブモーターへの油圧や流れが低い。</p>                                  | <p>トラクター SCV 流の設定を増やす。</p> <p>その他の油圧機能への流れを最小にする。</p> <p>トラクターの油圧システムの動作を確認する。</p>                                                                                                                                                                                                                                  |
|                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  | <p>バリエブルドライブコントローラがモーター速度を検出しない。</p>                             | <p>モーター速度センサーの電気接続を確認する。<br/>注記：この状態では、速度センサーのフィードバックのないモーターは非常に高速で数秒間回転し、その後フルスクリーン警告が表示されます。</p> <p>モーターカプラーのセットボルトがモーター速度シャフトに締められていることを確認する。</p> <p>油圧バルブの電気接続を確認する。</p>                                                                                                                                        |
|                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  | <p>機械的な固着が高トルクの原因となっている。</p>                                     | <p>メインフレームのドライブシャフトカプラーへのウイングが不整合。ドライブシャフトカプラーを位置合わせする。</p> <p>ドライブシャフトサポートベアリング故障。損傷したベアリングを交換する。</p> <p>種子メーター、化学薬品ホッパー切断両方または片方の位置が整合していない。種子メーター、化学薬品ホッパー切断の両方または片方を点検、調整する。</p> <p>機械的な固着の他の原因も識別して修理する。</p>                                                                                                   |

次のページへ

OUC6074,000106E -40-13MAR09-1/8

## トラブルシューティング

| 兆候                                                                                                                                                                                                                                                                                         | 問題                                                                                                                                               | 解決方法                                                                                                                                                                                |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <p><b>警告画面：Motor 1, 2 disabled. (モーター 1 と 2 は無効です) Drive failed to respond. (駆動装置が応答しません) Verify hydraulic power. (油圧動力を確認してください) Check operator's manual. (オペレータマニュアルで確認してください) Minimum ground speed is. (最小対地速度は...)</b></p> <p>注記：この警告は、予期されるモーター回転数 11.5 RPM～18 RPM の範囲を外れると発生します。</p> | <p>油圧モーターシステム 1 つが 2 つの油圧モーターに対して設定されている。</p> <p>モーターが 18 RPM 未満で動作するように設計されていない。モーターが 18 RPM 以上で動作するには、対地速度は最小値以上である必要がある。最小対地速度は設定によって異なる。</p> | <p>油圧モーターの数を 1 に設定する。(「バリアブルレートドライブの設定」セクションの「モーターの割り当て：条、スプロケット、幅切断」参照)。</p> <p>播種機は最小対地速度以上で運転する。</p>                                                                             |
|                                                                                                                                                                                                                                                                                            | <p>油圧またはオイル流がない。</p>                                                                                                                             | <p>ホースがトラクターの SCV またはパワービヨンドに接続されていることを確認する。</p> <p>圧力、戻りラインの正しい位置を確認する。一方通行のチェックバルブは戻りラインホースの端に取り付けられる。</p> <p>トラクター SCV を設定して連続的に戻り止めと流れをするようにする。</p> <p>トラクター SCV をアクティブにする。</p> |
|                                                                                                                                                                                                                                                                                            | <p>バリアブルドライブモーターへの油圧や流れが低い。</p>                                                                                                                  | <p>トラクターのエンジン回転数をフルに維持する。</p> <p>トラクター SCV 流の設定を増やす。</p> <p>その他の油圧機能への流れを最小にする。</p> <p>トラクターの油圧システムの動作を確認する。</p>                                                                    |
|                                                                                                                                                                                                                                                                                            | <p>バリアブルドライブコントローラがモーター速度を検出しない。</p>                                                                                                             | <p>モーター速度センサーの電気接続を確認する。<br/>注記：この状態では、速度センサーのフィードバックのないモーターは非常に高速で数秒間回転し、その後フルスクリーン警告が表示されます。</p> <p>モーターカブラーのセットボルトがモーター速度シャフトに締められていることを確認する。</p> <p>油圧バルブの電気接続を確認する。</p>        |

次のページへ

OUO6074,000106E -40-13MAR09-2/8

## トラブルシューティング

| 兆候                                                                                                                                                              | 問題                                                                                                                                           | 解決方法                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                                                                                                                                                 | 機械的な固着が高トルクの原因となっている。                                                                                                                        | <p>メインフレームのドライブシャフトカブラーへのウイングが不整合。ドライブシャフトカブラーを位置合わせする。</p> <p>ドライブシャフトサポートベアリング故障。損傷したベアリングを交換する。</p> <p>種子メーター、または化学薬品ホッパーの位置が整合していない。種子メーター、化学薬品ホッパー切断の両方または片方を点検、調整する。</p> <p>機械的な固着の他の原因も識別して修理する。</p>                                                                                                                                                  |
|                                                                                                                                                                 | 油圧モーターシステム 1 つが 2 つの油圧モーターに対して設定されている。                                                                                                       | <p>油圧モーターの数を 1 に設定する。(「バリアブルレートドライブの設定」セクションの「モーターの割り当て: 条、スプロケット、幅切断」参照)。</p>                                                                                                                                                                                                                                                                               |
| <p><b>警告画面 : Motor 1,2 is operating at wrong speed. (モーター 1、2 の動作速度が不良です)</b></p> <p>注記: この警告は、モーター回転数が、選択した種子密度に対して正しいモーター回転数の 70%未満、または 120%を超える場合に発生します)</p> | <p>比例バルブの汚れ。</p>                                                                                                                             | <p>油圧モーター、バルブをフラッシュする。(「診断」セクションの「VRD モーター、バルブのフラッシュ」参照)。</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
|                                                                                                                                                                 | モーターは 18 RPM 未満では動作しないように意図されている。モーターが 18 RPM 以上で動作するには、対地速度は「Configuration Summary (構成の概要)」で示す速度 (mile/h) 以上である必要がある。最小対地速度はバリアブル設定によって異なる。 | <p>播種機は最小対地速度以上で運転する。</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
|                                                                                                                                                                 | 機械的な固着がトルク、速度の変動を引き起こしている。                                                                                                                   | <p>駆動系のチェーンの緩みのため、チェーンがスプロケットの歯を飛んでいる。チェーンアイドラを締める。</p> <p>チェーンの位置決めが悪いためにスプロケットの歯飛びを起こしている。駆動および被駆動スプロケットの位置合わせをする。チェーンアイドラの位置合わせをする。</p> <p>メインフレームのドライブシャフトカブラーへのウイングが不整合。ドライブシャフトカブラーを位置合わせする。</p> <p>ドライブシャフトサポートベアリング故障。損傷したベアリングを交換する。</p> <p>種子メーター、化学薬品ホッパー切断両方または片方の位置が整合していない。種子メーター、化学薬品ホッパー切断の両方または片方を点検、調整する。</p> <p>機械的な固着の他の原因も識別して修理する。</p> |

次のページへ

OUO6074,000106E -40-13MAR09-3/8

## トラブルシューティング

| 兆候                                                                                                                                                         | 問題                                     | 解決方法                                                                                         |
|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------|
| 種子レートの選択ラインが白黒の文字で表示される。                                                                                                                                   | モーター速度センサーが動きを検出していない、またはモーターが回転していない。 | 速度センサーへの接続をチェックする。                                                                           |
|                                                                                                                                                            | モーターの速度センサー故障。                         | モーターの速度センサーを交換する。                                                                            |
|                                                                                                                                                            | モーターのシール破損。                            | John Deere 取扱店にお問い合わせください。                                                                   |
|                                                                                                                                                            | モーターの速度センサーカブラーのホースクランプの緩み。            | クランプを締める。                                                                                    |
|                                                                                                                                                            | 油圧モーターのバルブに動力が来ていない。                   | バルブへの接続を点検する。                                                                                |
| 警告画面：STOP. (停止) Power Interruption. (電源切れです) Possible skip. (スキップの可能性あります)                                                                                 | コントローラの電源切れ。                           | コントローラの 30 本の METRAPAK™ コネクタの接続を点検する。                                                        |
|                                                                                                                                                            |                                        | 9 ピンコネクタを点検する。                                                                               |
|                                                                                                                                                            |                                        | 3 ピンの汎用コンセントを点検する。                                                                           |
|                                                                                                                                                            |                                        | John Deere 取扱店にお問い合わせください。                                                                   |
| 警告画面：No Tractor Speed, Planter Moving. (トラクター速度なし、播種機は走行中です)                                                                                               | レーダー信号が 3 秒間途切れた。                      | レーダーの接続を確認する。                                                                                |
| 警告画面：Tractor/Planter Speed Error. (トラクターまたは播種機は速度エラーです)                                                                                                    | レーダーの故障。                               | レーダーの接続を確認する。                                                                                |
| 注記：この警告は、レーダー速度が播種機のモーションセンサーの速度と大幅に異なる場合に発生。<br><br>極端に風の強い、ほこりっぽい気象条件は、レーダー読み値を誤らせ、この警告が出される原因になります。<br><br>モーションセンサーが搭載されたタイヤの過度のホイールスリップもこの警告の原因になります。 |                                        | 詳細な診断については、取扱店に問い合わせるか、技術マニュアルを参照する。                                                         |
|                                                                                                                                                            | モーションセンサー故障。                           | モーションセンサーの接続を確認する。                                                                           |
|                                                                                                                                                            |                                        | モーションセンサーからディスクまでのギャップが 2~4 mm (0.08~0.16 in) でホイールベアリングがしっかりと取り付けられていることを確認する。ホイールの回転を確認する。 |
|                                                                                                                                                            |                                        | 取扱店に問い合わせるか、技術マニュアルを読んでさらに診断を進める。                                                            |
|                                                                                                                                                            |                                        |                                                                                              |
| 駆動モーター停止時に播種機モニターから条故障警告が出ない。                                                                                                                              | 時速 2 マイル未満では通常播種機モニターは条故障警告を発しない。      | 播種機を時速 2 マイル以上で運転する。                                                                         |

