

John Deere Active Implement Guidance (N.S. PCXL01A ou B)



JOHN DEERE

MANUAL DO OPERADOR

John Deere Active Implement Guidance (N.S. PCXL01A ou B)

OMPFP19026 EDIÇÃO B4 (PORTUGUESE)

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

Introdução

Apresentação

OBRIGADO por adquirir um produto John Deere.

LEIA ESTE MANUAL atentamente para aprender como operar e fazer a manutenção do seu produto corretamente. Não respeitar este procedimento poderá resultar em lesões ou danos no equipamento. Este manual e as sinalizações de segurança no seu produto também podem estar disponíveis em outros idiomas. (Consulte o concessionário John Deere para solicitá-los.)

ESTE MANUAL DEVE SER CONSIDERADO uma parte permanente do seu produto e deve permanecer com o produto quando vendê-lo.

As medidas neste manual são fornecidas tanto no sistema métrico como no sistema habitual de medidas usado nos Estados Unidos. Use somente as peças de substituição e elementos de fixação corretos. Os acessórios de fixação métricos e de polegadas podem demandar chaves específicas adequadas para um dos dois sistemas.

OS LADOS DIREITO E ESQUERDO são determinados com base na direção do movimento de avanço da máquina ou do implemento.

ESCREVA OS NÚMEROS DE IDENTIFICAÇÃO DOS PRODUTOS (P.I.N.) no Manual do Operador. Anote com precisão todos os números para ajudar no rastreamento do produto em caso de ele ser roubado. O seu concessionário também precisará desses números em caso de pedidos de peças. Faça um backup dos números de identificação em um local seguro fora da máquina ou longe do produto.

A GARANTIA é oferecida como parte do programa de assistência da John Deere aos clientes que operam e mantêm o equipamento conforme descrito neste manual. A garantia é explicada no certificado ou na declaração de garantia que você deve ter recebido de seu concessionário.

Esta garantia assegura que a John Deere substituirá os seus produtos que apresentarem defeitos dentro do período de garantia. Em algumas circunstâncias, a John Deere também oferece melhorias de campo, frequentemente sem custos para o cliente, mesmo que o produto já esteja fora da garantia. Caso o equipamento seja usado indevidamente ou modificado para alterar seu desempenho para além das especificações originais de fábrica, a garantia será anulada e as melhorias de campo poderão ser negadas.

Se você não for o proprietário original deste produto, é do seu interesse entrar em contato com seu concessionário John Deere local para informá-lo do número de série da sua unidade. Isto ajudará a John Deere a notificá-lo sobre quaisquer problemas ou sobre melhorias de produtos.

Número de Série:

JS56696,0000C4C-54-03FEB17

Livraria de Informações Técnicas John Deere

Devido a alterações no produto realizadas após a impressão deste documento, é possível que as descrições das funcionalidades do produto não estejam completas. Leia o Manual do Operador mais recente antes de usar. Para obter uma cópia, consulte seu concessionário ou visite techpubs.deere.com.

CZ76372,000071F-54-08OCT19

Conteúdo

	Página		Página
Segurança		Visão Geral dos Componentes	
Reconhecer as Informações de Segurança	05-1	Monitor e Sistema de Controle	40-1
Compreenda as Palavras de Sinalização	05-1	Receptor StarFire™	40-1
Siga as Instruções de Segurança	05-1	Display	40-2
Prática da Manutenção Segura	05-2	Sensor de Ângulo da Roda	40-3
Usar degraus e apoios de mão corretamente	05-2	Controlador de Aplicação	40-3
Manusear suportes e componentes eletrônicos com segurança	05-2	Válvula de Compensação	40-4
Uso Correto de Monitor Eletrônico	05-3	Válvula Externa	40-4
Operação Segura dos Sistemas de Automação do Implemento	05-3	Interruptor de Altura do Direcionamento Ativo de Implementos	40-5
Evite Fluidos Sob Alta Pressão	05-4		
Informações Regulatórias e de Conformidade		Configuração	
Identificação do Código de Data	20-1	Configuração da Máquina e do Implemento	60-1
União Econômica Euroasiática – EAC	20-1	Conexão do Implemento	60-1
Declaração de Conformidade da UE	20-3	Configuração do Receptor StarFire™ do Implemento	60-1
Visão Geral do Sistema		Designação da SCV (Válvula de Controle Seletivo)	60-2
Teoria de operação	30-1	Deslocamento Lateral do Receptor do Implemento	60-2
Requisitos do Direcionamento Ativo de Implementos	30-1	Deslocamento da Distância Longitudinal do Receptor do Implemento	60-3
Navegação para o Controlador de Aplicação Usando o Display de 4ª Geração	30-2	Otimização do TCM (Módulo de Compensação de Terreno)	60-4
Ativação do Direcionamento Ativo de Implementos	30-2	Calibração do TCM (Módulo de Compensação de Terreno)	60-4
Compatibilidade da Máquina	30-3	Verificação da Orientação da Vazão Hidráulica e da Posição do Sensor de Ângulo da Roda (Somente Direção do Implemento)	60-6
Substituição da EPROM (Memória Programável Apagável Somente de Leitura)	30-3	Calibração da Direção do Implemento (Somente Direção do Implemento)	60-7
Uso do Direcionamento Ativo de Implementos com iGrade™	30-3	Ajuste da VCR (Válvula de Controle Remoto)	60-8
Legenda das Teclas Programáveis		Configuração do Controle Hidráulico — VCR (Válvula de Controle Remoto)	60-10
Controlador de Aplicação 1100—Tecla Programável Configuração	35-1	Configuração do Controle Hidráulico — Válvula Externa	60-11
Controlador de Aplicação 1100—Tecla Programável Principal	35-1	Ajuste da Válvula Compensadora Dupla	60-12
GreenStar™—Tecla Programável Orientação	35-1		
Receptor StarFire™—Tecla Programável StarFire™	35-1	Operação do Direcionamento Ativo de Implementos	
Receptor StarFire™—Tecla Programável RTK	35-2	Operação Básica do Sistema de Direcionamento Ativo de Implementos	70A-1
Receptor StarFire™—Tecla Programável Satélite	35-2	Operação do Direcionamento Ativo de Implementos	70A-2
Receptor StarFire™—Tecla Programável Diagnósticos	35-2	Seleção do Modo para Acionamento	70A-2
		Seleção de Recursos de Orientação Opcionais	70A-2
		Acionamento da Orientação Ativa de Implementos	70A-5
		Ajuste das Configurações de Sensibilidade	70A-6

Continua na próxima página

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

Página

Desativar a Orientação Ativa de Implementos	70A-7
---	-------

Otimização da Orientação Ativa de Implementos

Otimização do Desempenho do AutoTrac™ da Máquina	70B-1
Otimização da Orientação Ativa de Implementos	70B-2

Desconexão da Orientação Ativa de Implementos

Desconexão do Sistema de Orientação Ativa de Implementos	75A-1
--	-------

Instalação de Terceiros

Acionador do Lado Baixo	75B-1
-------------------------------	-------

Solução de Problemas

Informações do Satélite	80-1
Restauração do Controlador de Aplicação UCC2	80-1
Restauração dos Ajustes do Controlador de Aplicação 1100	80-2
Status do Sistema	80-4
Tensões de Entrada/Saída (E/S)	80-5
Configuração da Máquina	80-7
Válvula Externa	80-11
Desempenho do Implemento	80-13
Receptor	80-16
Limpeza de Dados	80-17
Limpeza do ISOBUS VT	80-17

Manutenção

Máquina	100-1
Lista de Verificação Pré-safra	100-1
Lista de Verificação Diária	100-1
Lista de Verificação Pós-safra	100-1

Literatura de Manutenção da John Deere

Disponível

Informações Técnicas	SERVLIT-1
----------------------------	-----------

Manutenção John Deere, Companheira de Trabalho

Não se aplica a esta região	IBC-1
-----------------------------------	-------

Segurança

Reconhecer as Informações de Segurança



T81389—UN—28JUN13

Este é um símbolo de alerta de segurança. Quando vir este símbolo na máquina ou neste manual, fique alerta à possibilidade de ferimentos.

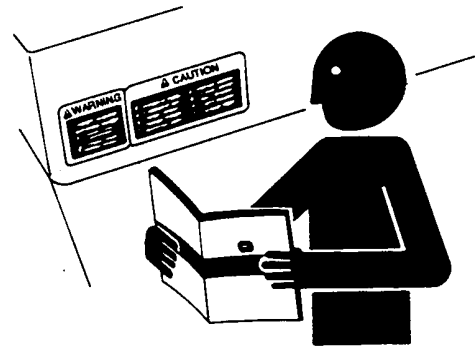
Siga as precauções recomendadas e as práticas seguras de operação.

DX,ALERT-54-03OCT22

chama atenção para as mensagens de segurança neste manual.

DX,SIGNAL-54-05OCT16

Siga as Instruções de Segurança



TS201—UN—15APR13

Leia atentamente todas as mensagens de segurança deste manual e os adesivos de segurança em sua máquina. Mantenha os adesivos de segurança em boas condições. Substitua adesivos de segurança danificados ou ausentes. Certifique-se de que novos componentes e peças de reposição incluam os adesivos de segurança. Adesivos de segurança para reposição podem ser encontrados no seu concessionário John Deere.

Pode haver informações adicionais sobre segurança nas peças e componentes de fornecedores que não estejam reproduzidas neste manual do operador.

Aprenda como operar a máquina e como utilizar os controles adequadamente. Não deixe ninguém operar a máquina sem que tenha sido treinado.

Mantenha sua máquina em condições operacionais apropriadas. Modificações não autorizadas na máquina podem prejudicar o funcionamento e/ou a segurança e afetar a vida útil da máquina.

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

DX,READ-54-01AUG22

Compreenda as Palavras de Sinalização



TS187—54—04JUN19

PERIGO: A palavra PERIGO indica uma situação de risco que, se não evitada, irá resultar em morte ou em ferimentos graves.

ATENÇÃO: A palavra ATENÇÃO indica uma situação de risco que, se não for evitada, poderá resultar em morte ou em ferimentos graves.

CUIDADO: A palavra CUIDADO indica uma situação de risco que, se não for evitada, pode resultar em ferimentos leves ou moderados. CUIDADO também pode ser usada para alertar sobre práticas inseguras associadas com eventos que podem causar ferimentos.

Uma palavra de sinalização—PERIGO, ATENÇÃO ou CUIDADO—é usada junto com o símbolo de alerta de segurança. PERIGO identifica os riscos mais graves. Os adesivos de segurança PERIGO ou ATENÇÃO localizam-se próximos às áreas de risco específicas. Precauções gerais estão listadas nos adesivos de segurança de CUIDADO. A palavra CUIDADO também

Prática da Manutenção Segura



TS218—UN—23AUG88

Estude o procedimento de manutenção antes de efetuar o trabalho. Mantenha a área limpa e seca.

Nunca lubrifique nem faça manutenção ou ajustes em uma máquina em movimento. Mantenha as mãos, os pés e as roupas longe de peças movidas por energia. Desative toda a energia e opere os controles para aliviar a pressão. Abaixar o equipamento até o solo. Pare o motor. Retire a chave. Aguarde a máquina esfriar.

Apoie seguramente quaisquer elementos da máquina que devam ser erguidos para o trabalho de manutenção.

Mantenha todas as peças em boas condições e corretamente instaladas. Corrija imediatamente qualquer dano. Substitua peças desgastadas ou quebradas. Remova depósitos de graxa, óleo ou detritos.

Em equipamentos autopropelidos, desconecte o cabo terra (-) da bateria antes de executar qualquer solda na máquina ou ajustes no sistema elétrico.

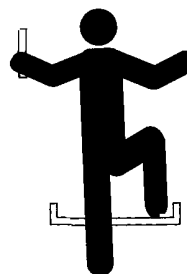
Em implementos rebocados, desconecte os chicotes elétricos do trator antes de fazer a manutenção em componentes do sistema elétrico ou soldagem na máquina.

Quedas durante limpeza ou trabalho em locais altos podem causar ferimentos graves. Use uma escada ou plataforma para atingir facilmente cada local. Use

apoios para os pés e para as mãos que sejam robustos e seguros.

DX,SERV-54-28FEB17

Usar degraus e apoios de mão corretamente



T133468—UN—15APR13

Evitar quedas entrando e saindo de frente para a máquina. Manter sempre um contato de três pontos com os degraus, apoios de mão e corrimãos.

Tenha cuidados adicionais quando lama, neve ou umidade aumentarem o risco de escorregões. Mantenha os degraus limpos e livres de graxa e óleo. Nunca salte ao sair da máquina. Nunca entre ou saia de uma máquina em movimento.

DX,WW,MOUNT-54-12OCT11

Manusear suportes e componentes eletrônicos com segurança



TS249—UN—23AUG88

Quedas durante instalação ou remoção de componentes eletrônicos montados no equipamento podem causar graves ferimentos. Use uma escada ou plataforma para alcançar facilmente cada local de montagem. Use apoios seguros e resistentes para as mãos e os pés. Não instale nem remova componentes molhados ou congelados.

Ao instalar ou fazer manutenção de uma estação base RTK em uma torre ou outra estrutura alta, use um elevador aprovado.

Ao instalar ou fazer manutenção em um mastro de antena de GPS usada num implemento, use técnicas

de elevação apropriadas e o devido equipamento de proteção pessoal. O mastro é pesado e pode ser difícil de manusear. Serão necessárias duas pessoas quando os locais de montagem não forem acessíveis do solo ou de uma plataforma de manutenção.

DX,WW,RECEIVER-54-24AUG10

Uso Correto de Monitor Eletrônico

Monitores eletrônicos são dispositivos secundários destinados a ajudar o operador na execução de operações no campo, aumentar o conforto e proporcionar entretenimento. Os monitores oferecem uma ampla gama de funcionalidade, são usados em muitos aplicativos de sistemas diferentes da máquina e podem ser usados em outros dispositivos secundários como equipamentos eletrônicos portáteis.

Um dispositivo secundário é qualquer dispositivo não necessário para operar sua máquina no respectivo uso primário. O operador é sempre responsável pela operação e controle seguros da máquina.

Para evitar acidentes pessoais ao operar a máquina:

- Posicione o monitor conforme as instruções de instalação. Assegure que o dispositivo esteja fixado e que não obstrua a visão do operador, nem interfira com os comandos operacionais da máquina.
- Não se distraia com o monitor. Fique atento. Preste atenção na máquina e no ambiente ao seu redor.
- Não modifique configurações nem acesse qualquer função que exija o uso prolongado dos controles do monitor com a máquina em movimento. Pare a máquina em local seguro e coloque na posição de estacionamento antes de tentar tais operações.
- Nunca ajuste em volume alto demais que não permita escutar o tráfego externo e veículos de emergência.

Para promover a operação segura, determinadas funções do monitor podem estar desativadas a menos que a movimentação da máquina seja restringida e/ou esteja em posição de estacionamento. Cancelar este recurso de segurança pode violar leis aplicáveis e resultar em danos, ferimentos graves ou fatais.

Use somente as funcionalidades disponíveis do monitor quando as condições permitirem fazê-lo de maneira segura e conforme as instruções fornecidas. Sempre respeite as normas de condução segura, leis e regulamentos de trânsito estaduais ou locais ao usar qualquer dispositivo secundário.

DX,ELEC,DISPLAY-54-13JAN15

Operação Segura dos Sistemas de Automação do Implemento



PC13793—UN—25MAY11

Não use sistemas de automação do implemento em rodovias. Sempre desligue (desative) os sistemas de automação do implemento antes de entrar em uma rodovia. Não tente ligar (ativar) um sistema de automação do implemento ao transportar em uma rodovia.

Os sistemas de automação do implemento visam auxiliar o operador a realizar operações mais eficientes no campo. O operador é sempre responsável pelo percurso da máquina.

Sistemas de automação do implemento incluem qualquer aplicativo que automatize o movimento do implemento. Isso inclui, mas não se limita a iGrade™ e a Direcionamento Ativo de Implementos.

Para evitar acidentes pessoais ao operador e observadores:

- Verifique se a máquina, o implemento e os sistemas de automação estão configurados corretamente.
- Permaneça alerta e preste atenção ao ambiente ao seu redor.
- Assuma o controle da máquina quando necessário para evitar riscos, pessoas, equipamento ou outros obstáculos no campo.
- Interrompa a operação se condições de visibilidade deficientes prejudicarem sua capacidade de operar a máquina ou de identificar pessoas ou obstáculos no caminho da máquina.

CF86321,0000366-54-19DEC13

Evite Fluidos Sob Alta Pressão



X9811—UN—23AUG88

Inspecione as mangueiras hidráulicas periodicamente – pelo menos uma vez por ano – para ver se há vazamentos, dobras, cortes, trincas, abrasão, bolhas, corrosão, trançado exposto ou qualquer outro sinal de desgaste ou dano.

Substitua imediatamente conjuntos de mangueira desgastados ou danificados, por peças de reposição aprovadas John Deere.

Fluidos que escapam sob alta pressão podem penetrar na pele e causar ferimentos graves.

Evite este risco aliviando a pressão antes de desconectar uma linha hidráulica ou outras linhas. Aperte todas as conexões antes de aplicar pressão.

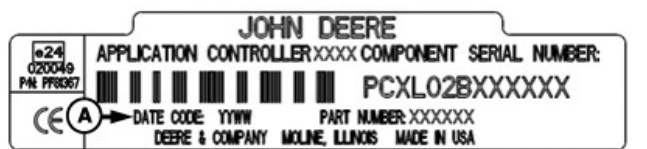
Procure por vazamentos com um pedaço de cartão. Proteja as mãos e o corpo de fluidos sob alta pressão.

Em caso de acidente, consulte um médico imediatamente. Qualquer fluido injetado na pele deve ser retirado cirurgicamente dentro de algumas horas ou poderá resultar em gangrena. Os médicos com pouca experiência nesse tipo de ferimento devem procurar uma fonte adequada de conhecimentos médicos nessa área. Essas informações encontram-se disponíveis em inglês no Departamento Médico da Deere & Company em Moline, Illinois, EUA, pelos telefones 1-800-822-8262 ou +1 309-748-5636.

DX,FLUID-54-12OCT11

Informações Regulatórias e de Conformidade

Identificação do Código de Data



Exemplo de etiqueta do produto

Use o código de data (A) na etiqueta do produto para identificar a data de fabricação. "YY" (B) identifica os últimos dois números do ano de fabricação; "WW" (C) identifica o número da semana do ano civil de fabricação.

NOTA: O número da semana de fabricação varia de 01 a 53.

DATE CODE YY WW

Exemplo do Código de Data

- A—Código de Data (Data da Fabricação)
- B—Últimos Dois Números do Ano de Fabricação
- C—Número da Semana do Ano Civil de Fabricação

Código de Data		
YY	Últimos Dois Números do Ano de Fabricação	Exemplo: 11 = 2011 12 = 2012 13 = 2013
WW	Número da Semana do Ano Civil de Fabricação	Exemplo: 01, 02, 03...53

RW00482.00003F4-54-23SEP14

União Econômica Euroasiática – EAC

Eurasian Economic Union - EAC

Information for products that bear conformity mark of the Eurasian Economic Union member states

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

Universal CAN Application Controller
Model: John Deere Application Controller
Made in USA

Name and address of the authorized representative in the Eurasian Economic Union:
Limited Liability Company "John Deere Rus"

Address: 142050, Russia, Moscow region, Domodedovo district, Domodedovo, Beliy Stolbi micro district, vladeny "Warehouse 104," Building 2.

For technical support, please contact your dealer.



PC24107—UN—13APR17

Евразийский экономический союз (ЕАЭС)

Информация об изделиях, которые имеют знак соответствия требованиям технических регламентов Евразийского экономического союза (ЕАЭС)

Производитель: Компания Deere & Company
г. Молин, Штат Иллинойс, США

Универсальный CAN контроллер приложений
модель: John Deere Application Controller
Сделано в США.

Наименование и адрес уполномоченного представителя на территории Евразийского экономического союза (ЕАЭС): Общество с ограниченной ответственностью "Джон Дир Русь"

Адрес: 142050, Россия, Московская область, Домодедовский район, г. Домодедово, микрорайон "Белые столбы", владение "Склады 104," стр. 2.

Для получения технической поддержки обращайтесь к дилеру, обслуживающему вашу организацию.



PC24108—UN—20APR17
RW00482,00000FA-54-20APR17

Declaração de Conformidade da UE

Deere & Company
Moline, Illinois, EUA

O abaixo assinado aqui declara que:

Produto: Controlador de Aplicação

Modelo(s): XL01, XL02

está (estão) de acordo com todas as cláusulas relevantes e requisitos essenciais das seguintes diretrizes:

DIRETIVA	NÚMERO	MÉTODO DE CERTIFICAÇÃO
Diretiva de Compatibilidade Eletromagnética	2014/30/UE	Anexo II da Diretiva

O produto está em conformidade com as seguintes normas e/ou outros documentos normativos:

ISO 14982: 1998

Nome e endereço da pessoa na Comunidade Europeia autorizada a compilar o dossiê técnico de construção:

Brigitte Birk
John Deere GmbH & Co. KG
Mannheim Regional Center (Zentralfunktionen)
John Deere Strasse 70
Mannheim, Alemanha D-68163

Esta declaração de conformidade é emitida sob a exclusiva responsabilidade do fabricante.

Local da declaração: Urbandale, Iowa, EUA

Data da declaração: 27 de abril de 2016

Nome: Aaron Senneff

Cargo: Manager - Software Development



DXCE01—UN—28APR09
RW00482,00000F9-54-13MAR18

Visão Geral do Sistema

Teoria de operação

O Direcionamento Ativo de Implementos possibilita que a máquina e o implemento sejam direcionados independentemente em uma pista comum. O Direcionamento Ativo de Implementos sincroniza-se com o AutoTrac™ para orientar o implemento no mesmo caminho gerado pela máquina. O Direcionamento Ativo de Implementos utiliza o Controlador de Aplicação 1100 para calcular a posição do implemento em relação a uma Linha AB. O Modo Controle de Implementos aplica o desenho do implemento específico ao cálculo da posição. O Controlador de Aplicação 1100 comanda a atuação do mecanismo da direção hidráulica do implemento usando um controle hidráulico até que o implemento alcance uma posição desejada.

Opções de Modo de Controle de Posicionamento do Implemento

Sistemas de direção de outros fabricantes estão disponíveis dependendo do tipo, marca e modelo do implemento. Há dois modos de controle de posicionamento de implementos disponíveis dentro do Direcionamento Ativo de Implementos. Selecione o modo que melhor se adapte ao desenho e ao mecanismo de posicionamento do implemento.

- **Deslocador do Implemento** é um modo de controle para implementos com engates hidráulicos ou implementos com um movimento de direção paralelo ao eixo traseiro da máquina. O Controlador de Aplicação 1100 usa somente dados do sistema de posicionamento global (GPS) para cálculos e comandos. Ele não usa nem requer dados do sensor de retorno.
- **A Direção do Implemento** é um modo de controle que usa dados de GPS do receptor do implemento e dados de retorno de um potenciômetro do mecanismo de direção do implemento ou sensor de efeito Hall. Baseado no desempenho do implemento, o operador é solicitado a ajustar a orientação e a sensibilidade da direção através do monitor. O Controlador de Aplicação 1100 usa o GPS e o retorno do implemento para cálculos e comandos. É necessária a calibração do potenciômetro ou do sensor de efeito Hall durante a configuração.

Opções de Controle Hidráulico

- **Controle de SCV (Válvula de Controle Seletivo)**, usado quando a máquina está equipada com SCVs controladas eletronicamente. O Controlador de Aplicação 1100 envia uma tensão de sinal para o controlador hidráulico da máquina para comandar a vazão hidráulica da SCV para o mecanismo de direção do implemento até ser atingida a posição desejada do implemento. A calibração dos limiares da SCV através do monitor é necessária na configuração e todas as vezes que o sistema

hidráulico for alterado. Devido a variações normais nas SCVs, cada máquina tem seus próprios valores do limiar de tensão de sinal da SCV. Sistemas hidráulicos que não regulam a vazão hidráulica de retorno requerem uma válvula de compensação para manter uma pressão de retorno do sistema para desempenho consistente.

- **Controle de Válvula Externa**, usado quando não são utilizadas SCVs controladas eletronicamente. O Controlador de Aplicação 1100 envia uma tensão de sinal para uma válvula externa que controla a quantidade de vazão hidráulica para o mecanismo de direção do implemento até ser atingida a posição desejada do implemento. O óleo de fornecimento e retorno hidráulico é direcionado através da válvula externa, o que não requer uma válvula de compensação.

RW00482,00002F3-54-22SEP14

Requisitos do Direcionamento Ativo de Implementos

Hardware:

- Display GreenStar™2, Monitor GreenStar™ 3, GreenStar™ 3 CommandCenter™, Display Universal John Deere 4640, ou CommandCenter™ 4600
- StarFire™Receptor com RTK instalado na máquina
- Receptor StarFire™ instalado no implemento
- Controlador de Aplicação 1100

NOTA: O sensor de ângulo da roda é necessário somente para o modo de controle de direção do implemento. Não é necessário para aplicações de mudança do implemento.

- Sensor de ângulo da roda montado no implemento
- Mecanismo de direção hidráulica do implemento
- Vários chicotes associados à fonte de alimentação, integração da unidade de controle, comunicação do sensor e controle da direção

Software:

- Ativação do AutoTrac™ no display (não é necessária para dirigir o sistema manualmente)

NOTA: A ativação da Orientação Ativa de Implementos é exibida na página Ativações do Controlador de Aplicação.

- Ativação da Orientação Ativa de Implementos no Controlador de Aplicação 1100
- Configuração completa do AutoTrac™ e Orientação

*GreenStar é uma marca registrada da Deere & Company
CommandCenter é uma marca comercial da Deere & Company
StarFire é uma marca registrada da Deere & Company*

Ativa de Implementos (configuração incompleta do AutoTrac™ impede a operação de orientação)

- Software do Receptor StarFire™ atualizado para a versão mais recente
- Software do display atualizado para a versão mais recente

RW00482,000025A-54-14MAR18

Navegação para o Controlador de Aplicação Usando o Display de 4ª Geração

NOTA: Desligue a chave e deixe o display apagar completamente antes de conectar ou desconectar implementos ISOBUS.

Este Manual do Operador fornece instruções para usar um Display GreenStar™ 3 2630. Se estiver usando um Display de Geração 4, estas instruções são as mesmas após navegar até o Controlador de Aplicação 1100.



Botão Menu

PC17269—UN—15JUL13

1. Selecione o botão Menu.



Aba Aplicativos

PC21496—UN—05OCT15

2. Selecione a aba Aplicativos.



Aplicação ISOBUS VT

PC16682—UN—18MAR13

3. Selecione o aplicativo ISOBUS VT.



Botão Menu do ISOBUS VT

PC15293—UN—18MAR13

4. Selecione o botão Menu ISOBUS VT.



PC22167—UN—23FEB16

Implementos ISOBUS Conectados

A—Botão Controlador de Aplicação 1100
B—Botão OK

5. Selecione o botão Controlador de Aplicação 1100 (A).
6. Selecione o botão OK (B).

RW00482,00005AD-54-22MAR18

Ativação do Direcionamento Ativo de Implementos

Para operar a Orientação Ativa de Implementos, é necessário um código de ativação de 26 dígitos para o Controlador de Aplicação 1100. Entre em contato com seu concessionário John Deere e forneça o número de série do Controlador de Aplicação 1100.



Botão Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Selecione o botão Menu.



Botão Controlador de Aplicação 1100

PC14926—UN—27APR12

2. Selecione o botão Controlador de Aplicação.



Tecla Programável Configuração

PC12961—UN—13APR15

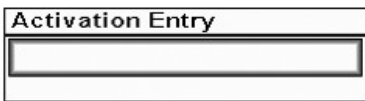
3. Selecione a Tecla Programável Configuração.



Botão Entrada Ativação

PC17966—UN—07NOV13

4. Selecione o botão Entrada Ativação.



Caixa Entrada Ativação

PC17967—UN—07NOV13

5. Selecione a caixa Entrada Ativação e insira o código de ativação.



Botão Aceitar

PC22267—UN—14MAR16

6. Selecione o botão Aceitar.
7. Desligue a máquina, aguarde até o display desligar e ligue a máquina novamente.

RW00482,00000F6-54-14MAR18

séries 8000 e 9000 é necessário substituir a EPROM. Isso pode requerer substituição somente da EPROM ou de todo o controlador hidráulico do trator.