次のページへ

OUO6074,000106E -40-13MAR09-4/8

## トラブルシューティング

| 兆候                       | 問題                                                                                                                   | 解決方法                                                                                                                                                                     |
|--------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 油圧モーターが回転しない、または回転が停止した。 | あらゆる条件下で対地速度が時速 1 マイル未満の時は通常の条件。バリアブルドライブの設定により、システムが機能する最小速度はこれよりも高いことがある。注記：播種機モニターは、時速 3 km (2 mph) では条故障警告を発しない。 | 最小の対地速度以上で播種機を運転する。                                                                                                                                                      |
|                          | 種子密度ゼロが選択されている。                                                                                                      | 種子密度の設定レートがゼロより大きくとられている。                                                                                                                                                |
|                          | 油圧またはオイル流がない。                                                                                                        | ホースがトラクターの SCV またはパワービヨンドに正しく接続されていることを確認する。<br><br>圧力、戻りラインの正しい位置を確認する。一方通行のチェックバルブは戻りラインホースの端に取り付けられる。<br><br>トラクター SCV を設定して連続的に流れるようにする。<br><br>トラクター SCV をアクティブにする。 |
|                          | バリアブルドライブモーターへの油圧や流れが低い。                                                                                             | トラクターのエンジン回転数をフルに維持する。<br><br>トラクター SCV 流の設定を増やす。<br><br>その他の油圧機能への流れを最小にする。<br><br>トラクターの油圧システムの動作を確認する。                                                                |
|                          | 高さセンサーが較正されていない。                                                                                                     | 高さセンサーを較正する。(「セットアップ：バリアブルレートドライブ」セクションで高さセンサーの較正を参照)。                                                                                                                   |
|                          | 高さセンサーの STOP (停止) 位置設定が低すぎる (被牽引機械)。                                                                                 | 高さセンサーの STOP (停止) 位置の設定をフレームの高さにし、条ユニットオープナのブレードが土壤にちょうど触れるようにする。停止位置の設定が低すぎる場合は、でこぼこの土壌条件のためにホイールモジュールが浮き、播種中に駆動モーターがオン、オフすることがある。                                      |
|                          | 高さセンサーのブラケットが仕様通りに調整されていない (一体型機械の場合)。                                                                               | 高さスイッチを調整する。(「バリアブルレートドライブの設定」セクションの「平行アーム高さスイッチの調整」を参照)。                                                                                                                |

次のページへ

OUC6074,000106E -40-13MAR09-5/8

## トラブルシューティング

| 兆候                                     | 問題                                                                                                      | 解決方法                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
|----------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                        | <p>播種機走行中に播種機のモーションセンサーがアクティブではない。</p> <p>機械的な固着が高トルクの原因となっている。</p>                                     | <p>播種機動作中にモーションセンサーがアクティブであることを確認する。(「診断」セクションの「バリアブルレートドライブシステムの構成部品」参照)。</p> <p>モーションセンサーへの電気接続を確認する。</p> <p>モーションセンサーと、ホイールにボルトで固定されているトーンホイールの間のギャップが 2 mm (0.08 in) であることを点検する。</p> <p>ホイールベアリングの緩みまたは故障により、ホイールモーションセンサーのギャップが増減している可能性がある。</p> <p>メインフレームのドライブシャフトカブラーへのウイングが不整合。ドライブシャフトカブラーを位置合わせする。</p> <p>ドライブシャフトサポートベアリング故障。損傷したベアリングを交換する。</p> <p>種子メーター、化学薬品ホッパー切断両方または片方の位置が整合していない。種子メーター、化学薬品ホッパー切断の両方または片方を点検、調整する。</p> <p>機械的な固着の他の原因も識別して修理する。</p> |
| 播種機の上昇時も油圧モーターが回転し続ける。                 | モーターの比例バルブが作動油の汚染のために動かなくなっている。                                                                         | <p>モーターフラッシュの手順を実行する。</p> <p>比例バルブのクリーニング手順に関しては取扱店に問い合わせるか、技術マニュアルを読む。</p> <p>トラクターの作動油とオイルフィルタを交換する。</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |
| 2 つの油圧モーターを備えたシステムで 1 つの油圧モーターしか回転しない。 | <p>左右どちらかで半幅切断が OPEN (開放) となっている。</p> <p>モーター 1 つだけの場合のバリアブルドライブの設定。この条件では、機械の右側だけに動力が伝わる。</p>          | <p>半幅切断スイッチを閉じる。</p> <p>油圧モーターの数を 2 に設定する。(「バリアブルレートドライブの設定」セクションの「モーターの割り当て: 条、スプロケット、幅切断」参照)。</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
| モーターが逆回転している。                          | <p>トラクターの圧力は完全に油圧バルブマニホールドの「T」ポートにかかっている。</p> <p>播種機でのモーターの向きが逆になっている。</p> <p>モーターへのバルブマニホールドの向きが逆。</p> | <p>油圧ラインを接続し、油圧が「P」のラベルの付いたポートに加えられるようにする。</p> <p>正しい向きは取り付け説明書参照。</p> <p>正しい向きは取り付け説明書参照。</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |

次のページへ

OUC6074,000106E -40-13MAR09-6/8

## トラブルシューティング

| 兆候                                                        | 問題                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    | 解決方法                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
|-----------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 油圧モーターの回転速度にむらがある。                                        | 比例バルブの汚れ。                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             | 油圧モーター、バルブをフラッシュする。(「診断」セクションの「VRD モーター、バルブのフラッシュ」参照)。                                                                                                                                                                                                                                                                                                |
|                                                           | バリエブルドライブモーターへの油圧や流れが低い。                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              | トラクターのエンジン速度をフルに維持する。<br><br>トラクター SCV 流の設定を増やす。<br><br>その他の油圧機能への流れを最小にする。<br><br>トラクターの油圧システムの動作を確認する。                                                                                                                                                                                                                                              |
| 機械的な固着がトルク、速度の変動を引き起こしている。                                | 駆動系のチェーンの緩みのため、チェーンがスプロケットの歯を飛んでいる。チェーンアイドラを締める。<br><br>チェーンの位置決めが悪いためにスプロケットの歯飛びを起こしている。駆動および被駆動スプロケットの位置合わせをする。チェーンアイドラの位置合わせをする。<br><br>メインフレームのドライブシャフトカブラーへのウイングが不整合。ドライブシャフトカブラーを位置合わせする。<br><br>ドライブシャフトサポートベアリング故障。損傷したベアリングを交換する。<br><br>種子メーター、化学薬品ホッパー切断両方または片方の位置が整合していない。種子メーター、化学薬品ホッパー切断の両方または片方を点検、調整する。<br><br>機械的な固着の他の原因も識別して修理する。 | 駆動系のチェーンの緩みのため、チェーンがスプロケットの歯を飛んでいる。チェーンアイドラを締める。<br><br>チェーンの位置決めが悪いためにスプロケットの歯飛びを起こしている。駆動および被駆動スプロケットの位置合わせをする。チェーンアイドラの位置合わせをする。<br><br>メインフレームのドライブシャフトカブラーへのウイングが不整合。ドライブシャフトカブラーを位置合わせする。<br><br>ドライブシャフトサポートベアリング故障。損傷したベアリングを交換する。<br><br>種子メーター、化学薬品ホッパー切断両方または片方の位置が整合していない。種子メーター、化学薬品ホッパー切断の両方または片方を点検、調整する。<br><br>機械的な固着の他の原因も識別して修理する。 |
|                                                           |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
| 停止位置から播種が開始されたときに、油圧モーターがしばらく回転しない。これによって圃場での播種のギャップが生じる。 | モーターは 18 RPM 未満では動作しないように意図されている。モーターが 18 RPM 以上で動作するには、対地速度は最小値以上である必要がある。最小対地速度は設定によって異なる。                                                                                                                                                                                                                                                          | 播種機は最小対地速度以上で運転する。                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
|                                                           | 通常の播種のギャップは、クイックスタートを使用すると約 0.9 m (3 ft)、クイックスタートを使用しないと 9 m (10 ft)。<br><br>注記：これらの概略距離は、種子メーターディスクに種子が入っていない場合は長くなります。                                                                                                                                                                                                                              | 種子が地面に到達すべき地点の少し前で播種機を下降させる。播種機が圃場の途中で停止した場合、後退が必要になる場合がある。播種機を降ろした状態で後退しないでください。<br><br>クイックスタート機能でスキップを小さくし、どめる。<br><br>実際の播種開始前に播種機を「DOWN (下降)」の位置に下げて、必要に応じて真空をオンにして前進して種子メーターディスクに種子を入れる。                                                                                                                                                        |