Para obter mais informações sobre os requisitos e compatibilidade da EPROM, entre em contato com o distribuidor John Deere.

RW00482,00003A8-54-11AUG14

Uso do Direcionamento Ativo de Implementos com iGrade™

DAI (Direcionamento Ativo de Implementos) e iGrade™ podem ser usados em diversos implementos. Por exemplo, iGrade juntamente com AIG pode ser usado em implementos para a formação de canteiros para manter o gradiente do sulco. Este método ajuda na drenagem do sulco enquanto deixa a camada superior do solo no canteiro intacto.

Para obter mais informações, consulte o Manual do Operador do iGrade™.

AE77568,000014D-54-15SEP15

Compatibilidade da Máquina

A parte de orientação do Direcionamento Ativo de Implementos é compatível em máquinas instaladas com AutoTrac™ Integrado, AutoTrac™ Universal ou Controlador AutoTrac™.

O kit da válvula externa do Direcionamento Ativo de Implementos adiciona controle hidráulico a máquinas que não vêm com controles hidráulicos instalados na fábrica.

(Consulte Válvula Externa na seção Componentes para obter mais informações.)

RW00482,0000350-54-09JUL14

Substituição da EPROM (Memória Programável Apagável Somente de Leitura)

A EPROM está contida no controlador hidráulico do trator. Em determinados modelos antigos de tratores

iGrade é uma marca registrada da Deere & Company

Legenda das Teclas Programáveis

Controlador de Aplicação 1100—Tecla Programável Configuração



PC21157—UN—11MAY15

Tecla Programável de Configuração

- Seleção de Controle—Selecione o tipo de controle para a SCV (Válvula de Controle Seletivo) 1 ou SCV 3.
- Configuração do Limiar da SCV—Insira o limiar de extensão ou retração e ligue ou desligue o teste da válvula.
- Configuração da Porta Serial—Configure as comunicações da porta serial.
- Tensões de E/S—Visualize as leituras das tensões de Entrada/Saída (E/S).
- Entrada da Ativação—Insira as ativações específicas do Controlador de Aplicação 1100.

RW00482,00004F0-54-29JUL15

GreenStar™—Tecla Programável Orientação



PC21148—UN—11MAY15

Tecla Programável Orientação

- Guia Visualizar—Visualize mapa, nome da pista selecionada, altere a sensibilidade da direção, visualize o gráfico circular do AutoTrac™, ou ligue ou desligue a direção do AutoTrac™.
- Guia Configurações de Orientação—Configure o modo de rastreo, as configurações gerais de orientação, configurações de pista, configurações avançadas do AutoTrac™ e configurações da barra de luzes.
- Guia Configurações de Mudança de Pista—Ajuste as configurações de mudança de pista e ligue ou desligue as mudanças.

RW00482,00004F4-54-29JUL15

Controlador de Aplicação 1100—Tecla Programável Principal



PC21156—UN—11MAY15

Tecla Programável Principal

- Principal Controle—Visualize informações e selecione funções operacionais para o tipo de controle selecionado (SCV 1 ou SCV 3).
- Configuração de Controle—Configure e insira as entradas necessárias para o tipo de controle selecionado (SCV 1 ou SCV 3).
- Informações da Versão—Visualize informações específicas do controlador de aplicação, redefina os padrões de fábrica, ou ligue ou desligue os diagnósticos do barramento CAN.

RW00482,00004F3-54-29JUL15

Receptor StarFire™—Tecla Programável StarFire™



PC21154—UN—11MAY15

Tecla Programável StarFire™

- Guia Informações—Visualize informações gerais do StarFire™ e do GPS (Sistema de Posicionamento Global).
- Guia Configuração—Configure o sentido de montagem do StarFire™, distância longitudinal, altura, otimização do sombreamento, retirada SF2, horas ligadas após desligamento e calibre o TCM (Módulo de Compensação do Terreno).
- Guia Ativações—Insira os códigos de ativação do Receptor StarFire™.
- Guia Porta Serial—Configure ou altere as configurações da porta serial.

RW00482,00004F5-54-04MAY16

Receptor StarFire™—Tecla Programável RTK



PC21155—UN—11MAY15

Tecla Programável RTK

Selecione a tecla programável RTK para configurar rádios RTK (Cinemática em Tempo Real).

RW00482,00004F9-54-04MAY16

Receptor StarFire™—Tecla Programável Satélite



PC21153—UN—11MAY15

Tecla Programável Informações do Satélite

- Guia Mapa Celeste—Visualize o mapa celeste e informações de rastreamento de satélite.
- Guia Gráfico—Visualize em um gráfico as informações de rastreamento de satélites.

RW00482,00004F6-54-04MAY16

Receptor StarFire™—Tecla Programável Diagnósticos



PC21158—UN—11MAY15

Tecla Programável Diagnósticos

- Guia Leituras—Visualize informações do StarFire™ e do RTK (Cinemática em Tempo Real).
- Guia Registros de Dados—Visualize informações do StarFire™, modo diferencial e satélite.
- Guia Over the Air—Visualize mensagens over the air.

RW00482,00004F7-54-04MAY16

Visão Geral dos Componentes

Monitor e Sistema de Controle

Como o monitor e os sistemas de controle são partes integrantes da máquina, as operações que envolvem monitores e controladores eletrônicos são mostradas em todo o manual, em suas respectivas seções.

Parte do monitor do sistema: recebe os sinais dos sensores do ângulo da roda, juntamente com informações relevantes do GPS do implemento, e exibe a atividade no console montado na cabine. O monitor ativo informa o operador sobre as atividades da máquina antes que elas possam ser vistas a partir do assento do operador.

Parte do controle do sistema: usada para dirigir o implemento ao longo da linha de orientação desejada. O sistema de controle ajusta continuamente o cilindro de direção do implemento para manter o erro de desvio da pista igual a zero. Um ajuste contínuo do sistema compensa os distúrbios externos sobre o sistema que normalmente fariam o implemento desviar-se do caminho desejado.

DK01672,00000CA-54-02JUN11

Receptor StarFire™



PC23442—UN—02DEC16

Receptor StarFire™ 6000

A Orientação Ativa de Implementos requer os receptores StarFire™ 3000, StarFire™ 6000 ou StarFire™ iTC na máquina e no implemento. Use receptores do mesmo modelo para melhor desempenho.

- Ambos os receptores devem ter um nível de sinal RTK, a não ser que seja usado sinal compartilhado.
- Instale o receptor do implemento menos de 4,0 m (13.1 ft) acima do nível do solo.
- O receptor do implemento deve ser conectado ao barramento CAN do implemento da máquina através do conector ISO.

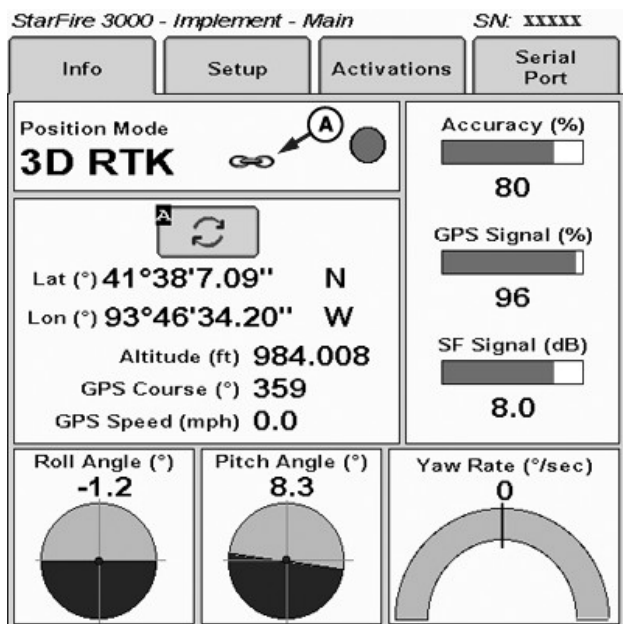
Receptor StarFire™ — Sinal Compartilhado

NOTA: Para usar sinal compartilhado, os receptores da máquina e do implemento devem ser o mesmo modelo. Receptores StarFire™ iTC não comportam sinal compartilhado.

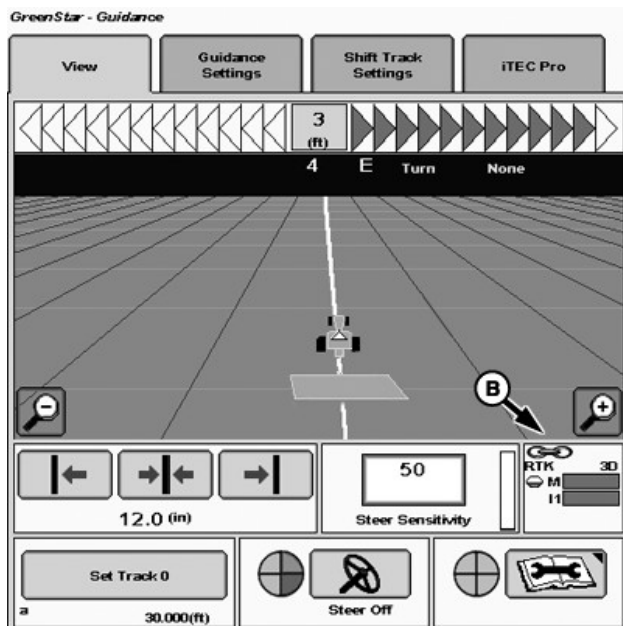
O sinal compartilhado usa o sinal de correção da máquina para compartilhar sinal com o receptor do implemento. O receptor com o sinal de correção mais alto deve ser montado na máquina para que o sinal compartilhado funcione.

O sinal compartilhado se conecta e opera automaticamente com a Orientação Ativa de Implementos quando são atendidos os seguintes requisitos:

- A máquina está se movendo.
- Usa-se oGreenStar™Display GreenStar™ 3 2630, Display Universal John Deere 4640 ou CommandCenter™ 4600.
- Os Receptores StarFire™ 3000 ou StarFire™ 6000 estão instalados na máquina e no implemento.
- SF2, SF3 ou RTK estão ativos no receptor da máquina.
- SF1, SF2, SF3 ou RTK estão ativos no receptor do implemento.
- A função Direção do Implemento ou Deslocamento do Implemento está selecionada.
- O valor longitudinal para o receptor do implemento é ajustado para 0.
- Atualizações de software mais recentes são instaladas no display, receptores e no Controlador de aplicação.
- Tipo de Controle VCR1 ou VCR3 não está definido para iGrade™.



PC13797—UN—02JUN11



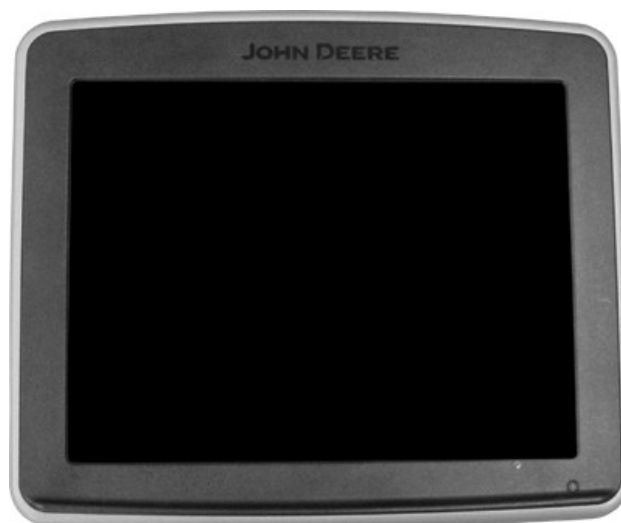
PC17672—UN—16SEP13

A—Ligação — Página Principal do Implemento do Receptor
B—Link — Página de Orientação do Display

Para verificar se os receptores estão conectados, verifique a página Principal do Implemento do Receptor (A) ou A página de Orientação do Display (B). O símbolo de conexão é exibido se os receptores compartilham sinal.

RW00482,0000258-54-22MAR18

Display



PC13407—UN—20APR11

Display GreenStar™ 3 2630



PC24742—UN—28SEP17

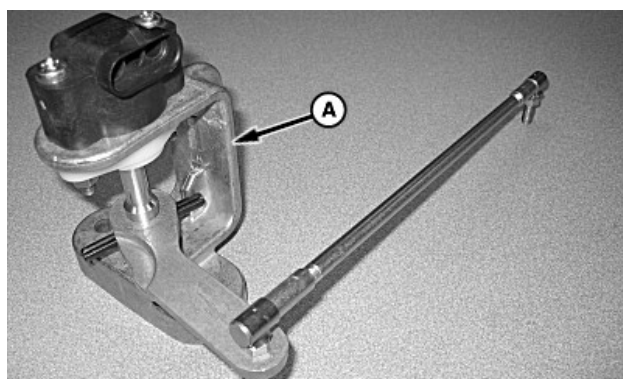
Display John Deere 4640 Universal

O display é a interface de usuário usada pelo operador para:

- Configurar e calibrar os componentes do sistema.
- Monitorar o desempenho do sistema.
- Fazer ajustes no sistema.
- Programar o software.
- Visualizar os testes de diagnóstico.

RW00482,000022F-54-07FEB18

Sensor de Ângulo da Roda



PC12344—UN—19OCT09



PC12189—UN—14OCT09



PC13565—UN—03MAY11

Sensor de Efeito Hall

A—Potenciômetro
B—Sensor de Efeito Hall

Para sistemas de direção do implemento, é usado um sensor de ângulo da roda para retorno do implemento. Um potenciômetro (A) ou sensor de efeito de Hall (B) é usado como sensor de ângulo da roda.

Conforme o cilindro de controle da direção se estende

ou retrai, o sinal do potenciômetro muda para refletir a posição do mecanismo de direção do implemento. Esse sinal é retornado para o sistema de orientação e as sensibilidades de direção e é usado para controlar o mecanismo de direção.

NOTA: Alguns dispositivos de direção do implemento possuem um sensor de ângulo da roda incorporado ao equipamento.

O sensor de ângulo da roda deve ser um sensor analógico de 0 a 5 V.

Monte e calibre o sensor de ângulo da roda de maneira que sua faixa de movimento fique alinhada e simétrica. Não montar o sensor adequadamente resulta em desempenho insatisfatório. Verifique se as articulações de direção hidráulicas e mecânicas estão ajustadas adequadamente, de acordo com as especificações do fabricante.