次のページへ

OUO6074,000106E -40-13MAR09-7/8

## トラブルシューティング

| 兆候                                                  | 問題                                  | 解決方法                                                                                                                           |
|-----------------------------------------------------|-------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                                     |                                     | クイックスタート使用時には、走行開始をゆっくりとするためにギアをローに入れて前進を開始する。低速で発進し、ギアを上げて速度を上げることで、スキップを小さくできる。                                              |
| 急停止した際に条の端に多くの種子が落ちる。                               | VRD システムを停止するには少し遅延が必要。             | 条の端近くではギアを下げ始め、端で停止する前に前進速度を落とす。こうすることで VRD システムは速度を落とすのにより時間があるので、条の端で播種機が停止する時に落とす種子の数が少なくなる。                                |
| 設定した種子密度がモニターした種子密度と異なる。                            | 真空の設定が低過ぎるか高過ぎる。                    | 真空を適切なレベルに調整する。                                                                                                                |
|                                                     | 種子メーターに問題がある。                       | トラブルシューティングにはオペレータマニュアルを参照。                                                                                                    |
|                                                     | バリアブルドライブの設定で種子ディスクの選択不良。           | 正しい種子ディスクまたはメーターを入力する。(「種子レートの構成」セクションの「VRD MACHINES—CONFIGURE METER, CROP, DISK, AND RATES (VRD 機: メーター、農作物、ディスク、レートの構成)」参照)。 |
|                                                     | バリアブルドライブの設定で選択されたスプロケットの組合せが正しくない。 | 正しいスプロケットの組合せを入力する。(「バリアブルレートドライブの設定」セクションの「モーターの割り当て: 条、スプロケット、幅切断」参照)。                                                       |
|                                                     | 条間隔不良。                              | 正しい条間隔を入力する。(「セットアップ: 初期システム構成」セクションの「フレーム、スプリットロー、駆動切断警告の構成」参照)。                                                              |
|                                                     | 単位不良。                               | 正しい単位を入力する。(「モニターの構成」セクションの「言語と単位の構成」参照)。                                                                                      |
|                                                     | 条ユニットタイプの選択不良。                      | 正しい条ユニットタイプを選択する。(「バリアブルレートドライブの設定」セクションの「メータータイプと条ユニットタイプ」参照)。                                                                |
|                                                     | 種子センサーが、高いレートで通過する種子をカウントできない。      | 通常の播種機モニターの動作。(「種子レートの設定」セクションの「種子密度の調整」参照)。                                                                                   |
| 1 エーカーあたりの使用種子数に基づく種子密度が正しくないが、選択値と播種機モニターに受け付けられる。 | レーダーが較正されていない。                      | レーダーを較正する。(「パフォーマンスモニター」セクションの「レーダーの較正」参照)。                                                                                    |

次のページへ

OUC6074,000106E -40-13MAR09-8/8

## トラブルシューティング

| 兆候                                                                      | 問題                                                                    | 解決方法                                                                                                        |
|-------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 計算上のエーカー値が実際のエーカー値と異なる。                                                 | 播種機モニターの設定での機械の幅が正しくない。                                               | 機械の幅を確認する。(「セットアップ：初期システム構成」セクションの「フレーム、スプリットロー、駆動切断警告の構成」参照)。                                              |
|                                                                         | 条故障警告が出されたときに、種子センサーが無視され、機械の幅が狭くなった。                                 | これはオペレータの選択する通常の播種機モニターモード。これは一時的な状態で、対地速度が時速 3 km (2 mph) 未満に減らされて、その後時速 3 km (2 mph) より上に増やされた場合にリセットされる。 |
|                                                                         | レーダーが較正されていない。                                                        | レーダーを較正する。(「パフォーマンスモニター」セクションの「レーダーの較正」参照)。                                                                 |
| GreenStar™ ディスプレイに表示されるレーダー速度が、トラクターのパフォーマンスモニターまたはコーナーポストディスプレイの値と異なる。 | GreenStar™ ディスプレイまたはトラクターのパフォーマンスモニター、コーナーポストディスプレイがレーダーに対して較正されていない。 | レーダーを較正する。(「パフォーマンスモニター」セクションの「レーダーの較正」参照)。トラクターのパフォーマンスモニター、コーナーポスト表示の較正はトラクターのオペレーターマニュアル参照。              |

OUO6074,000106E -40-13MAR09-9/8

## RowCommand™ のトラブルシューティング

| 兆候                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        | 問題                                          | 解決方法                                                                                                                         |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <p><b>注意：</b> No CAN Bus communications with Electronic Power Modules (EPM). (電子電源モジュール (EPM) との CAN バス通信が行われていません) Some row clutches will not disengage. (条クラッチの一部に切断できないものがあります)</p> <p>Check Connections. (接続を点検してください) A restart is required to attempt communications with EPMs. (EPM との通信を試みるには再起動が必要です)</p>        | <p>EPM はオフラインで、コントローラと通信していない。</p>          | <p>通信していない EPM への接続を点検する。</p> <p>John Deere 取扱店にお問い合わせください。</p>                                                              |
| <p><b>注意：</b> Electronic Power Modules (EPM) are not responding to CAN Bus commands. (電子電源モジュール (EPM) が CAN バス通信に応答していません) Some row clutches will not disengage. (条クラッチの一部に切断できないものがあります)</p> <p>Check connections. (接続を点検してください) A restart is required to attempt communications with EPMs. (EPM との通信を試みるには再起動が必要です)</p> | <p>EPM が CAN バスコマンドに応答できなかった。</p>           | <p>応答していない EPM へのすべてのハーネス接続を点検する。</p> <p>機能しており、再テストされた EPM でスイッチができなかった。</p> <p>John Deere 取扱店にお問い合わせください。</p>              |
| <p><b>注意：</b> Low Supply Voltage on Electronic Power Modules (EPM). (電子電源モジュール (EPM) の供給電圧が低いです) Clutch system self-test not available. (クラッチシステムのセルフテストが使用できません)</p>                                                                                                                                                     | <p>個々の EPM で何れかの入力電源の電圧が 10.5 V 未満になった。</p> | <p>EPM のヒューズを点検する。</p> <p>電圧の低い EPM のすべてのハーネス接続を点検する。</p> <p>エンジン回転数を上げてオルタネータ出力を増加する。</p> <p>John Deere 取扱店にお問い合わせください。</p> |
| <p><b>注意：</b> Supply Voltage Out of Range on Electronic Power Modules (EPM). (電子電源モジュール (EPM) の供給電圧が範囲外です) Clutch system self-test not available. (クラッチシステムのセルフテストが使用できません)</p>                                                                                                                                           | <p>個々の EPM で何れかの入力電源の電圧が 9.0 V 未満になった。</p>  | <p>EPM のヒューズを点検する。</p> <p>低電圧の EPM へのすべてのハーネス接続を点検する。</p> <p>エンジン回転数を上げてオルタネータ出力を増加する。</p> <p>John Deere 取扱店にお問い合わせください。</p> |

| 兆候                                         | 問題                                          | 解決方法                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |
|--------------------------------------------|---------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 始動時のクラッチセルフテストが機能しない。                      | EPM が通信していないか、供給電圧が範囲外でクラッチテストができない。        | EPM のヒューズを点検する。<br><br>応答していない EPM へのハーネスの接続を点検する。John Deere 取扱店にお問い合わせください。                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |
| RowCommand™ の条セクション 1～10 がディスプレイ上に表示されない。  | EPM 1 が通信していないか、アクティブではない。<br><br>供給電圧が範囲外。 | EPM ハーネスでの EPM 1 (10 A) のヒューズを点検する。<br><br>EPM 1 が動作するかどうかを決定する。診断タブ、テスト、EPM ステータス参照。<br><br>EPM から適切な条へのハーネスの点検をして接続の緩みや損傷の有無を点検する。<br><br>EPM と機能しているものと交換し、ハーネスまたは EPM の問題を確認する。<br><br>John Deere 取扱店に問い合わせる。<br><br>EPM ハーネスでの EPM 1 (10 A) のヒューズを点検する。<br><br>EPM 1 が動作するかどうかを決定する。診断タブ、テスト、EPM ステータス参照。<br><br>EPM から適切な条へのハーネスの点検をして接続の緩みや損傷の有無を点検する。<br><br>EPM と機能しているものと交換し、ハーネスまたは EPM の問題を確認する。<br><br>John Deere 取扱店に問い合わせる。 |
| RowCommand™ の条セクション 11～20 がディスプレイ上に表示されない。 | EPM 2 が通信していないか、アクティブではない。                  | EPM ハーネスでの EPM 2 (10 A) のヒューズを点検する。<br><br>EPM 2 が動作するかどうかを決定する。診断タブ、テスト、EPM ステータス参照。<br><br>EPM から適切な条へのハーネスの点検をして接続の緩みや損傷の有無を点検する。<br><br>EPM と機能しているものと交換し、ハーネスまたは EPM の問題を確認する。<br><br>John Deere 取扱店に問い合わせる。                                                                                                                                                                                                                          |
| RowCommand™ の条セクション 21～30 がディスプレイ上に表示されない。 | EPM 3 が通信していないか、アクティブではない。                  | EPM ハーネスでの EPM 3 (10 A) のヒューズを点検する。<br><br>EPM 3 が動作するかどうかを決定する。診断タブ、テスト、EPM ステータス参照。<br><br>EPM から適切な条へのハーネスの点検をして接続の緩みや損傷の有無を点検する。                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |

次のページへ

NS43404,00000EE -40-13MAR09-2/3

| 兆候                                               | 問題                         | 解決方法                                                                                                                                                                                                                      |
|--------------------------------------------------|----------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                                  |                            | <p>EPM と 機能しているものと交換し、ハーネスまたは EPM の問題を確認する。</p> <p>John Deere 取扱店に問い合わせる。</p>                                                                                                                                             |
| RowCommand™ の条セクション 31～40 がディスプレイ上に表示されない。       | EPM 4 が通信していないか、アクティブではない。 | <p>EPM ハーネスでの EPM 4 (10 A) のヒューズを点検する。</p> <p>EPM 4 が動作するかどうかを決定する。診断タブ、テスト、EPM ステータス参照。</p> <p>EPM から適切な条へのハーネスの点検をして接続の緩みや損傷の有無を点検する。</p> <p>EPM と 機能しているものと交換し、ハーネスまたは EPM の問題を確認する。</p> <p>John Deere 取扱店に問い合わせる。</p> |
| RowCommand™ の条セクション 41～48 がディスプレイ上に表示されない。       | EPM 5 が通信していないか、アクティブではない。 | <p>EPM ハーネスでの EPM 5 (10 A) のヒューズを点検する。</p> <p>EPM 5 が動作するかどうかを決定する。診断タブ、テスト、EPM ステータス参照。</p> <p>EPM から適切な条へのハーネスの点検をして接続の緩みや損傷の有無を点検する。</p> <p>EPM と 機能しているものと交換し、ハーネスまたは EPM の問題を確認する。</p> <p>John Deere 取扱店に問い合わせる。</p> |
| すべての RowCommand™ クラッチに電源が入ると (メーターは切断)、低電圧警告が出る。 | 過度の電気負荷。                   | <p>電気負荷を減らす。</p> <p>エンジン回転数を上げてオルタネータ出力を増加する。</p> <p>オルタネータの出力が仕様内に入っていることを確認する。</p>                                                                                                                                      |

NS43404,00000EE -40-13MAR09-3/3

## SeedStar™ XP のトラブルシューティング

**重要：** センサーノードハーネスの接続を外す前にシステムの電源を切ってください。

| 兆候                         | 問題                                                       | 解決方法                                                                                                                           |
|----------------------------|----------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| ゲージホイール負荷センサー回路エラー。        | リストに挙げられている条のセンサーノードコントローラがゲージホイール負荷センサー回路の断線または短絡を検出した。 | ゲージホイール負荷センサーからセンサーノードコントローラへのワイヤハーネスと電気コネクタを点検する。John Deere™ 取扱店に問い合わせる。                                                      |
| 種子シンギュレーションパーセンテージ低。       | メーターが適切に調整されていない。                                        | レート表および設定マニュアル参照。使用している種子に対する正しいディスクタイプと真空レベルを確認する。ブラスタップとメーターハブ調整を確認する。正しいタルクの使用量と混合を確認する。ダブルエリミネータが使用されている場合は、その設定を点検し、調整する。 |
|                            | 過度の対地速度。                                                 | まず、ユニットの下向き力を増やす。シンギュレーションの改善が見られない場合、対地速度を落とす。                                                                                |
|                            | 過度の条ユニットダイナミクス (跳ね返り)。                                   | まず、ユニットの下向き力を増やす。シンギュレーションの改善が見られない場合、対地速度を落とす。                                                                                |
|                            | ドライブラインの異常動作。                                            | メータードライブラインを点検する。チェーン、ベアリング、ドリルシャフトベアリング、ドリルシャフトカブラーの適切な整列、潤滑、および滑らかな動作を点検する。播種機のオペレータマニュアル参照。                                 |
|                            | アラームの設定点が高すぎる。                                           | アラームの設定点を低くする。工場初期設定は 92%。シンギュレーションボタンを 4 秒間押し続けて「Alarms and Limits Setup (アラームと限度値の設定)」画面へ進む。シンギュレーションアラームをオフにするには「0」と入力する。   |
| 種子間隔変動係数 (CV) のパーセンテージが高い。 | 過度の対地速度。                                                 | まず、ユニットの下向き力を増やす。シンギュレーションの改善が見られない場合、対地速度を落とす。                                                                                |
|                            | 過度の条ユニットダイナミクス (跳ね返り)。                                   | まず、ユニットの下向き力を増やす。シンギュレーションの改善が見られない場合、対地速度を落とす。                                                                                |
|                            | 駆動系統動作が不安定。                                              | メータードライブラインを点検する。チェーン、ベアリング、ドリルシャフトベアリング、ドリルシャフトカブラーの適切な整列、潤滑、および滑らかな動作を点検する。播種機のオペレータマニュアル参照。                                 |

次のページへ

OUO6064,0000651 -40-10NOV11-1/2

## トラブルシューティング

| 兆候             | 問題                                               | 解決方法                                                                                                                           |
|----------------|--------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                | メーターが適切に調整されていない。                                | レート表および設定マニュアル参照。使用している種子に対する正しいディスクタイプと真空レベルを確認する。ブラシタイプとメーターハブ調整を確認する。正しいタルクの使用量と混合を確認する。ダブルエリミネータが使用されている場合は、その設定を点検し、調整する。 |
|                | アラームの設定点が低すぎる。                                   | アラームの設定点を高くする。工場初期設定は 0.35。種子間隔 CV ボタンを 4 秒間押し続けて「Alarms and Limits Setup (アラームと限度値の設定)」画面へ進む。種子間隔アラームをオフにするには「0」と入力する。        |
| 下向きカマージンが低すぎる。 | 空気圧式下向き力の設定がフレームまたはウイングの重量を超え、そのため播種機のフレームが「浮く」。 | 可能であれば下向き力の設定値を減らす。John Deere 取扱店にフレームバラストオプションについて問い合わせる。                                                                     |
|                | 目標マージンの設定点が播種条件に対して高すぎる。                         | 目標マージン設定点を下げる。SeedStar™ XP ボタンを 4 秒間押し続けて、「Alarms and Limits Setup (アラームと限度値の設定)」画面を表示する。                                      |
| 下向きカマージンが高すぎる。 | 空気圧式下向き力設定が播種条件に対して高すぎる。                         | 空気圧式下向き力設定を減らす。                                                                                                                |
|                | 目標マージンの設定点が播種条件に対して低すぎる。                         | 目標マージン設定点を上げる。                                                                                                                 |
|                | 条ユニットの重量が下向きカマージン要件を超えている。                       | アップフォーススプリングを取り付けて、条ユニット下向き力を減らす。                                                                                              |

OUO6064,0000651 -40-10NOV11-2/2

## 単一設定点空気圧式下向きカシステムのトラブルシューティング

| 兆候                       | 問題                                                        | 解決方法                                                                                                                  |
|--------------------------|-----------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| コンプレッサが動作しない。            | ヒューズ切れ。                                                   | トラクターの汎用コンセントとコンプレッサのバッテリー電源ハーネスのヒューズ (使用されている場合) を点検、交換する。                                                           |
|                          | コンプレッサに電源が入っていない。                                         | コンプレッサのワイヤハーネスとバッテリーのハーネス (使用されている場合) とコネクタの損傷を点検する。必要に応じて修理または交換する。                                                  |
|                          | 圧カスイッチ不良。                                                 | エアタンクから完全に圧力を解放する。圧カスイッチを外す。スイッチ配線間の導通をチェックする。導通していない場合はスイッチを交換する。                                                    |
|                          | リレー不良。                                                    | リレーを交換する。                                                                                                             |
| 条ユニットの下向き力が増減しない。        | 閉まったまま開かなくなったソレノイドバルブを増減する。                               | ソレノイドバルブのマニュアルでの増減を数回試みる。システムから完全に圧力を抜く。ソレノイドバルブを清掃または交換する。作業場の圧縮空気とタイヤプレッシャゲージを使用して、問題が解決するまでエアスプリング回路の空気圧を手動で調整できる。 |
|                          | ソレノイド配線の断線 (GreenStar™ ディスプレイに注意画面が表示され、診断トラブルコードが設定される)。 | ワイヤハーネスを点検、修理する。                                                                                                      |
|                          | ソレノイド内の断線 (GreenStar™ ディスプレイに注意画面が表示され、診断トラブルコードが設定される)。  | ソレノイドのコイルに断線がないかを点検する。ソレノイドを交換する。                                                                                     |
| エアースプリング回路の安全弁が開く。       | 開いたまま閉まらなくなったソレノイドバルブを増加する。                               | ソレノイドバルブのマニュアルでの増加を数回試みる。システムの圧力を完全に抜く。ソレノイドバルブを清掃または交換する。                                                            |
|                          | 安全弁のスプリングが弱い。                                             | 安全弁を交換する。                                                                                                             |
| タンク回路の安全弁が開く。            | 圧カスイッチがオンのまま動かない。                                         | トラクターキースwitchを ON にする。タンクに圧力のかかった状態で、圧カスイッチのコネクタを抜く。スイッチ配線間の導通をチェックする。導通のある場合はスイッチを交換する。                              |
| モニターに表示された下向き力読み値が正しくない。 | 圧力センサーが較正されていない。                                          | センサーを較正する。(「SeedStar™ 2 セットアップ: 初期システム構成」セクションの「組み込みの空気圧式下向き力空気圧センサー」参照)。                                             |

次のページへ

OUO6064,00005DE -40-10NOV11-1/2

## トラブルシューティング

| 兆候                       | 問題                                          | 解決方法                                                                |
|--------------------------|---------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------|
| 空気圧式下向きカソレノイド回路のエラー。     | PM2 コントローラが、空気圧式下方向力増減ソレノイド回路に断線または短絡を検出した。 | PM2 コントローラから空気圧式下方向カソレノイドへのワイヤハーネスと電気接続を点検する。ソレノイドのコイルに断線がないかを点検する。 |
| モニターに表示された下向き力読み値が正しくない。 | ゲージホイールセンサーが較正されていない。                       | 播種機を上げ、負荷を除去してすべてのセンサーのゼロ点を設定する。                                    |
|                          | ゲージホイールアームの固着                               | ゲージホイールアームピボットをグリースで潤滑する。<br><br>固着が発生した場合は、摩耗した部品を交換する。            |

OUO6064,00005DE -40-10NOV11-2/2

## 2 設定点およびアクティブ空気圧式下向きカシステムのトラブルシューティング

| 兆候                | 問題                                                        | 解決方法                                                                                                                  |
|-------------------|-----------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| コンプレッサが動作しない。     | 油圧またはオイル流がない。                                             | トラクターの昇降油圧回路が連続収縮デント位置になければならない。                                                                                      |
|                   | 播種機上昇済み                                                   | 播種機は播種位置に下げなければならない。                                                                                                  |
|                   | 条ユニット高さスイッチが機能していない。                                      | 条ユニット高さスイッチを適切に調整する。<br><br>条ユニット高さスイッチのワイヤハーネスを確認する。                                                                 |
|                   | 油圧モーターソレノイドバルブが機能していない。                                   | 油圧モーターソレノイドの電気接続を確認する。<br><br>ソレノイドバルブのワイヤハーネスを点検し、修理する。<br><br>ソレノイドのコイルに断線がないかを点検する。コイルを交換する。                       |
| 条ユニットの下向き力が増減しない。 | 圧カスイッチ不良。                                                 | エアタンクから完全に圧力を解放する。圧カスイッチを外す。スイッチ配線間の導通をチェックする。導通していない場合はスイッチを交換する。                                                    |
|                   | 閉まったまま開かなくなったソレノイドバルブを増減する。                               | ソレノイドバルブのマニュアルでの増減を数回試みる。システムから完全に圧力を抜く。ソレノイドバルブを清掃または交換する。作業場の圧縮空気とタイヤプレッシャゲージを使用して、問題が解決するまでエアスプリング回路の空気圧を手動で調整できる。 |
|                   | ソレノイド配線の断線 (GreenStar™ ディスプレイに注意画面が表示され、診断トラブルコードが設定される)。 | ワイヤハーネスを点検、修理する。                                                                                                      |
|                   | ソレノイド内の断線 (GreenStar™ ディスプレイに注意画面が表示され、診断トラブルコードが設定される)。  | ソレノイドのコイルに断線がないかを点検する。ソレノイドを交換する。                                                                                     |
| エアスプリング回路の安全弁が開く。 | 開いたまま閉まらなくなったソレノイドバルブを増加する。                               | ソレノイドバルブのマニュアルでの増加を数回試みる。システムの圧力を完全に抜く。ソレノイドバルブを清掃または交換する。                                                            |
|                   | 安全弁のスプリングが弱い。                                             | 安全弁を交換する。                                                                                                             |