(Consulte o Manual do Operador do sistema de direção para o sistema de direção específico.)

Requisitos de Instalação

Para melhor desempenho, instale o sensor de ângulo da roda para maior quantidade de faixa de tensão. O centro deve ser linear e de igual distância entre a esquerda e a direita.

RW00482,0000351-54-22SEP14

Controlador de Aplicação



PC20218—UN—07NOV14

Controlador de Aplicação UCC2 com Chicote Elétrico

O Controlador de Aplicação UCC2 obtém informações da pista de orientação do monitor e do receptor da máquina. As informações da pista de orientação são comparadas com a localização do receptor do implemento para calcular o erro lateral do implemento. O Controlador de Aplicação UCC2 envia os comandos necessários para a válvula externa ou para o controlador hidráulico da máquina para manipular o

mecanismo de direção do implemento para seguir a pista de orientação. Se o implemento utilizar o modo de controle Direção do Implemento, os dados do sensor de ângulo da roda também são utilizados para seguir a pista de orientação.

RW00482,0000337-54-12JAN15

Válvula de Compensação



PC19769—UN—02JUL14

Válvula de Compensação

A válvula de compensação retorna fluido hidráulico quando a pressão está presente no lado de fornecimento hidráulico da válvula. A válvula de compensação funciona em conjunto com o ajuste de vazão do sistema hidráulico. Quando a vazão hidráulico do sistema é alterada, é necessário ajustar a válvula de compensação.

Uma válvula de compensação é necessária quando o sistema hidráulico da máquina não regula a vazão de retorno. A válvula de compensação não é necessária ao utilizar uma válvula externa.

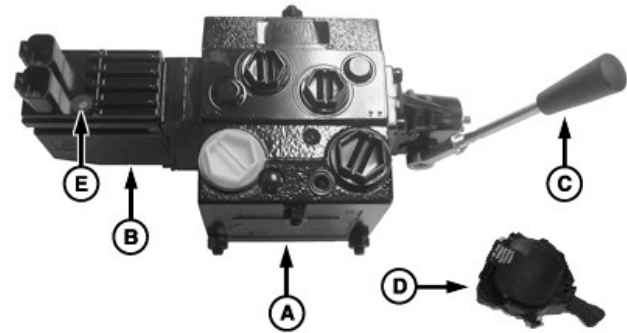
Para desempenho ideal e consistência, instale e ajuste adequadamente a válvula de compensação.

Os seguintes modelos de máquina utilizam SCVs (válvulas de controle seletivo) baseadas em CAN, requerendo uma válvula de compensação e devem ser ajustadas para desempenho ideal:

- Tratores de rodas série 8030 (N.S. 40001–).
- Tratores de esteiras da série 8030 (N.S. 905001–).
- Tratores de rodas série 9030 (N.S. 013000–).
- Tratores de esteiras da série 9030 (N.S. 911000–).
- Todos os tratores séries 7R, 8R, 8RT, 9R e 9RT.

RW00482,0000338-54-11SEP14

Válvula Externa



PC19688—UN—11JUN14

- A—Bloco de Controle Hidráulico
- B—Corpo de Válvula Eletrônica
- C—Alavanca de Controle da Válvula Externa
- D—Alavanca de Controle da VCR Eletrônica Montada Remotamente
- E—Indicador de LED

A válvula externa dá ao Controlador de Aplicação UCC2 a capacidade de controlar o sistema hidráulico da máquina. O desenho e a funcionalidade da válvula externa da John Deere variam para sistemas hidráulicos de centro aberto e centro fechado. Use a válvula externa:

- Se o Controlador de Aplicação UCC2 não tiver a capacidade de controlar o sistema hidráulico da máquina. Normalmente, essa condição ocorre em modelos de máquinas mais antigas ou que não foram feitas pela John Deere, mas que estão equipadas com um sistema de orientação John Deere e um conector ISO.
- Para preservar as conexões da VCR (válvula de controle remoto). A válvula externa pode se conectar a uma VCR aberta na máquina ou pode usar suplementação de potência como uma fonte de potência hidráulica da máquina.

Componentes da Válvula Externa John Deere

O bloco de controle hidráulico (A) direciona a vazão hidráulica para os cilindros hidráulicos para a posição do implemento.

O corpo de válvula eletrônica (B) recebe comandos do Controlador de Aplicação e os transmite para o bloco de controle hidráulico.

⚠ CUIDADO: Para evitar acidentes pessoais graves, mantenha a área ao redor do equipamento desobstruída.

Mover a alavanca de controle da válvula externa (C) pode causar movimento do implemento.

A alavanca de controle da válvula externa controla manualmente o bloco de controle hidráulico.

A alavanca de controle da VCR eletrônica montada

remotamente (D) controla manualmente o bloco de controle hidráulico a partir da plataforma do operador.

O indicador de LED (E) fornece o status do sistema do corpo de válvula elétrico.

- Verde — A válvula está recebendo comandos da unidade de controle.
- Laranja — Válvula está energizada. Nenhum comando está sendo recebido da unidade de controle.
- Vermelho — Indica um problema.

(Consulte a seção Solução de Problemas.)

RW00482,0000339-54-11JUN19

Interruptor de Altura do Direcionamento Ativo de Implementos

As peças da John Deere podem ser configuradas para diversos projetos de implementos.

Se um interruptor de altura for necessário para sua aplicação, consulte o distribuidor John Deere.

O Manual Técnico John Deere contém informações adicionais.

AE77568,0000124-54-18FEB16

Configuração

Configuração da Máquina e do Implemento

1. Conecte o implemento.
2. Configure o Receptor StarFire™ no implemento.
3. Designe o tipo de controle da SCV (válvula de controle seletivo).
4. Ajuste o deslocamento lateral do receptor do implemento.
5. Configure o TCM (módulo de compensação de terreno) para os receptores da máquina e do implemento.
6. Verifique o direcionamento da vazão hidráulica e a posição do sensor de ângulo da roda (somente direção do implemento).
7. Calibre o sensor do implemento (somente direção do implemento).
8. Ajuste a SCV.
9. Ajuste a válvula de compensação (se aplicável).
10. Configure o controle hidráulico para:
 - SCV
 - Válvula Externa

RW00482,000033C-54-28JAN15

NOTA: Não conecte o implemento quando a máquina estiver ligada. Conectar quando alimentada gera falhas fazendo com que o Direcionamento Ativo de Implementos não opere.

2. Conecte o chicote do receptor do implemento ao conector ISO de 9 pinos (A).
3. Conecte o chicote de alimentação constante do implemento ao conector de alimentação constante da máquina.
4. Se o implemento estiver configurado com luzes de estrada, conecte o chicote de iluminação ao conector de iluminação (B).
5. Conecte todas as outras conexões do implemento relacionadas a conectar o implemento ao trator.

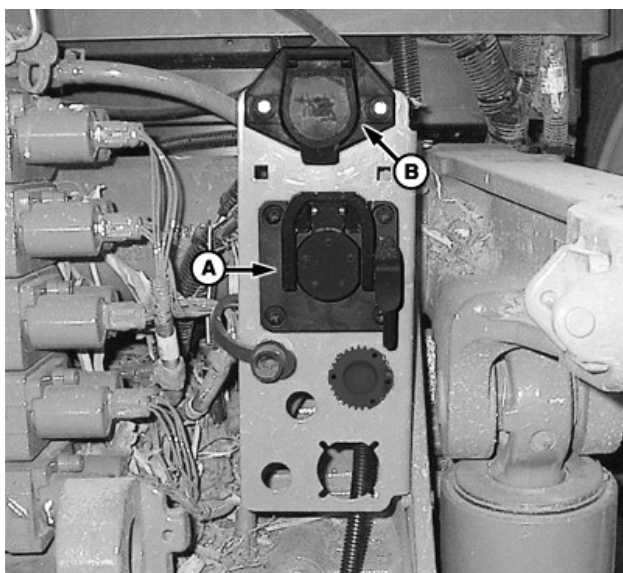
NOTA: A passagem da mangueira hidráulica é essencial para a operação adequada. A válvula externa tem estampados um P para conexão da mangueira de pressão, T para a conexão de retorno ao tanque e LS para conexão da mangueira do sensor de carga.

6. Se for utilizada válvula externa, conecte a mangueira de pressão e a mangueira de retorno ao tanque desde a válvula externa até a máquina. Se usar suplementação de potência para alimentar a válvula externa, conecte a mangueira do sensor de carga.

(Consulte o Manual do Operador da máquina para obter informações adicionais sobre conectar o implemento e o sistema hidráulico do implemento à máquina.)

AL70325,0000378-54-18FEB16

Conexão do Implemento



PC21197—UN—27MAY15

Mostrada a Traseira do Trator

A—Conector ISO de 9 Pinos
B—Conector de Iluminação

1. Desligue a máquina, acione o freio de estacionamento e retire a chave.

Configuração do Receptor StarFire™ do Implemento



Botão Menu

PC8663—UN—29APR15

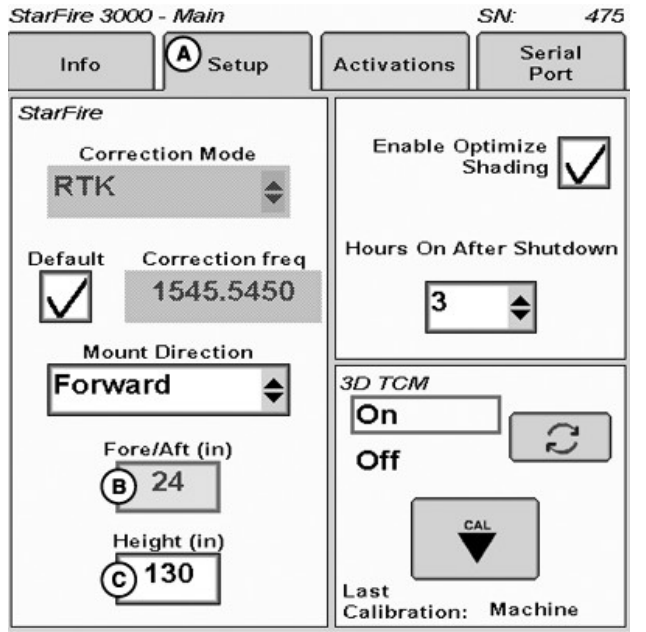
1. Selecione o botão Menu.



PC20634—UN—19DEC14

Botão do Receptor StarFire™ do Implemento

2. Selecione o botão para o receptor do implemento do StarFire™.



PC20530—UN—10DEC14

A—Aba Configuração
B—Caixa de Entrada Longitudinal
C—Caixa de Entrada de Altura

3. Selecione a aba Setup (A).
4. Insira 0 para a dimensão longitudinal do receptor do implemento (B).
5. Insira a Altura do receptor do implemento (C). A altura é medida do solo ao meio do teto. Abaixo o implemento até o mais próximo possível da posição de trabalho ao medir a altura.

RW00482,000068B-54-14MAR18

Designação da SCV (Válvula de Controle Seletivo)

IMPORTANTE: A seleção do tipo de controle da VCR deve corresponder à conexão no chicote do sensor de realimentação do implemento.

NOTA: Para facilitar as instruções, este manual usa VCR 3 para o sistema de Orientação Ativa de Implementos. O operador pode optar por usar VCR 1 se preferir.

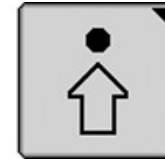
Designação do Tipo de Controle para a VCR 3:



PC14926—UN—27APR12

Botão Controlador de Aplicação 1100

1. Selecione o botão Controlador de Aplicação 1100.



PC12961—UN—13APR15

Tecla Programável Configuração

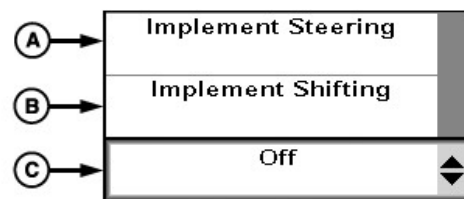
2. Selecione a Tecla Programável Configuração.



PC17972—UN—07NOV13

Botão Seleção Controle

3. Selecione o botão Seleção de Controle.



PC19788—UN—07JUL14

A—Direção do Implemento
B—Deslocamento do Implemento
C—Menu Suspensão Tipo de Controle da VCR 3

4. Selecione Direção do Implemento (A) ou Deslocamento do Implemento (B) no menu suspensão (C).
5. Desligue e ligue a máquina.

RW00482,0000392-54-07MAR18

Deslocamento Lateral do Receptor do Implemento

Se o receptor do implemento não puder ser montado na linha de centro do implemento, insira um deslocamento lateral para compensar a localização do receptor.

NOTA: O deslocamento do GPS (Sistema de Posicionamento Global) do implemento é essencial para o desempenho do sistema. Se necessário, use somente um deslocamento (lateral ou longitudinal). Para melhor desempenho, monte o receptor do implemento o mais próximo possível para obter um deslocamento zero.



PC14926—UN—27APR12

Botão Controlador de Aplicação 1100

1. Selecione o botão Controlador de Aplicação 1100.



PC13072—UN—16NOV10

Tecla Programável Principal do Controlador de Aplicação

2. Selecione a tecla programável principal do Controlador de Aplicação.



PC17968—UN—07NOV13

Botão Configuração da Direção do Implemento



PC17980—UN—07NOV13

Botão Configuração do Deslocador do Implemento

3. Selecione o botão Configuração da Direção do Implemento ou o botão Configuração do Deslocador do Implemento.



PC17969—UN—07NOV13

Botão Deslocamento do GPS do Implemento

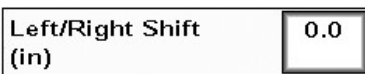
4. Selecione o botão Deslocamento do GPS do Implemento.



PC17970—UN—07NOV13

Menu Suspenso Posição Deslocada

5. Selecione a Posição Deslocada à Esquerda ou à Direita no menu suspenso. Selecione qualquer uma se o receptor do implemento estiver centralizado.



PC17971—UN—07NOV13

Caixa de Entrada de Mudança Esquerda/Direita

6. Entre na distância do centro do receptor até a linha de centro do implemento na caixa de entrada de Mudança Esquerda/Direita. Insira 0.0 se o receptor do implemento estiver centralizado.