次のページへ

OUO6064,00005DF -40-10NOV11-1/2

## トラブルシューティング

| 兆候                       | 問題                                          | 解決方法                                                                                   |
|--------------------------|---------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------|
| タンク回路の安全弁が開く。            | 圧力スイッチがオンで固着している。                           | トラクターキースイッチを ON にする。タンクに圧力のかかった状態で、圧力スイッチのコネクタを抜く。スイッチ配線間の導通をチェックする。導通のある場合はスイッチを交換する。 |
| モニターに表示された下向き力読み値が正しくない。 | 圧力センサーが較正されていない。                            | センサーを較正する。（「SeedStar™ 2 セットアップ：初期システム構成」セクションの「組み込みの空気圧式下向き力空気圧センサー」参照）。               |
| 空気圧式下向きカソレノイド回路のエラー。     | PM2 コントローラが、空気圧式下方向力増減ソレノイド回路に断線または短絡を検出した。 | PM2 コントローラから空気圧式下方向カソレノイドへのワイヤハーネスと電気接続を点検する。ソレノイドのコイルに断線がないかを点検する。                    |

OUO6064,00005DF -40-10NOV11-2/2

## 可変施肥機のトラブルシューティング

| 兆候                                                                                                                                                                             | 問題                            | 解決方法                                                                        |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------|
| 警告画面 : Pump Motor Drive Power is not detected. (ポンプのモーター駆動電源が検出されません) Turn off all power. (電源をオフにしてください) Connect the 7-pin connector. (7 ピンコネクタを接続してください) Restart. (再始動してください) | モーターへの動力がない。                  | トラクターに 7 ピンコネクタが挿入されていることを確認する。                                             |
|                                                                                                                                                                                | コネクタやピンの緩み。                   | 7 ピンコネクタに正しい電圧があることをチェックし、ピンを点検する。John Deere 取扱店にお問い合わせください。                |
|                                                                                                                                                                                | ハーネスで配線が挟まれている。               | ハーネスに損傷がないかどうかを点検する。John Deere 取扱店にお問い合わせください。                              |
|                                                                                                                                                                                | ヒューズ切れ。                       | トラクターのヒューズを点検する。                                                            |
| 警告画面 : Pump # Position Sensor not detected. (ポンプ No. 位置センサーが検出されません) Unable to adjust rate/ calculated rate goes to zero. (レートの調整、計算ができず、レートがゼロになります)                          | ポンプの位置センサーハーネスのリード線に断線か短絡がある。 | 位置センサーのリード線に損傷がないか、接続が正しいかを点検する。                                            |
|                                                                                                                                                                                |                               | ワイヤハーネスの位置センサー回路を点検する。センサーの診断については John Deere 取扱店にお問い合わせください。               |
| レートを調整できない。計算レートがゼロになる。                                                                                                                                                        | ポンプの回転数センサーハーネスに断線または短絡がある。   | ポンプ回転数センサーのリード線に損傷がないか、接続が正しいかを点検する。                                        |
|                                                                                                                                                                                |                               | ポンプの回転数センサーのリード線ハーネスを点検する。John Deere 取扱店にお問い合わせください。                        |
| 警告画面 : Pump # No Response to Control Command. (コントロールコマンドに対してポンプ応答がない) Unable to adjust rate. (レートを調整できない)                                                                     | ポンプの位置センサーハーネスに断線か短絡がある。      | ポンプの位置センサーのリード線に損傷がないか、接続が正しいかを点検する。                                        |
|                                                                                                                                                                                |                               | ワイヤハーネスのポンプ位置センサー回路を点検する。John Deere 取扱店にお問い合わせください。                         |
|                                                                                                                                                                                | センサーのセットボルトの緩み。               | モーターのセットボルトが締められていることを確認する。                                                 |
|                                                                                                                                                                                | モーターが回転しない。                   | モーターの診断については John Deere 取扱店にお問い合わせください。<br><br>モーターのワイヤハーネスに損傷がないかどうかを点検する。 |
| GreenStar™ ディスプレイに「Controller Disconnected (コントローラが接続されていません)」と表示される。                                                                                                          | 起動後に信号が失われた。                  | CAN 診断を実行する。John Deere 取扱店にお問い合わせください。                                      |
| 警告画面 : All Devices Unable to Communicate. (すべてのデバイスが通信不能です)                                                                                                                    | CAN 信号リード線が電源またはアースに短絡している。   | CAN 診断を実行する。John Deere 取扱店にお問い合わせする。                                        |

次のページへ

OUO6074,000106F -40-13MAR09-1/2

## トラブルシューティング

| 兆候                                                                                                              | 問題                        | 解決方法                                     |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------|------------------------------------------|
| モーターを調整できないか、ヒューズ切れ。                                                                                            | 配線が挟まれている。                | 挟まれている配線を点検して、修理する。                      |
|                                                                                                                 | コネクタのピンに損傷がある。            | コネクタのピンを点検して、修理する。                       |
|                                                                                                                 | 配線の不適切な取り回しにより、配線が伸びている。  | 損傷のある配線を点検して修理する。                        |
| 警告画面：Over Application. (施肥過多です)                                                                                 | ポンプに小さなレートスプロケットが使用されている。 | 大きなスプロケットを使う。                            |
| 警告画面：Under Application. (施肥過少です)                                                                                | ポンプに大きなレートスプロケットが使用されている。 | 小さなスプロケットを使う。                            |
| 警告画面：V.R. Fert System Problem. (可変施肥機システムの問題です)<br>Calculated rates may not be accurate. (計算レートが正確ではない可能性があります) | 駆動ホイールのスリップ               | 可変施肥機システムの空気圧式接触ホイールスプリングの圧力を上げる。        |
|                                                                                                                 | 回転数センサー信号不良。              | 正しいギャップにセンサーを調整する。ギャップが正しい場合は、センサーを交換する。 |