RW00482.00006CA-54-05JUN18

Deslocamento da Distância Longitudinal do Receptor do Implemento

Se o receptor do implemento não puder ser montado diretamente sobre o ponto de engate do solo do implemento, insira um deslocamento longitudinal para compensar a localização do receptor. O exemplo de um

ponto de acionamento de solo seria os sulcadores de sementes em uma plantadeira.

NOTA: O deslocamento do GPS (Sistema de Posicionamento Global) do implemento é essencial para o desempenho do sistema. Se necessário, use somente um deslocamento (lateral ou longitudinal). Para melhor desempenho, monte o receptor do implemento o mais próximo possível para obter um deslocamento zero.



PC14926—UN—27APR12

Botão Controlador de Aplicação 1100

1. Selecione o botão Controlador de Aplicação 1100.



PC13072—UN—16NOV10

Tecla Programável Principal do Controlador de Aplicação

2. Selecione a tecla programável principal do Controlador de Aplicação.



PC17968—UN—07NOV13

Botão Configuração da Direção do Implemento



PC17980—UN—07NOV13

Botão Configuração do Deslocador do Implemento

3. Selecione o botão Configuração da Direção do Implemento ou o botão Configuração do Deslocador do Implemento.



PC17969—UN—07NOV13

Botão Deslocamento do GPS do Implemento

4. Selecione o botão Deslocamento do GPS do Implemento.



PC21341—UN—09JUL15

Menu Suspenso Deslocamento do GPS

5. Selecione Deslocamento do GPS para Frente ou para Trás no menu suspenso. Se o receptor do implemento estiver montado por cima ou na frente

do ponto de acionamento do solo, selecione Deslocamento do GPS para Frente. Selecione Deslocamento do GPS para Trás se o receptor do implemento estiver montado atrás do ponto de engate do solo.



PC21342—UN—09JUL15

Caixa de Entrada de Mudança Longitudinal

- Insira a distância do centro do receptor até o ponto de acionamento do solo na caixa de entrada Mudança Longitudinal. Meça a distância ao longo da linha central do implemento. Insira 0.0 se o receptor do implemento estiver centralizado.

RW00482,00006CB-54-05JUN18

Otimização do TCM (Módulo de Compensação de Terreno)

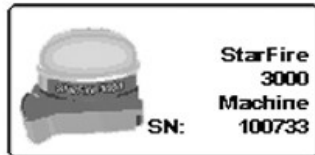
Otimize a calibração do TCM permitindo que a unidade de medição inercial (IMU) meça o ângulo de inclinação e a taxa de guinada antes de calibrar o TCM.



PC8663—UN—29APR15

Botão Menu

- Selecione o botão Menu.



PC13006—UN—05NOV14

Botão StarFire™

- Selecione o botão StarFire™.

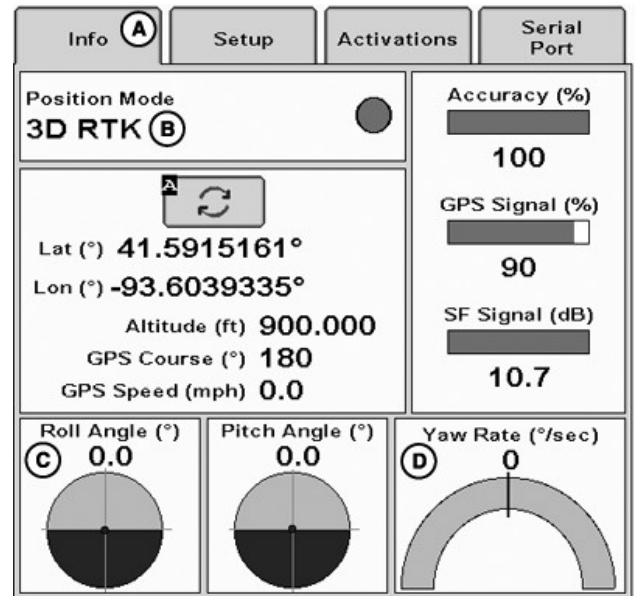


PC21154—UN—11MAY15

Tecla Programável StarFire™

- Selecione a tecla programável StarFire™.

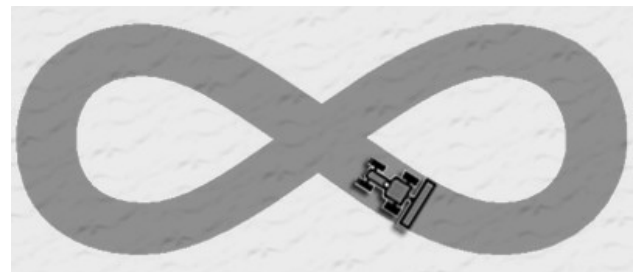
StarFire é uma marca registrada da Deere & Company



PC24061—UN—06APR17

- A—Aba Info
- B—Modo de Posição
- C—Ângulo de Inclinação
- D—Taxa de Guinada

- Selecione a aba Info (A).
- Verifique se o Modo de Posição 3D (B) estabeleceu o sinal SF1 ou melhor.



PC21419—UN—30JUL15

Padrão de Direção de Otimização do TCM

- Dirija a máquina duas vezes no padrão de direção de otimização do TCM para permitir que a IMU inicialize.
- Conclua a calibração do TCM.

(Consulte Calibração do Módulo de Compensação de Terreno (TCM) para obter mais informações.)

RW00482,0000525-54-14SEP17

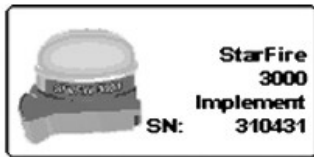
Calibração do TCM (Módulo de Compensação de Terreno)



Botão Menu

PC20197—UN—05NOV14

1. Selecione o botão Menu.



PC20634—UN—19DEC14

Botão StarFire™

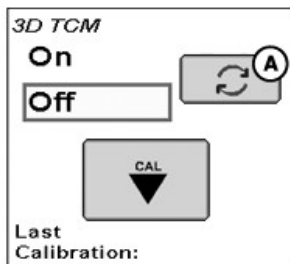
2. Selecione o botão StarFire™.



PC20199—UN—05NOV14

Aba Configuração

3. Selecione a aba Configuração.



PC19992—UN—04SEP14

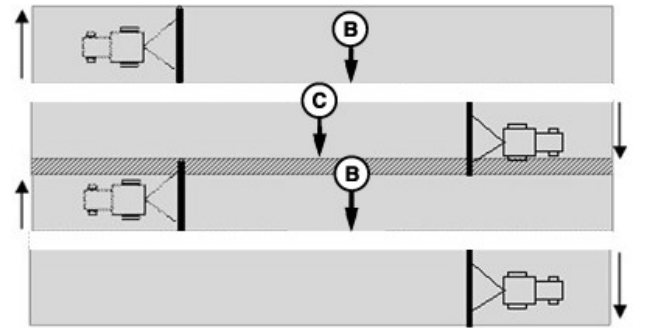
A—Botão de Alternar do TCM

Selecione o botão de alternar (A) do TCM para ligá-lo ou desligá-lo. Quando o TCM está DESLIGADO, a mensagem do GPS (sistema de posicionamento global) do StarFire™ não é corrigida para as dinâmicas da máquina ou para declives laterais. O TCM é LIGADO após desligar e ligar a alimentação.

NOTA: O TCM deve estar ligado para que o AutoTrac™ seja ativado.

Calibre o TCM para que o receptor possa determinar o ângulo de inclinação zero e o ângulo de passo.

Antes de calibrar, verifique se a máquina e o implemento estão em condições apropriadas de trabalho e prontos para operar em campo. A máquina deve estar com lastro e os pneus corretamente calibrados. Abaixar o implemento o mais próximo possível da posição de trabalho quando o estiver calibrando.



PC19993—UN—03SEP14

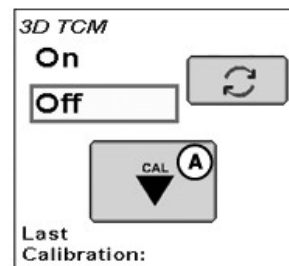
B—Saltar
C—Sobreposição

Calibre o TCM sempre que o receptor for removido da máquina e refixado ou se o ângulo do TCM em relação à máquina foi alterado. Mudanças no ângulo do TCM em relação à máquina podem criar um deslocamento e parecer um salto consistente (B) ou sobreposição (C) na operação de passe a passe. As possíveis causas desse deslocamento podem ser um leve desvio do suporte de montagem do StarFire™, a cabine da máquina estar ligeiramente desalinhada ou pressões não equilibradas dos pneus de um lado para o outro.

Para eliminar o deslocamento, posicione a máquina e calibre o TCM, dirija para baixo um passe, vire e dirija a mesma passagem na direção oposta. Se a máquina não seguir o mesmo passe, meça a distância do deslocamento e insira o deslocamento do implemento.

Posicionamento da Máquina e Calibração do TCM (Módulo de Compensação de Terreno)

1. Estacione a máquina em uma superfície nivelada e rígida para parar completamente (cabine sem balançar).
2. Marque o local dos pneus ou esteiras no solo para anotar a localização do eixo.



PC19994—UN—04SEP14

A—Botão Calibração

3. Selecione o botão Calibração (A).

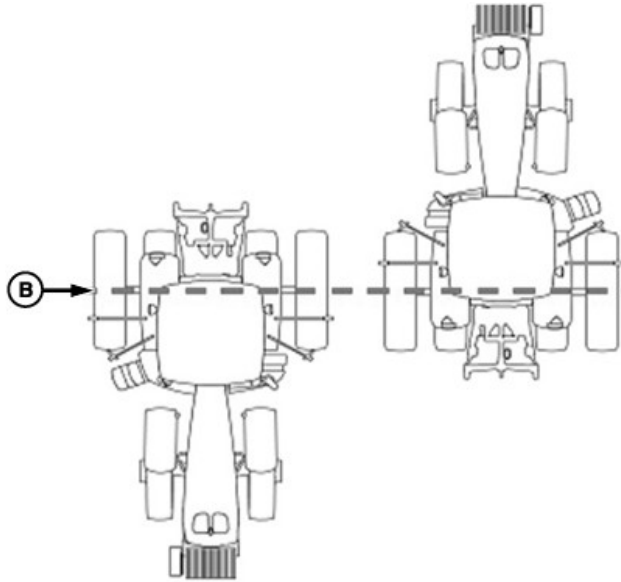


Botão Aceitar

PC22267—UN—14MAR16

4. Selecione o botão Aceitar. Aparece a barra de status de calibração, que desaparece no final.

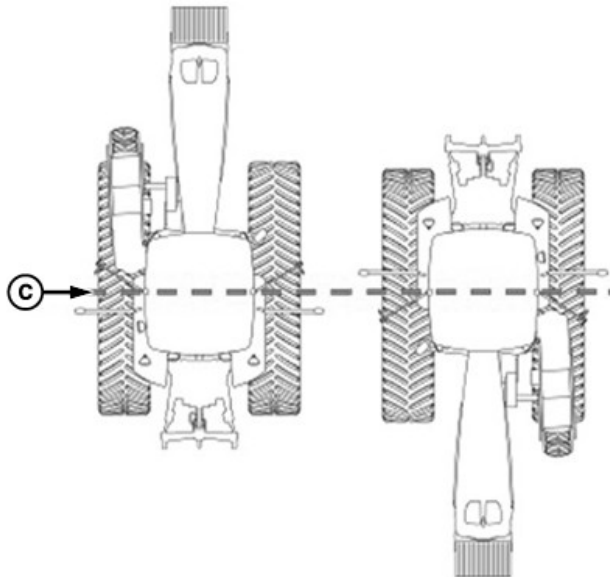
5. Vire a máquina 180 graus para que ela fique voltada para a direção oposta. Certifique-se de que os pneus estejam no local correto para o eixo dianteiro flutuante ou fixo e de que o veículo esteja parado totalmente (a cabine não esteja trepidando).



Máquinas com Eixo Dianteiro Flutuante

B—Eixo Traseiro

- Para máquinas de eixo dianteiro flutuante (tração dianteira mecânica), Sistema de Suspensão Link [ILS™], ou Sistema de Suspensão Triplo-Link [TLS™], coloque as rodas de forma que o eixo traseiro (B) esteja no mesmo local da execução da calibração de 2 pontos.



Máquinas com Rodas de Eixo Fixo ou Esteiras

C—Ponto Pivô da Máquina

- Para máquinas com rodas de eixo fixo ou esteiras (tratores de esteiras, pulverizadores das séries 47 x 0 e 49 x 0, tratores das rodas das séries 9000 e 9020), coloque as rodas ou esteiras de forma que o ponto pivô da máquina (C) fique no mesmo local quando estiver voltado para as duas direções.

6. Selecione o botão Aceitar. Aparece a barra de status de calibração, que desaparece no final.
7. Selecione o botão Aceitar para retornar à aba Configuração. Se a calibração falhar, calibre o TCM novamente.

DK01672,000019E-54-22MAR18

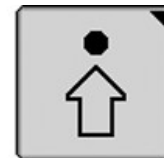
Verificação da Orientação da Vazão Hidráulica e da Posição do Sensor de Ângulo da Roda (Somente Direção do Implemento)

A Orientação Ativa de Implementos requer vazões de fornecimento e de retorno corretas do fluido hidráulico para operar adequadamente.



Botão Controlador de Aplicação 1100

1. Selecione o botão Controlador de Aplicação 1100.



Tecla Programável Configuração

2. Selecione a Tecla Programável Configuração.



Botão Configuração do Limiar da VCR

3. Selecione o botão Configuração do Limiar da VCR.

SCV Threshold Setup	
SCV 1 Threshold Setup	
A → Wheel Angle	-1937
B → Sensor Voltage	0.0
Extend Threshold	250
Retract Threshold	250
Valve Test Off	

PC19767—UN—25JUL14

A—Valor da Posição do Sensor de Ângulo da Roda
B—Tensão Elétrica do Sensor

4. Estenda ou retraia a alavanca de controle da válvula de controle remoto (VCR) enquanto monitora o valor da posição do sensor de ângulo da roda (A) e a tensão do sensor (B).

- Extensão da VCR: O ângulo da roda e a tensão do sensor aumentam (por exemplo, a tensão muda de 2,5 para 5,0).
- Retração da VCR: A tensão do sensor diminui (por exemplo, a tensão muda de 5,0 para 2,5).

Se a extensão ou retração da VCR resultar em um valor incorreto do ângulo da roda ou da direção da tensão do sensor, troque as linhas hidráulicas.

5. Registre a tensão do sensor com a VCR na:

- Posição máxima à esquerda (retração da VCR).
- Posição máxima à direita (extensão da VCR).
- Posição central. Tensão central = (Tensão na posição máxima à esquerda mais tensão na posição máxima à direita) dividida por 2.

Ajuste a posição do sensor de ângulo da roda se:

- O implemento não se desloca em linha reta no valor calculado da tensão da posição central.
- A diferença entre a tensão da posição central e a tensão da posição máxima à esquerda é menor que 1 V.
- A diferença entre a tensão da posição central e a tensão da posição máxima à direita é menor que 1 V.

RW00482,000007C-54-08MAR18

Calibração da Direção do Implemento (Somente Direção do Implemento)

⚠ CUIDADO: O implemento se move durante a calibração. Verifique se pessoas e obstruções estão afastadas da área adjacente durante todos os procedimentos. Leia e siga Operação de Sistemas de Automação do Implemento com Segurança na seção Segurança antes de executar a calibração.

NOTA: A Calibração da Direção do Implemento não é necessária ao operar o Deslocamento do Implemento.

Quando o controle da VCR (válvula de controle remoto) estiver designado, mais páginas estarão disponíveis para configuração da Orientação Ativa de Implementos.



PC14926—UN—27APR12

Botão Controlador de Aplicação 1100

1. Selecione o botão Controlador de Aplicação 1100.



PC13072—UN—16NOV10

Tecla Programável Principal do Controlador de Aplicação

2. Selecione a tecla programável principal do Controlador de Aplicação.



PC17975—UN—07NOV13

Botão Configuração da Direção do Implemento

3. Selecione o botão Configuração da Direção do Implemento.

NOTA: Dependendo do sistema de direção, pode ser necessário dirigir lentamente para frente durante a calibração do sensor de ângulo das rodas.



PC17976—UN—07NOV13

Botão Configuração do Ângulo da Roda

4. Selecione o botão Configuração do Ângulo da Roda.

Set Max Right Position

PC17977—UN—07NOV13

Botão Ajuste da Posição Máxima à Direita

5. Acione a VCR para definir a direção do implemento para a posição totalmente à direita. Segure a alavanca da VCR e selecione o botão Definir Posição Máxima à Direita.

Set Max Left Position

PC17978—UN—07NOV13

Botão Ajuste da Posição Máxima à Esquerda

6. Acione a VCR para definir a direção do implemento para a posição totalmente à esquerda. Segure a alavanca da VCR e selecione o botão Definir Posição Máxima à Esquerda.

NOTA: A posição central é crítica para aquisição de linha e operação precisas. Pode ser necessário conduzir a máquina e o implemento para frente antes de ajustar a posição.

Set Center Position

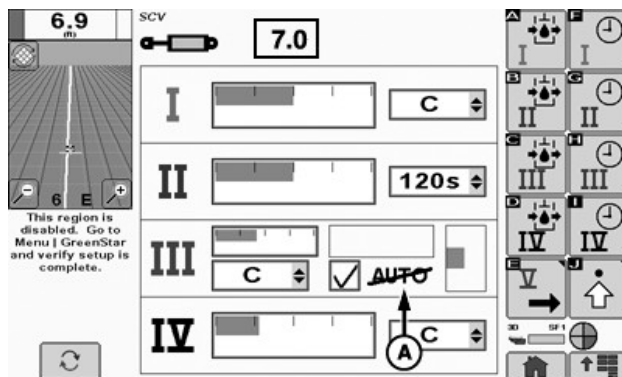
PC17979—UN—07NOV13

Botão Ajuste da Posição Central

7. Engate a VCR no mecanismo de direção do implemento central. Verifique se o mecanismo de direção faz o implemento acompanhar o eixo traseiro da máquina. Selecione o botão Definir Posição Central. Uma posição central correta deve resultar em um erro de desvio de pista de zero.

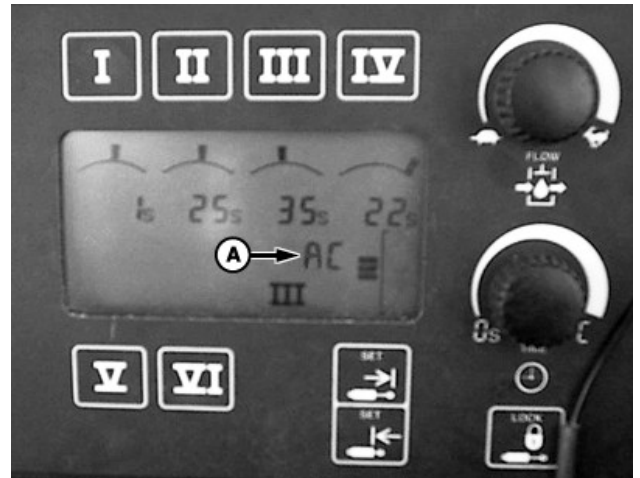
RW00482,00002F6-54-22MAR18

Ajuste da VCR (Válvula de Controle Remoto)



PC22224—UN—26FEB16

GreenStar™ 3 CommandCenter™



PC22225—UN—26FEB16

Display TouchSet™

A—Indicador do Modo Automático

⚠ CUIDADO: Configurações excessivas de vazão da VCR podem causar movimento repentino da máquina quando o cilindro é operado. Para evitar acidentes pessoais antes de acionar o botão VCR para verificar a vazão atual, verifique se as pessoas estão afastadas da máquina. A extensão ou retração total do cilindro deve levar aproximadamente 2 segundos.

Para exibir o indicador de modo automático (A), o controle automático da SCV precisa de:

- Controlador de Aplicação 1100 instalado.
- Tipo de controle selecionado para VCR 1 ou 3.

(Consulte Atribuir a Válvula de Controle Remoto [VCR] para selecionar um tipo de controle.)

O controle automático da VCR é ativado quando a VCR é colocada na posição de retenção de avanço. O modo automático requer uma velocidade de 0,8 km/h (0.5 mph) ou mais para acionar o sistema hidráulico do implemento automaticamente.

- CommandCenter™ — AUTO com um traço, indicando que o modo automático não está ativo. ! AUTO! indica que há uma falha e que o modo automático está inoperante. AUTO indica operação no modo automático normal.
- TouchSet™—EC indica que o modo automático não está ativo. AC indica operação no modo automático normal.

Uma configuração de vazão de retenção da VCR se aplica a extensão e retração. O Controlador de Aplicação 1100 controla automaticamente o tempo de retenção quando um tipo de controle é selecionado e o modo automático é acionado.

CommandCenter é uma marca comercial da Deere & Company
TouchSet™ é uma marca registrada da Deere & Company

Ajuste a vazão em retenção para cada operação.

(Para mais informações sobre os controles da VCR, consulte o Manual do Operador da máquina.)

A SCV pode ser operada durante o modo de ajuste para poder observar a vazão.

Saída da Vazão da SCV (Aproximada)		
Ajustes de Vazão da SCV	Vazão	
	L/min	gal/min
0,1 ^a	—	—
1,0	3,6	1,0
2,0	7,2	1,9
3,0	10,2	2,7
4,0	14,4	3,8
5,0	19,2	5,0
6,0	24,0	6,4
7,0	31,2	8,2
8,0	39,6	10,5
9,0	65,4	17,2
10,0	114	30,0

^a 0.1 = Ajuste Mínimo de Vazão

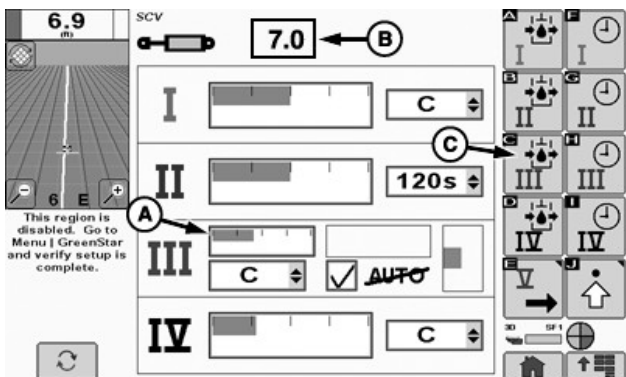
GreenStar™ 3 CommandCenter™



RXA0117610—UN—10JUN11

Botão Menu CommandARM™ > Botão VCR > Tecla Programável Configurações Avançadas

1. Selecione o botão Menu.
2. Selecione o botão VCR.
3. Selecione a tecla de função Configurações Avançadas.



PC22226—UN—10MAR16

Página Inicial da VCR

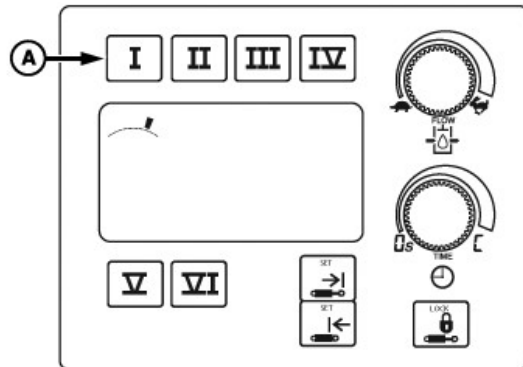
A—Gráfico de Barras do Fluxo de Retenção
B—Caixa de Valor Vazão em Retenção

C—Tecla Programável Ajuste de Extensão

NOTA: O gráfico de barras (A) ilustra a vazão em retenção (B).

4. Para navegar até o gráfico de barras de vazão da retenção, selecione a tecla programável Extensão definida (C) para a VCR sendo usada. Selecione o botão Confirmar para destacar. Gire o botão giratório para ajustar o fluxo, depois selecione o botão Confirmar.

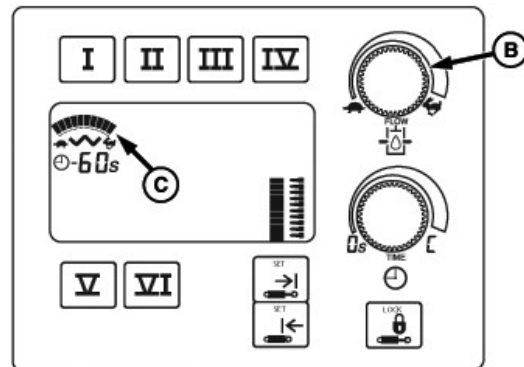
Display TouchSet™



PC17987—UN—07NOV13

A—Botões de Seleção da VCR

1. Selecione o botão (A) para a VCR sendo usada. A tela abaixo dos botões de seleção de VCR exibe a vazão anterior.



PC17988—UN—07NOV13

B—Indicador de Ajuste da Vazão
C—Gráfico de Barras

NOTA: Conforme o operador gira o indicador de ajuste de vazão (B), o número de segmentos de linha aumenta ou diminui à medida que a vazão muda.

2. Gire o indicador de ajuste de vazão no sentido horário para aumentar a vazão ou no sentido anti-horário para diminuir a vazão. O ajuste da vazão é exibido no gráfico de barras (C) quando os ajustes são feitos.

RW00482,00005DA-54-15MAR18

Configuração do Controle Hidráulico — VCR (Válvula de Controle Remoto)

⚠ CUIDADO: Para evitar acidentes pessoais graves, mantenha a área ao redor do equipamento desobstruída. O procedimento requer que a máquina se mova para frente.

O implemento se move durante a calibração. Leia e siga Operação de Sistemas de Automação do Implemento com Segurança na seção Segurança antes de executar a calibração.

NOTA: Não calibre o limiar da VCR quando uma válvula externa for usada. Para ajustar a vazão hidráulica para a válvula externa, vá para Configuração do Controle Hidráulico — Válvula Externa.

Os valores do limiar são exclusivos para cada VCR devido a tolerâncias normais de fabricação. Faça ajuste fino do valor do limiar para o valor mais baixo que gere uma alteração da tensão do sensor para obter ótimo desempenho.

O Teste da Válvula da VCR é usado para calibrar o Controlador de Aplicação 1100 para determinar a quantidade mínima de sinal da unidade de controle hidráulico que é necessário antes do movimento do mecanismo de direção. Sem a calibração do limiar da VCR, o mecanismo de direção gira mais rápido em uma direção, subesterça, sobre-esterça, ou não funciona conforme esperado devido às limitações hidráulicas. Estes problemas tornam difícil para a unidade de controle manter um erro de desvio de pista de 0.

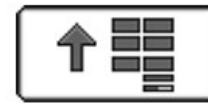
NOTA: Em desenhos de máquinas que utilizam articulação entre a direção hidráulica, o cilindro, o mecanismo de direção e o sensor de ângulo da roda, é importante que o sensor de ângulo da roda se mova simultaneamente com o cilindro hidráulico que está causando movimento no mecanismo da direção.

Configure o Limiar da VCR se:

- Os valores de extensão e de retração estiverem ajustados em 5 ou 250 (valores padrão de fábrica).
- Os valores forem copiados de outra máquina.
- A passagem da mangueira hidráulica mudar entre a SCV 1 e a SCV 3.
- For feito reparo de um componente hidráulico na máquina ou no implemento.
- Se a válvula compensadora for ajustada.
- A vazão hidráulica for ajustada.

Configuração dos Limiares da VCR

NOTA: Certifique-se de que o óleo hidráulico está na temperatura de operação antes de executar a calibração.



Botão Menu

PC8663—UN—29APR15

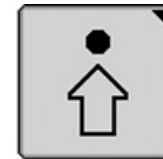
1. Selecione o botão Menu.



Botão Controlador de Aplicação 1100

PC14926—UN—27APR12

2. Selecione o botão Controlador de Aplicação 1100.



Tecla Programável Configuração

PC12961—UN—13APR15

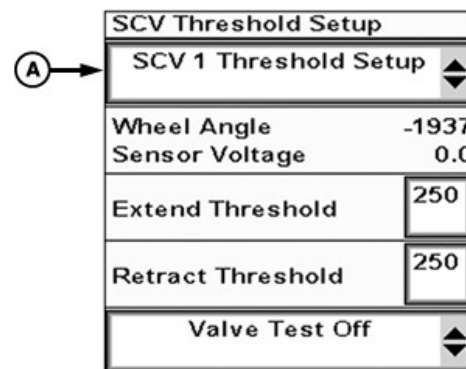
3. Selecione a Tecla Programável Configuração.