OUO6074,000106F -40-13MAR09-2/2

## 保管

### シーズン初めの手入れ

保管後にモニターを使用する場合は、きれいで損傷がないことを確認する。

モニターのディスプレイ、コントローラのウェッジボックス、レーダー、センサーに緩んだ部品がないか効果を徹底的に点検し、必要に応じて調整する。

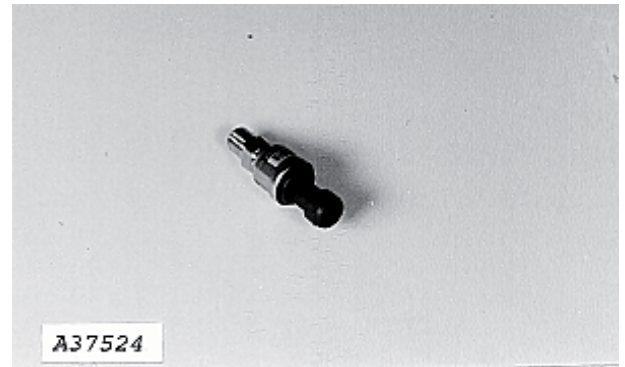
運転する前に、堆積した泥やグリースを清掃します。

AG,OUO1074,1591 -40-12MAY04-1/1

### 液体肥料センサー

センサーを取り外し、きれいな水ですすぎます。

液体注入口には物や工具を何も入れないでください。



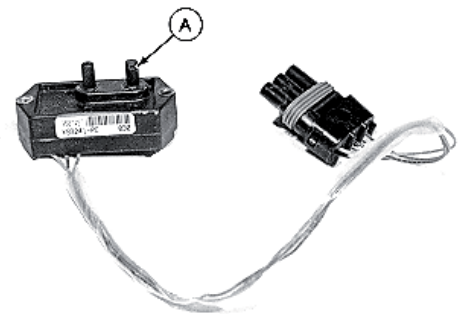
AG,OUO1074,1592 -40-24APR00-1/1

### 真空センサー

注記：ホースの接続に使用する P2 ポート (A)。

播種機を洗車するときは水がかからないようにしてください。

A : P2 ポート



AG,OUO1074,1593 -40-24APR00-1/1

## 空気圧式下向き力エアスプリングの保管手順

### 機械の保管時：

**重要：**システムから空気を排出させてはなりません。エアスプリングは加圧しておく必要があり、放置して漏れにより 0 psi まで徐々に減圧させる必要があります。

- モニターに表示される 11 kg (25 lb) の下向き力または圧力計で約 55 kPa (0.5 bar) (8 psi) で機械を駐機します。

### 保管からの復帰：

**⚠ 警戒：**圧力をかけすぎたり、すべての構成部品を所定の場所に取り付けずにシステムを作動させることによる部品の爆発で大けがをしないように注意してください。

827 kPa (8.2 bar) (120 psi) を超えてシステムに加圧しないでください。

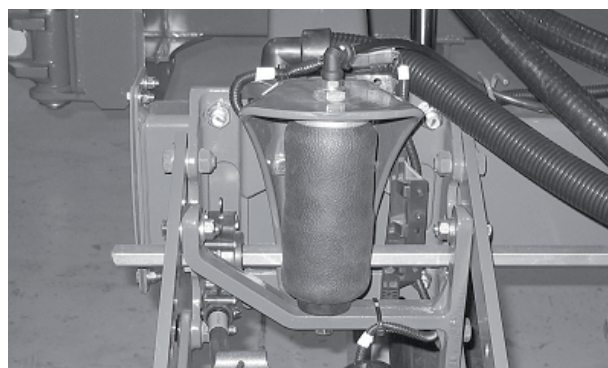
圧力安全弁を取り外さないでください。

すべての条ユニット構成部品を所定の場所に取り付けるまでシステムに加圧しないでください。

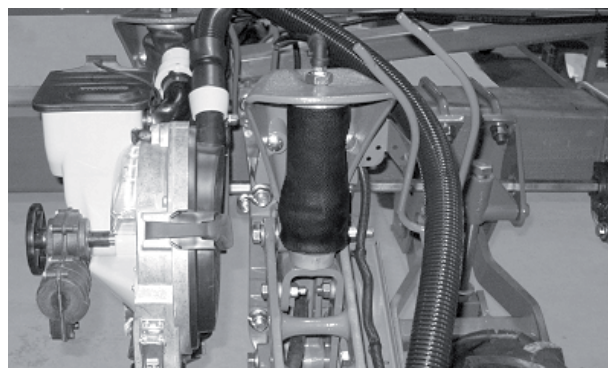
**重要：**エアスプリングが縮んだり、つぶれている場合、操作しないでください。エアスプリングを手で伸ばせるようになるまでシステム圧力を下げます。エアスプリングを下のパistonより下に広げます。エアスプリングがpistonより下まで広げるには、機械をさらに下降する必要があります。

### 保管からの機械の復帰：

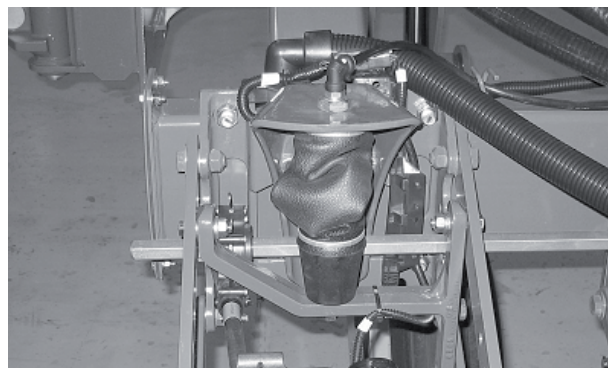
- 播種機の下向き力エアスプリングを保管場所から取り出して初めて空気を充填するには
  - 自動モードでは、播種位置に下げられている場合、システムはエアスプリングへの空気の充填を開始し、目標マージンを実現します。
  - 設定点モードでは、播種位置に下げられている場合、システムはエアスプリングへの空気の充填を開始し、目標下向き力を実現します。
- モニターに表示される 16 kg (35 lb) の下向き力または圧力計で約 83 kPa (0.8 bar) (12 psi) までシステムを加圧します。
- 運転中の最小下向き力は、モニター表示で 16 kg (35 lb) または圧力計で約 103 kPa (1.0 bar) (15 psi) です。この圧力を維持しないと、エアスプリングが損傷することがあります。



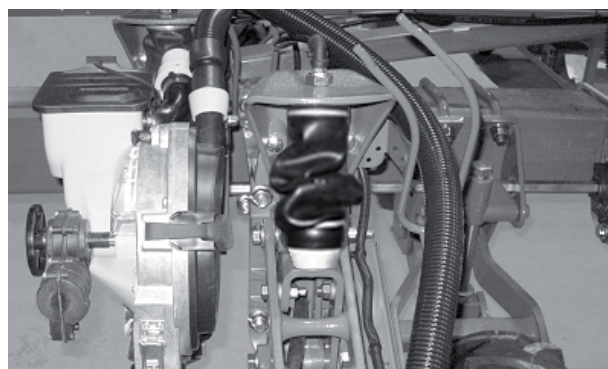
正しく広がったエアスプリング



正しく広がったエアスプリング (ツインロー)



広がらないエアスプリング



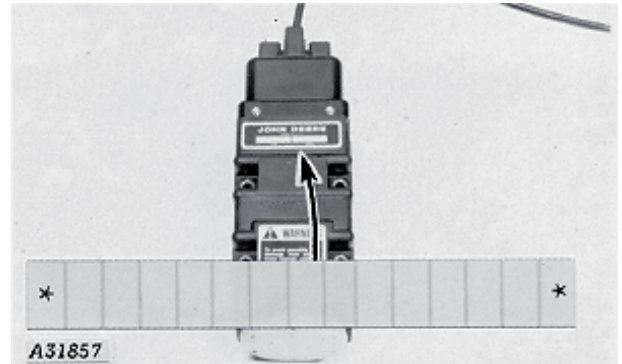
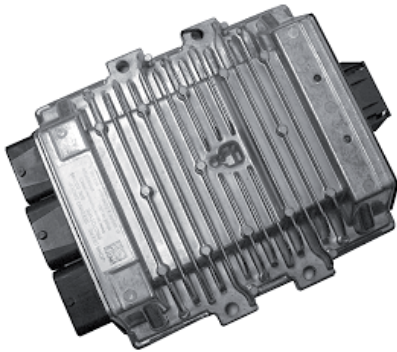
広がらないエアスプリング (ツインロー)

OUC6064,00005E0 -40-10NOV11-1/1

## 仕様

### シリアル番号の記録

|  |  |  |  |  |  |  |  |
|--|--|--|--|--|--|--|--|
|  |  |  |  |  |  |  |  |
|--|--|--|--|--|--|--|--|



レーザーシリアル番号



|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|

種子モニター／バリアブルプレートドライブコントローラ



|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|--|

24 条を超す機械用の第 2 種子モニター／バリアブルプレートドライブコントローラ

OUO6064,0000221 -40-21JUL10-1/1

仕様

# 索引

|                             | ページ |                                   | ページ |
|-----------------------------|-----|-----------------------------------|-----|
| <b>0-9</b>                  |     | <b>い</b>                          |     |
| 1 条                         |     | 移動モード ..... 40-8, 70-9            |     |
| 構成 ..... 40-8               |     | イベントログ                            |     |
| 2 条                         |     | VRD ..... 125-3                   |     |
| 構成 ..... 40-8               |     | インプルメントスイッチ                       |     |
|                             |     | センサステータス ..... 115-3              |     |
| <b>G</b>                    |     | <b>え</b>                          |     |
| GPS                         |     | エーカーカウンタ ..... 80-1               |     |
| オフセット ..... 25-3            |     | 液体肥料診断 ..... 85-16, 115-9         |     |
| 同期 ..... 25-3               |     | エリアカウンタ ..... 80-1                |     |
| GreenStar                   |     |                                   |     |
| データ入力方法 ..... 20-7          |     |                                   |     |
| 電源オン、オフ ..... 20-4          |     |                                   |     |
| 標準ボタンアイコン ..... 20-6        |     |                                   |     |
| GreenStar モニター              |     |                                   |     |
| 使用方法 ..... 20-1             |     |                                   |     |
| <b>R</b>                    |     | <b>お</b>                          |     |
| RowCommand                  |     | オフセット                             |     |
| メイン実行スクリーン ..... 70-4, 70-5 |     | GMT (グリニッジ標準時) ..... 25-3         |     |
| RowCommand の概要 ..... 55-1   |     | 音量、ディスプレイ ..... 25-1              |     |
| <b>S</b>                    |     | <b>か</b>                          |     |
| SeedStar XP                 |     | 開始、停止高さ                           |     |
| アラームと限度値の設定ページ ..... 60-10  |     | 共通 ..... 40-16                    |     |
| エアタンクのエア抜き ..... 110-10     |     | 個別 ..... 40-17                    |     |
| クイックリファレンスの設定 ..... 35-8    |     | 概要                                |     |
| システムの概要 ..... 60-1          |     | SeedStar XP                       |     |
| システム構成部品 ..... 60-1         |     | 強化されたモニタリング ..... 60-1            |     |
| ナビゲーションボタン ..... 75-1       |     | クイックスタート ..... 50-3               |     |
| 下向き力センサーの設定 ..... 60-7      |     | 可変レート施肥 ..... 85-1                |     |
| 下向き力センサー診断 ..... 130-2      |     | 可変速駆動 ..... 50-1                  |     |
| 下向き力の操作 ..... 75-8          |     | 可変速駆動                             |     |
| 種子間隔のモニタリング ..... 75-6      |     | 3 モーターシステム ..... 100-6            |     |
| 種子単一化のモニタリング ..... 75-4     |     | 1720 16R ..... 100-5              |     |
| 種子密度のモニタリング ..... 75-2      |     | Deere/Bauer ..... 100-7           |     |
| 条詳細 ..... 75-20             |     | シングルモーターシステム                      |     |
| 走行状況センサーでの診断 ..... 130-1    |     | 牽引式播種機 ..... 100-1                |     |
| 走行状況センサーの設定 ..... 60-4      |     | 組み込み式播種機 ..... 100-2              |     |
| 走行状況の操作 ..... 75-18         |     | デュアルモーターシステム                      |     |
| 播種機概要：ユーザー設定 ..... 60-9     |     | 1720 16R 以外の組み込み式播種機 ..... 100-3  |     |
| 播種機詳細ページ ..... 75-22        |     | 牽引式播種機および 1720 組み込み式 ..... 100-4  |     |
|                             |     | 構成部品の位置                           |     |
| <b>V</b>                    |     | 1700 播種機 ..... 100-8              |     |
| VRD 構成部品                    |     | 1730 播種機 ..... 100-14             |     |
| アクティビティ ..... 125-2         |     | 1750 表層保存型播種機 ..... 100-15        |     |
| <b>あ</b>                    |     | 1770、12 条 幅広 ..... 100-20         |     |
| 安全、高圧流体の回避                  |     | 1770NT 12 条 および 16 条 ..... 100-21 |     |
| 高圧流体の回避 ..... 10-2          |     | 1770NT 24 条 ..... 100-22          |     |
| 安全標示 ..... 15-1             |     | 1790 23/24 条 ..... 100-24         |     |
|                             |     | 1790 24R20 ..... 100-23           |     |
|                             |     | 1790 31/32 条 ..... 100-25         |     |
|                             |     | 3 モーター式 1720 12 条播種機 ..... 100-11 |     |
|                             |     | 3 モーター式 1720 16 条播種機 ..... 100-13 |     |
|                             |     | 3 モーター式 Deere/Bauer ..... 100-26  |     |