Botão Configuração do Limiar da VCR

PC17989—UN—07NOV13

4. Selecione o botão Configuração do Limiar da VCR.



PC24069—UN—06APR17

A—Menu Suspensão Configuração do Limiar da VCR

5. Selecione a VCR sendo usada no menu suspensão Configuração do Limiar da VCR (A).

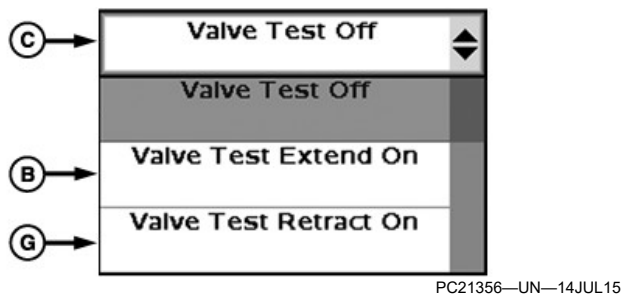
NOTA: Coloque a VCR selecionada no modo automático.

6. Coloque a VCR na posição de retenção de extensão, não flutuação.
7. Dirija a máquina para frente, mais rápido que 0,7 km (0.45 mph).

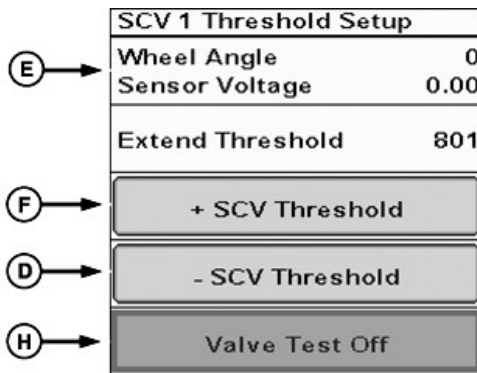
Não acione o AutoTrac™.

NOTA: Alguns implementos requerem que o sensor seja totalmente retraído para aumentar a faixa de movimento de extensão.

Consulte o Manual do Operador da máquina para obter os requisitos de velocidade na VCR.



PC21356—UN—14JUL15



PC21357—UN—15JUL15

- B—Teste de Extensão da Válvula Ligado
C—Menu Suspenso Teste
D—Botão de Diminuição (-) do Limiar da VCR
E—Tensão Elétrica do Sensor
F—Botão de Aumento (+) do Limiar da VCR
G—Teste de Retração da Válvula Ligado
H—Botão de Teste da Válvula Desligada

8. Selecione Teste de Extensão da Válvula Ligado (B) no menu suspenso (C).
9. Selecione o botão Diminuir (-) Limiar da VCR (D) até que não gere alteração na tensão do sensor (E).
10. Selecione o botão Aumento (+) do Limiar da VCR (F) até que o valor da tensão do sensor mude conforme o valor mais lento possível enquanto mantém movimento contínuo.

NOTA: Se o cilindro de direção do implemento atingir o curso máximo ou mínimo durante o teste, selecione o Teste de Retração da Válvula (G) para reposicionar o cilindro.

11. Para concluir a calibração do limiar de extensão, selecione o botão Teste da Válvula Desligada (H).
12. Selecione o Teste de Retração da Válvula no menu suspenso.
13. Selecione o botão Diminuir (-) Limiar da VCR até que não gere alteração na tensão do sensor.
14. Selecione o botão Aumento (+) do Limiar da VCR até que o valor da tensão do sensor mude de forma mais lenta possível enquanto mantém movimento contínuo.

NOTA: Se o cilindro de direção do implemento atingir o curso máximo ou mínimo durante o teste, selecione Teste de Extensão da Válvula para reposicionar o cilindro.

15. Para concluir a calibração do limiar de retração, selecione o botão Teste da Válvula Desligada.

Se o desempenho desejado não for alcançável, ajuste a vazão hidráulica no console direito ou no Monitor CommandCenter™ para fornecer vazão hidráulica adequada para o sistema de direção do implemento. Se os valores do limiar estiverem no ajuste máximo, aumente o ajuste da vazão hidráulica. Se os valores do limiar estiverem no ajuste mínimo, diminua o ajuste da vazão hidráulica. Ajustar o limiar para baixo é necessário somente em cilindros pequenos ou mecanismos de vazão lenta.

NOTA: Repita a configuração do limiar da SCV após a vazão hidráulica ser ajustada.

Após a calibração ser concluída, verifique se o desempenho está adequado antes de usar o Direcionamento Ativo de Implementos na operação no talhão.

AL70325.0000379-54-22MAR18

Configuração do Controle Hidráulico — Válvula Externa

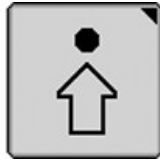
Para ajustar a vazão hidráulica:



PC14926—UN—27APR12

Botão Controlador de Aplicação 1100

1. Selecione o botão Controlador de Aplicação 1100.



PC12961—UN—13APR15

Tecla Programável Configuração

- Selecione a Tecla Programável Configuração.



PC17999—UN—07NOV13

Botão Configuração da Válvula Externa

- Selecione o botão Configuração da Válvula Externa.
(Consulte a seção Solução de Problemas se o botão Configuração da Válvula Externa não for exibido.)

External Valve Setup	
SCV 1 Max Flow (%)	100
SCV 3 Max Flow (%)	100

PC18000—UN—07NOV13

Configuração da Válvula Externa

A—Vazão Máxima da VCR 1 (%)

NOTA: Somente a válvula de controle remoto (VCR) 1 pode ser usada com uma válvula externa.

- Ajuste a Vazão Máxima da VCR 1 (%) (A) para o valor desejado.

A Vazão Máxima pode ser ajustada de 10% a 100%. O tamanho do cilindro determina a melhor taxa de vazão.

O valor da Vazão Máxima da VCR (%) é por padrão 100. Ajuste o valor para 30 quando começar. Ajuste o valor para cima ou para baixo dependendo do desempenho do implemento durante a operação.

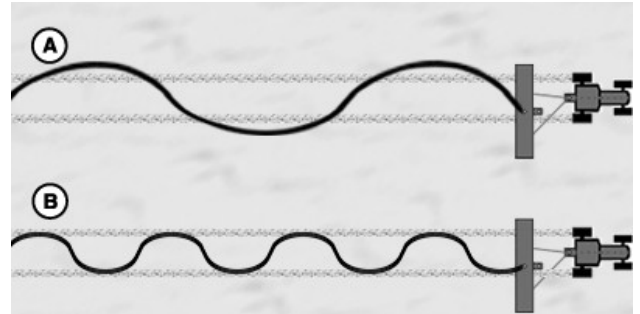
NOTA: Ao usar a suplementação de potência, a vazão hidráulica para o implemento é ajustada na página Configuração da Válvula Externa.

RW00482,0000393-54-08MAR18

carga permite uma transição suave do movimento do implemento. Os ajustes da válvula compensadora dupla dependem dos tipos e configuração dos cilindros hidráulicos.

Gire o cartucho da válvula no sentido horário para aumentar a pressão.

Gire o cartucho da válvula no sentido anti-horário para diminuir a pressão.



PC23480—UN—09DEC16

Movimento em S do Implemento

A—Movimento em S Lento
B—Movimento em S Agressivo

Opere o sistema e monitore a condição do solo. Se ocorrer movimento em S do implemento, ajuste a pressão da válvula compensadora.

- Se o implemento estiver com movimento em S lento (A), a pressão está muito alta. Gire o cartucho da válvula no sentido anti-horário para diminuir a pressão.
- Se o implemento estiver com movimento em S agressivo (B), a pressão está muito baixa. Gire o cartucho da válvula no sentido horário para aumentar a pressão.

AE77568,0000297-54-05JAN17

Ajuste da Válvula Compensadora Dupla

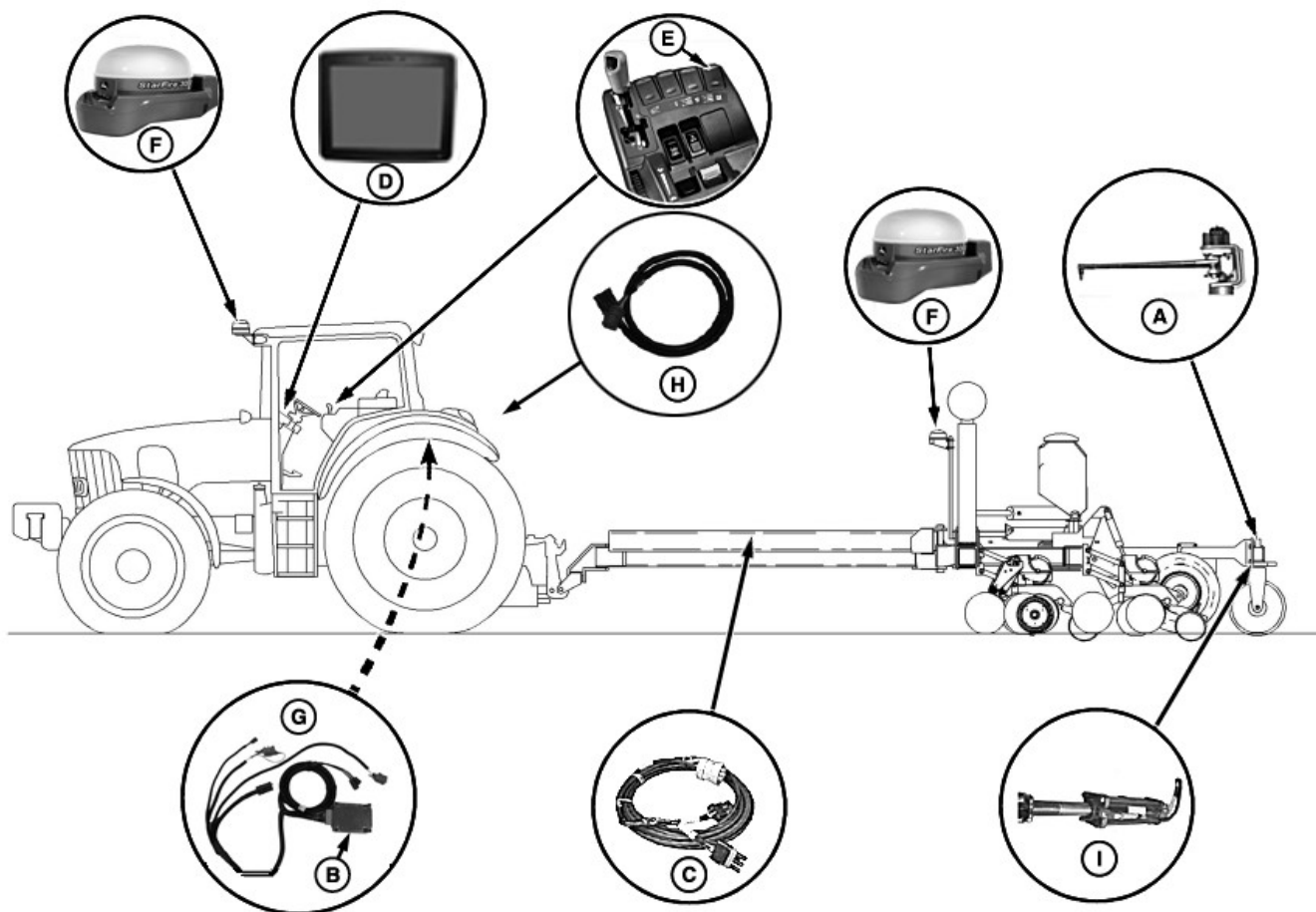
NOTA: São recomendadas vazões de 11—30 l/min. (3—8 gal/min).

Se a vazão hidráulica for ajustada, realize o teste de calibração de limiar da Válvula de Controle Seletivo (SCV).

Uma válvula compensadora controla uma carga em movimento e evita descontrole da carga. Controlar a

Operação do Direcionamento Ativo de Implementos

Operação Básica do Sistema de Direcionamento Ativo de Implementos



Visão Geral da Orientação Ativa de Implementos

PC18001—UN—09DEC13

- A—Sensor de Ângulo de Direção
- B—Controlador de Aplicação 1100
- C—Chicote do Sensor de Realimentação do Implemento
- D—Display
- E—Alavanca de Controle da VCR

- F—Receptor StarFire™
- G—Chicote do Controlador de Aplicação
- H—Chicote do Retorno do Implemento de 9 Pinos do Lado da Máquina
- I—Mecanismo de Direção do Implemento

- A válvula de controle remoto (VCR) está ajustada no modo automático.

NOTA: A VCR não pode mudar para o modo automático quando a máquina está em estacionamento. O modo automático requer uma velocidade de 0,8 km/h (0.5 mph) ou mais para acionar o sistema hidráulico do implemento automaticamente.

- O sensor de ângulo da roda (A) informa o ângulo de direção do implemento ao Controlador de Aplicação 1100 (B) com os sinais conduzidos através do chicote de retorno do implemento (C).
- O operador calibra o ângulo de direção do implemento usando o display (D) e a alavanca de controle da VCR (E).

- O Controlador de Aplicação 1100 calcula o erro de desvio de pista do implemento usando Receptores StarFire™ (F).
- Quando é necessário um ajuste de direção, um sinal é enviado do Controlador de Aplicação 1100, através do chicote do Controlador de Aplicação (G), para uma unidade de controle da VCR da máquina através do chicote de retorno do implemento (H) ou uma válvula externa através do barramento CAN.
- A unidade de controle da VCR comunica as instruções de envio do fluido hidráulico ao mecanismo de direção do implemento (I).
- O processo retorna à primeira etapa para monitorar qualquer erro de desvio de pista do implemento. São feitos ajustes constantes para manter a direção do implemento voltada à linha de orientação.

StarFire é uma marca registrada da Deere & Company

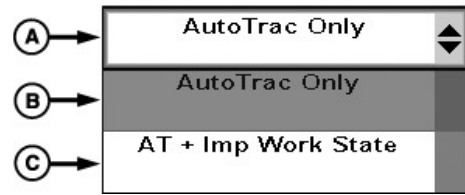
NOTA: Se usar uma válvula externa, o chicote de retorno do implemento de 9 pinos do lado da máquina não pode ser usado. Desconecte o chicote quando a máquina for desligada.

RW00482,0000347-54-22MAR18

Operação do Direcionamento Ativo de Implementos

1. Selecione o Modo para Acionamento.
2. Selecione Recursos de Orientação Opcionais.
 - a. Modo Seguir (Somente Direção do Implemento).
 - b. Modo Deslocador Permanecer Ligado (Somente Deslocamento do Implemento).
3. Acione o Direcionamento Ativo de Implementos.
4. Ajuste as Configurações de Sensibilidade.
5. Desative o Direcionamento Ativo de Implementos.