次のページへ

|                                | ページ    |
|--------------------------------|--------|
| シングルモーター式 1720 播種機.....        | 100-9  |
| シングルモーター式 1760、1760NT 播種機..... | 100-16 |
| シングルモーター式 1770 12RN 播種機.....   | 100-17 |
| デュアルモーター式 1710 10 条播種機.....    | 100-8  |
| デュアルモーター式 1710 12 条播種機.....    | 100-9  |
| デュアルモーター式 1720 10 条播種機.....    | 100-10 |
| デュアルモーター式 1720 12 条播種機.....    | 100-11 |
| デュアルモーター式 1720 16 条播種機.....    | 100-12 |
| デュアルモーター式 1760、1760NT 播種機..... | 100-18 |
| デュアルモーター式 1770 12RN 播種機.....   | 100-19 |
| 可変速駆動概要.....                   | 50-1   |
| 可変速駆動セクション                     |        |
| 設定.....                        | 50-7   |
| 可変速モーターの設定.....                | 50-7   |
| 可変レート施肥                        |        |
| システムテスト.....                   | 85-6   |
| 可変レート施肥の概要.....                | 85-1   |
| 空になるまでのエリア.....                | 80-1   |

## き

|                                |        |
|--------------------------------|--------|
| 機械式繰出装置                        |        |
| 駆動源の設定.....                    | 40-6   |
| 既定値                            |        |
| 播種機.....                       | 35-9   |
| 輝度、ディスプレイ.....                 | 25-1   |
| 強化されたモニタリング                    |        |
| Seedstar XP のクイックリファレンス設定..... | 35-8   |
| アラームと限度値の設定ページ.....            | 60-10  |
| エアタンクのエア抜き.....                | 110-10 |
| システムの概要.....                   | 60-1   |
| システム構成部品.....                  | 60-1   |
| ナビゲーションボタン.....                | 75-1   |
| 下向き力センサーの設定.....               | 60-7   |
| 下向き力センサー診断.....                | 130-2  |
| 下向き力の操作.....                   | 75-8   |
| 種子間隔のモニタリング.....               | 75-6   |
| 種子単一化のモニタリング.....              | 75-4   |
| 種子密度のモニタリング.....               | 75-2   |
| 条詳細.....                       | 75-20  |
| 走行状況センサーでの診断.....              | 130-1  |
| 走行状況センサーの設定.....               | 60-4   |
| 走行状況の操作.....                   | 75-18  |
| 播種機概要：ユーザー設定.....              | 60-9   |
| 播種機詳細ページ.....                  | 75-22  |

## く

|                  |      |
|------------------|------|
| クイックスタート         |      |
| 概要.....          | 50-3 |
| クイックリファレンス       |      |
| SeedStar XP..... | 35-8 |

|                | ページ         |
|----------------|-------------|
| VRD 機械.....    | 35-4        |
| 対地駆動機械.....    | 35-1        |
| 空気圧式下向き力.....  | 110-2       |
| センサー設定.....    | 40-13, 60-6 |
| 空気圧式下向き力システム   |             |
| 減圧.....        | 110-4       |
| 駆動源            |             |
| 設定、対地.....     | 40-6        |
| 駆動レンジの調節       |             |
| 可変速駆動機械のみ..... | 65-5        |
| クラッチ           |             |
| 切断警告.....      | 40-8        |
| クラッチ駆動セクション    |             |
| 設定.....        | 45-1        |

## け

|                  |             |
|------------------|-------------|
| 警告               |             |
| 移動モード.....       | 70-9        |
| 旋回時の抑止.....      | 70-7, 90-1  |
| 枕地抑止.....        | 70-8        |
| 警告スクリーン          |             |
| RowCommand.....  | 90-13       |
| SeedStar 2.....  | 90-3        |
| SeedStar 2       |             |
| (組み込みの空気圧式下向き    |             |
| 力付きの機械).....     | 90-9, 90-22 |
| SeedStar XP..... | 90-18       |
| 可変速駆動.....       | 90-16       |
| 計算               |             |
| 繰出スプロケット.....    | 80-2        |
| 種子見積もり           |             |
| バッグ単位.....       | 80-3        |
| ユニット単位.....      | 80-4        |
| 重量ごと.....        | 80-5        |
| 真空式.....         | 80-6        |
| 言語、設定.....       | 25-2        |

## こ

|                  |       |
|------------------|-------|
| 較正、タッチスクリーン..... | 25-4  |
| 構成部品             |       |
| RowCommand.....  | 55-1  |
| SeedStar 2.....  | 40-1  |
| SeedStar XP..... | 60-1  |
| 可変速駆動.....       | 50-4  |
| 高低種子密度警告、設定      |       |
| VRD.....         | 65-2  |
| 対地駆動機械.....      | 65-1  |
| コンプレッサエアフィルタ     |       |
| 清掃または交換.....     | 110-7 |

次のページへ

|                      | ページ   |                              | ページ   |
|----------------------|-------|------------------------------|-------|
| <b>し</b>             |       | <b>種子のモニタリング</b>             |       |
| 時間                   |       | SeedStar XP                  |       |
| コントローラ全体 .....       | 115-1 | 間隔 .....                     | 75-6  |
| トータルモニター .....       | 115-2 | 種子密度 .....                   | 75-2  |
| 時間決め種子ドロップ .....     | 115-7 | 単一化 .....                    | 75-4  |
| 色調、ディスプレイ .....      | 25-1  | 種子密度と高低警告、設定                 |       |
| 識別図 .....            | 05-1  | VRD .....                    | 65-2  |
| 時刻、設定 .....          | 25-3  | 対地駆動機械 .....                 | 65-1  |
| システム構成部品             |       | 種子密度の調節 .....                | 65-4  |
| RowCommand .....     | 55-1  | 種子見積もり                       |       |
| SeedStar 2 .....     | 40-1  | バッグ単位 .....                  | 80-3  |
| SeedStar XP .....    | 60-1  | ユニット単位 .....                 | 80-4  |
| 可変速駆動 .....          | 50-4  | 重量ごと .....                   | 80-5  |
| システムテスト、VRF .....    | 85-6  | 種子メーター                       |       |
| システムの概要 .....        | 40-1  | 回転 .....                     | 125-1 |
| システムの動作              |       | 種子メーターの回転 .....              | 125-1 |
| SeedStar XP          |       | 条                            |       |
| ナビゲーションボタン .....     | 75-1  | レイアウト (1 条型、分割条型、2 条型) ..... | 40-8  |
| 条詳細 .....            | 75-20 | 間隔と量 .....                   | 40-8  |
| 播種機概要：ユーザー設定 .....   | 60-9  | 条ユニットタイプ                     |       |
| 播種機詳細ページ .....       | 75-22 | VRD .....                    | 50-9  |
| 下向き力                 |       | シリアル番号                       |       |
| 空気圧 .....            | 110-2 | 記録 .....                     | 145-1 |
| 下向き力のモニタリング          |       | 真空式                          |       |
| SeedStar XP          |       | センサーステータス .....              | 115-3 |
| アラームと限度値の設定ページ ..... | 60-10 | 計算 .....                     | 80-6  |
| センサーの設定 .....        | 60-7  | 真空センサー .....                 | 40-11 |
| センサー診断 .....         | 130-2 | 真空センサーの較正 .....              | 40-12 |
| 下向き力の操作 .....        | 75-8  | 真空センサーの診断 .....              | 115-8 |
| 実行スクリーン              |       | 診断                           |       |
| ハーフスクリーンのレイアウト ..... | 70-6  | SeedStar XP                  |       |
| 可変速駆動機械 .....        | 70-3  | 下向き力センサー .....               | 130-2 |
| 対地駆動機械 .....         | 70-1  | 走行状況センサー .....               | 130-1 |
| 始動 .....             | 20-4  | タッチスクリーン .....               | 25-4  |
| 種子カウントテスト .....      | 115-6 |                              |       |
| 種子数／時間 .....         | 80-1  |                              |       |
| 種子センサー .....         | 40-10 |                              |       |
| センサーステータス .....      | 115-3 |                              |       |
| 種子チューブ               |       |                              |       |
| オプションの取り外し .....     | 95-2  |                              |       |
| オプションの取り付け .....     | 95-2  |                              |       |
| センサー                 |       |                              |       |
| 清掃 .....             | 95-3  |                              |       |
| フラッシュフェースの取り外し ..... | 95-1  |                              |       |
| フラッシュフェースの取り付け ..... | 95-1  |                              |       |
| 種子チューブセンサーテスト .....  | 115-5 |                              |       |
| 種子ドロップテスト .....      | 115-6 |                              |       |
| 種子のバッグ               |       |                              |       |
| 見積もり .....           | 80-3  |                              |       |

**す**

|                       |       |
|-----------------------|-------|
| スクリーン                 |       |
| 輝度、音量、色調 .....        | 25-1  |
| スクリーンのナビゲーション .....   | 20-12 |
| スクリーンレイアウトマネージャ ..... | 20-11 |
| スクロール機能               |       |
| 実行スクリーン .....         | 60-9  |
| スプロケット                |       |
| 繰出計算 .....            | 80-2  |
| スプロケット、VRD の設定 .....  | 50-7  |

次のページへ

|                                | ページ | ページ                          |
|--------------------------------|-----|------------------------------|
| <b>せ</b>                       |     |                              |
| 設定                             |     | 測定単位、設定 ..... 25-2           |
| SeedStar XP                    |     | 速度                           |
| 下向き力と目標マージン ..... 60-7         |     | 駆動源の設定 ..... 40-19           |
| 下向き力目標レート ..... 75-8           |     | ソフトウェア                       |
| 走行状況 ..... 60-4                |     | 可変速駆動スクリーンの有効化 ..... 50-6    |
| 液体肥料センサー ..... 40-14           |     | ソフトウェアの識別                    |
| 空気圧式下向き力センサー ..... 40-13, 60-6 |     | コントローラ ..... 115-1           |
| 種子センサー ..... 40-10             |     | モニター ..... 115-2             |
| 真空センサーの校正 ..... 40-12          |     |                              |
| 真空センサーの設定 ..... 40-11          |     | <b>た</b>                     |
| 対地速度情報源 ..... 40-19            |     | 対地駆動                         |
| 肥料センサーの校正 ..... 40-15          |     | 駆動セクションの設定 ..... 45-1        |
| 設定のチェックリスト                     |     | 駆動源の設定 ..... 40-6            |
| SeedStar XP ..... 35-8         |     | 対地速度情報源 ..... 40-19          |
| VRD 機械 ..... 35-4              |     | 高さスイッチの調節                    |
| 対地駆動機械 ..... 35-1              |     | 平行アーム ..... 50-10            |
| 施肥レート                          |     | 高さセンサー                       |
| 可変レート施肥 ..... 85-2             |     | 開始／停止点の校正                    |
| ゼロ調整                           |     | 共通 ..... 40-16               |
| 真空センサー ..... 40-12             |     | 個別 ..... 40-17               |
| 肥料センサー ..... 40-15             |     | タッチスクリーンの校正 ..... 25-4       |
| 旋回ビュー                          |     |                              |
| 警告の抑止 ..... 70-7, 90-1         |     | <b>て</b>                     |
| センサー                           |     | ディスクの選択                      |
| SeedStar XP                    |     | VRD ..... 65-2               |
| 下向き力と目標マージン ..... 60-7         |     | ディスプレイ                       |
| 走行状況 ..... 60-4                |     | 輝度、音量、色調 ..... 25-1          |
| ステータス ..... 115-3              |     | データ入力方法                      |
| 空気圧式下向き力 ..... 40-13, 60-6     |     | GreenStar モニター ..... 20-7    |
| 種子 ..... 40-10                 |     | データの入力                       |
| 種子チューブ                         |     | GreenStar モニター ..... 20-7    |
| 清掃 ..... 95-3                  |     | 電圧 ..... 115-4               |
| 種子チューブテスト ..... 115-5          |     | 電源オフ ..... 20-4              |
| 真空と肥料 ..... 40-11              |     | 電源オン ..... 20-4              |
| 電圧 ..... 115-4                 |     |                              |
| 肥料 ..... 40-14                 |     | <b>と</b>                     |
| センサーのゼロ調整                      |     | トラクターと機械のオペレータマニュアル          |
| 空気圧式下向き力 ..... 40-13, 60-6     |     | 使用 ..... 105-1               |
| <b>そ</b>                       |     | トラブルシューティング                  |
| 走行状況のモニタリング                    |     | Greenstar ディスプレイ ..... 135-1 |
| SeedStar XP                    |     | SeedStar ..... 135-2         |
| センサーの設定 ..... 60-4             |     | 可変レート施肥 ..... 135-24         |
| センサー診断 ..... 130-1             |     | 可変速駆動 ..... 135-6            |
| 走行状況の操作 ..... 75-18            |     | ドロップテスト                      |
| 繰出装置                           |     | 時間決め ..... 115-7             |
| スプロケット計算 ..... 80-2            |     | 種子 ..... 115-6               |
| 総量                             |     |                              |
| 可変レート施肥 ..... 85-5             |     |                              |

次のページへ

|                      | ページ   |                        | ページ    |
|----------------------|-------|------------------------|--------|
| <b>な</b>             |       | 2 条設定 .....            | 40-8   |
| 夏時間 .....            | 25-3  | 条のレイアウトと寸法 .....       | 40-8   |
| <b>に</b>             |       | 分割条型の設定 .....          | 40-8   |
| 入力                   |       | 分割条型                   |        |
| GreenStar モニター ..... | 20-7  | 構成 .....               | 40-8   |
| <b>の</b>             |       | <b>へ</b>               |        |
| 農作物の選択               |       | 平均種子数／エリア .....        | 80-1   |
| VRD .....            | 65-2  | ヘクタールカウンター .....       | 80-1   |
| 対地駆動 .....           | 65-1  |                        |        |
| のろのろモード、VRF .....    | 85-15 | <b>ほ</b>               |        |
| <b>は</b>             |       | 保管                     |        |
| ハードウェアの識別            |       | SeedStar XP            |        |
| コントローラ .....         | 115-1 | エアタンクのエア抜き .....       | 110-10 |
| モニター .....           | 115-2 | シーズン初めの手入れ .....       | 140-1  |
| ハーフスクリーンのレイアウト ..... | 70-6  | 液体肥料センサー .....         | 140-1  |
| 播種機概要                |       | 空気圧式下向き力 .....         | 140-2  |
| 設定 .....             | 60-9  | 真空センサー .....           | 140-1  |
| 播種機の既定値 .....        | 35-9  | ポンプの無効化 .....          | 85-14  |
| 幅                    |       | ポンプロックダウン .....        | 85-15  |
| 播種機サイズの設定 .....      | 40-8  |                        |        |
| 半幅切断、VRD の設定 .....   | 50-7  | <b>ま</b>               |        |
| 半幅切断警告 .....         | 40-8  | 枕地警告抑止 .....           | 70-8   |
| <b>ひ</b>             |       | マニュアルオーバーライド、VRF ..... | 85-15  |
| 日付、設定 .....          | 25-3  |                        |        |
| 必要なバッグ数              |       | <b>め</b>               |        |
| 計算 .....             | 80-3  | メイン実行スクリーン             |        |
| ヒューズ                 |       | SeedStar XP            |        |
| 位置 .....             | 110-6 | ハーフスクリーンのレイアウト .....   | 75-26  |
| 肥料                   |       | 下向き力 .....             | 75-8   |
| センサーステータス .....      | 115-3 | 種子間隔 .....             | 75-6   |
| 肥料センサー、液体 .....      | 40-14 | 種子単一化 .....            | 75-4   |
| 肥料センサーの較正 .....      | 40-15 | 種子密度 .....             | 75-2   |
| <b>ふ</b>             |       | 条詳細 .....              | 75-20  |
| フラッシュ                |       | 走行状況 .....             | 75-18  |
| モーター、バルブ .....       | 125-4 | 播種機の詳細 .....           | 75-22  |
| フレーム                 |       | 移動モード .....            | 70-9   |
| レイアウトの設定 .....       | 40-8  | 枕地警告抑止 .....           | 70-8   |
| フレームの構成              |       | メーター                   |        |
| 1 条設定 .....          | 40-8  | タイプ基本播種機を設定 .....      | 40-7   |
|                      |       | 基本的な播種機用の駆動タイプ .....   | 40-7   |
|                      |       | メーターの選択                |        |
|                      |       | VRD .....              | 65-2   |
|                      |       | 対地駆動 .....             | 65-1   |

次のページへ

## ページ

## も

|                   |       |
|-------------------|-------|
| モーションセンサー         |       |
| すき間の調節.....       | 50-10 |
| モーター、バルブ空気抜き..... | 125-4 |
| モニター              |       |
| コントロール.....       | 20-2  |
| モニター、GreenStar    |       |
| 電源オン、オフ.....      | 20-4  |
| 入力方法.....         | 20-7  |
| 標準ボタンアイコン.....    | 20-6  |
| モニターの使用法          |       |
| バーチャルターミナル.....   | 20-5  |

## ゆ

|                               |                |
|-------------------------------|----------------|
| 油圧接続                          |                |
| シングルモーター                      |                |
| パワービヨンドなし                     |                |
| 6000 シリーズトラクター.....           | 105-2          |
| 7000、8000、9000 シリーズトラクター..... | 105-6          |
| パワービヨンド負荷センサー付き               |                |
| 6000 シリーズトラクター.....           | 105-4          |
| 7000 シリーズトラクター.....           | 105-8          |
| 8000 シリーズトラクター.....           | 105-10, 105-12 |
| デュアルモーター                      |                |
| パワービヨンドなし                     |                |
| 6000 シリーズトラクター.....           | 105-3          |
| 7000、8000、9000 シリーズトラクター..... | 105-7          |
| パワービヨンド負荷センサー付き               |                |
| 6000 シリーズトラクター.....           | 105-5          |
| 7000 シリーズトラクター.....           | 105-9          |
| 9000 シリーズトラクター.....           | 105-13         |
| 複数モーター                        |                |
| パワービヨンド負荷センサー付き               |                |
| 8000 シリーズトラクター.....           | 105-11         |
| 油圧ホースの接続.....                 | 105-1          |

## り

|         |       |
|---------|-------|
| リレー     |       |
| 位置..... | 110-6 |

## れ

|                       |       |
|-----------------------|-------|
| レイアウトマネージャ、スクリーン..... | 20-11 |
| レーダー                  |       |
| 較正.....               | 30-3  |
| 構成.....               | 30-2  |
| レートを選択                |       |
| VRD.....              | 65-2  |
| 対地駆動.....             | 65-1  |