RW00482,0000348-54-25JUL14



PC19640—UN—16MAY14

- A—Menu Suspenso Requisito para Engatar
B—Somente AutoTrac™
C—Estado de Trabalho AT + Imp

3. Para alterar a configuração, selecione o requisito para engatar no menu suspenso (A).
 - Somente AutoTrac™ (B) aciona a Orientação Ativa de Implementos sempre que o AutoTrac™ estiver ativado.
 - Estado de Trabalho AT + Imp (C) aciona a Orientação Ativa de Implementos sempre que o AutoTrac™ e a origem da gravação estiverem ativados.

(Para configurar a origem de gravação, consulte o Manual do Operador do display.)

RW00482,000034A-54-08MAR18

Seleção do Modo para Acionamento

Para selecionar como a Orientação Ativa de Implementos é acionado:



PC14926—UN—27APR12

Botão Controlador de Aplicação 1100

1. Selecione o botão Controlador de Aplicação 1100.



PC17995—UN—07NOV13

Botão Configuração da Direção do Implemento



PC17980—UN—07NOV13

Botão Configuração do Deslocador do Implemento

2. Selecione o botão Configuração da Direção do Implemento ou o botão Configuração do Deslocador do Implemento.

Seleção de Recursos de Orientação Opcionais

Modo Seguir (Somente Direção do Implemento)

⚠ CUIDADO: Não use o Modo Seguir em rodovias.

Para evitar acidentes graves, leia e siga as instruções deste manual para desativar a Orientação Ativa de Implementos antes de entrar em rodovias.

NOTA: O Modo Seguir **DESLIGA** se a velocidade for superior a 35 km/h (21.7 mph).

O Modo Seguir **DESLIGA** se a velocidade for inferior a 0,7 km/h (0.45 mph) por mais de 30 segundos.

Se a velocidade for menor que 0,8 km/h (0.5 mph), o modo automático **DESLIGA** e o sistema hidráulico é desativado.

O Modo Seguir ajusta o caminho de orientação do implemento no mesmo caminho que o receptor da máquina, incluindo as curvas nas linhas. Usar o Modo Seguir permite que a Orientação Ativa de Implementos opere enquanto o operador está dirigindo a máquina sem uma linha de orientação definida. O Modo Seguir é útil durante a primeira passagem pelo terreno, quando a linha de orientação está sendo definida.



Botão Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Selecione o botão Menu.



Botão Controlador de Aplicação 1100

PC14926—UN—27APR12

2. Selecione o botão Controlador de Aplicação 1100.



Tecla Programável Principal do Controlador de Aplicação

PC13072—UN—16NOV10

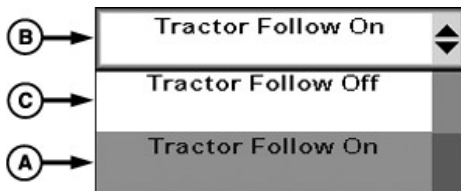
3. Selecione a tecla programável principal do Controlador de Aplicação.



Botão Direção Implemento Principal

PC18007—UN—07NOV13

4. Selecione o botão Direção do Implemento Principal.



PC19792—UN—14AUG14

- A—Seguir Trator Lig.
B—Menu Suspenso Seguir Trator
C—Seguir Trator Desl.

5. Selecione Seguir Trator Ligado (A) no menu suspenso (B).
6. Ajuste a linha AB. O operador pode engatar e desengatar AutoTrac™.

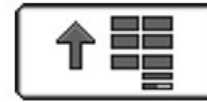
Para desativar o Modo Seguir, selecione Seguir Trator Desligado (C) no menu suspenso.

Modo Deslocador Permanecer Ligado (Somente Deslocamento do Implemento)

O modo Deslocador Permanecer Ligado possibilita que o implemento siga a linha de orientação independentemente do estado do AutoTrac™ da máquina. Deslocador Permanecer Ligado Ativado é

AutoTrac é uma marca registrada da Deere & Company

usado em aplicações em que o operador dirige manualmente a máquina enquanto o implemento segue a linha de orientação. Use Deslocador Permanecer Ligado Desativado quando o AutoTrac™ for usado para orientar a máquina.



Botão Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Selecione o botão Menu.



Botão Controlador de Aplicação 1100

PC14926—UN—27APR12

2. Selecione o botão Controlador de Aplicação 1100.



Tecla Programável Principal do Controlador de Aplicação

PC13072—UN—16NOV10

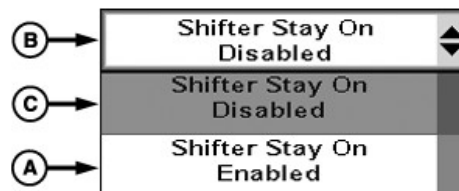
3. Selecione a tecla programável principal do Controlador de Aplicação.



Botão Principal Deslocar Implemento

PC19780—UN—07JUL14

4. Selecione o botão Principal do Deslocamento do Implemento.



PC19905—UN—11AUG14

- A—Deslocador Permanecer Ligado Ativado
B—Menu Suspenso Deslocador Permanece Ligado
C—Deslocador Permanecer Ligado Desativado

5. Selecione no menu suspenso (B) Deslocador Permanece Ligado Ativado (A).
6. Desloque-se em direção à linha de orientação.
7. Selecione Retomada do AutoTrac™.
8. Desative o AutoTrac™ movendo o volante. O implemento continuará a seguir a linha de orientação.

9. Ao concluir uma curva, selecione Deslocador Permanecer Ligado Desabilitado (C), ou o implemento continuará a virar em direção à linha de orientação, a menos que a distância de desativação automática a partir da linha de orientação seja respeitada.

Deslocamentos Globais de Linha (Somente Direção do Implemento)

NOTA: Os deslocamentos globais de linha funcionam apenas com linhas de orientação retas.

Use os deslocamentos globais de linha para deslocar o implemento com base na direção. Por exemplo, um implemento está se deslocando em direção ao norte e é deslocado no sentido leste. Quando a direção for mudada para a próxima passagem e o implemento for direcionado para o sul, seu deslocamento ainda permanecerá em direção ao leste.

Os deslocamentos globais de linha são compatíveis com aplicações de tráfego controlado, em que a máquina usa faixas de trânsito permanentes no campo. A máquina segue a linha de orientação (linha permanente) na pista permanente enquanto o Controlador de Aplicação 1100 comanda o sistema de direção do implemento para mudar o implemento. Veja a seguir alguns exemplos de aplicações de tráfego controlado:

- Plantação entre o restolho da cultura
- Plantação entre culturas

Para ativar os deslocamentos globais de linha, especifique a magnitude e a direção do deslocamento. O Controlador de Aplicação 1100 ajusta automaticamente a posição do implemento desde a passagem para passar.

A direção dos deslocamentos positivo e negativo é determinada pela direção do deslocamento quando o recurso está ativado. Para direções entre 0° e menos de 180°, o deslocamento para a direita é positivo, e, para a esquerda, negativo. Para direções entre 180° e menos de 360°/0°, o deslocamento para a direita é negativo, e, para a esquerda, positivo.



Botão Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Selecione o botão Menu.



PC14926—UN—27APR12

Botão Controlador de Aplicação 1100

2. Selecione o botão Controlador de Aplicação 1100.



PC13072—UN—16NOV10

Tecla Programável Principal do Controlador de Aplicação

3. Selecione a tecla programável principal do Controlador de Aplicação.



PC17968—UN—07NOV13

Botão Configuração da Direção do Implemento

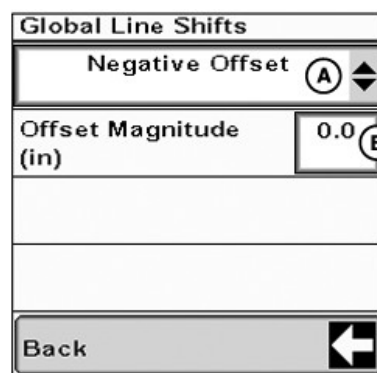
4. Selecione o botão Configuração da Direção do Implemento.



PC23215—UN—19OCT16

Botão Deslocamentos Globais de Linha

5. Selecione o botão Deslocamentos Globais de Linha.



PC23216—UN—19OCT16

A—Menu Suspenso Deslocamentos

B—Caixa de Entrada da Grandeza do Deslocamento

6. Selecione Deslocamento Positivo ou Deslocamento Negativo no menu suspenso (A).
7. Insira a Grandeza do Deslocamento (B).

RW00482,000006D-54-22MAR18

Acionamento da Orientação Ativa de Implementos

IMPORTANTE: Se o dispositivo de direção não estiver em contato com o solo, a Orientação Ativa de Implementos não pode dirigir efetivamente o implemento.

NOTA: Para facilitar as instruções, este manual usa a VCR (Válvula de Controle Remoto) 3 para o sistema de Orientação Ativa de Implementos. O operador pode optar por usar VCR 1 se preferir.

1. Configure a linha de orientação no display.

Implement Steer Main	
Implement Steering	SCV 1
Status	(A) → OK
Track Error (in)	0
Wheel Angle	-1823
Line Sensitivity Tracking	3000
Line Sensitivity Accumulated	300
Tractor Follow Off	

A—Status

PC22111—UN—04FEB16

2. Verifique se o Status do Controlador de Aplicação 1100 (A) exibe OK.

(Consulte Solução de Problemas se o status não estiver em OK.)

NOTA: A VCR não pode mudar para o modo automático quando a máquina está em estacionamento.

O modo automático requer uma velocidade de 0,8 km/h (0.5 mph) ou mais para acionar o sistema hidráulico do implemento automaticamente.

3. Retire a máquina de estacionamento.

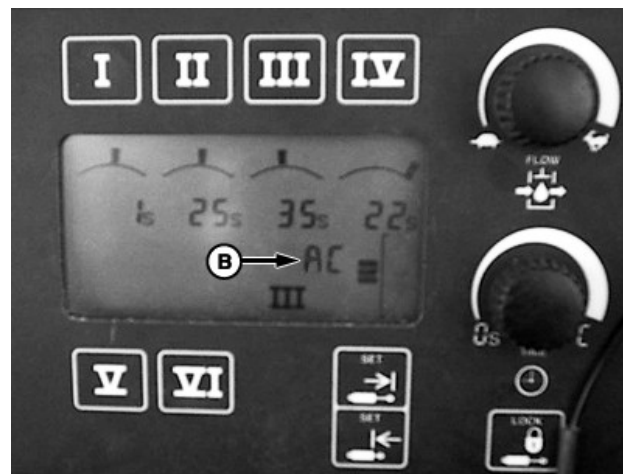
NOTA: Deixe a VCR 3 em retenção após cada passagem.



PC18220—UN—05DEC13

A—Alavanca de Controle da VCR

4. Para engatar o modo automático do implemento, coloque a alavanca de controle da VCR (A) na posição de retenção para a frente.



PC18234—UN—11DEC13

B—Modo AC

- Se estiver operando uma máquina com Display TouchSet™, verifique se EC muda para AC (B).



PC22235—UN—01MAR16

C—Modo Automático DESLIGADO

D—Modo Automático LIGADO

TouchSet™ é uma marca registrada da Deere & Company

- Se estiver operando uma máquina com CommandCenter™, verifique se o modo automático está DESLIGADO (C) muda para LIGADO (D).

IMPORTANTE: Se somente AutoTrac™ for o requisito para ativar, a Orientação Ativa de Implementos começa a adquirir a linha imediatamente após o interruptor de retomada do AutoTrac™ (E) ser selecionado. Para implementos usando um sistema de direção de disco, o movimento começa mesmo se o implemento não estiver em contato com o solo.

- Para ativar o AutoTrac™ e a Orientação Ativa de Implementos simultaneamente, selecione o interruptor de retomada. Máquina e direção do implemento em direção à linha de orientação.

NOTA: A Orientação Ativa de Implementos opera em marcha à ré por 45 segundos. Após 45 segundos, desativa o AutoTrac™ e a Orientação Ativa de Implementos.

AL70325,000037E-54-22MAR18

Ajuste das Configurações de Sensibilidade

A	Track Error (in)	0
B	Wheel Angle	0
C	Line Sensitivity Tracking	500
D	Line Sensitivity Accumulated	125
E	Wheel Angle Sensitivity	2500

PC19794—UN—11AUG14

PC19795—UN—25JUL14



PC19661—UN—21MAY14

Rastreamento da Sensibilidade da Linha Muito Baixo



PC19662—UN—21MAY14

Rastreamento da Sensibilidade da Linha Muito Alto



PC19658—UN—21MAY14

Sensibilidade da Linha Acumulada Muito Baixa



PC19659—UN—21MAY14

Sensibilidade da Linha Acumulada Muito Alta



PC19660—UN—25JUL14

- A—Erro de Pista
- B—Ângulo das rodas
- C—Rastreamento da Sensibilidade da Linha
- D—Sensibilidade da Linha Acumulada
- E—Sensibilidade do Ângulo da Direção
- F—Pista Desejada-Linha Tracejada
- G—Pista Real-Linha Contínua

Com o AutoTrac™ e o Direcionamento Ativo de Implementos acionados, ajuste as configurações de sensibilidade para o desempenho ideal.

NOTA: Se forem necessários ajustes durante a operação no talhão, consulte a seção Ajuste e Regulagem.

Erro de Pista (Distância) (A): Distância que o implemento está fora da pista a partir da linha de orientação atual. Um implemento adequadamente equilibrado tem erros de desvio de pista positivos e negativos em cada lado do 0.

Ângulo da Roda (Implemento) (B): Quantidade de movimento corretivo da roda para manter o Erro de Pista em 0. O ângulo da roda deve ser positivo e negativo em cada lado do 0. Um ângulo da roda consistentemente em um lado ou outro indica que o sistema está dirigindo somente de uma maneira para deslocar a máquina. Se estiver operando no modo de pista reta, isso pode indicar operação em declives. Se estiver em solo plano, pode indicar uma calibração incorreta do centro ou equilíbrio insatisfatório do implemento.

Rastreamento da Sensibilidade da Linha (C): Afeta somente o desempenho da aquisição de linha. Determina a rapidez ou agressividade com que o implemento vira em direção à linha de orientação.

A faixa é 10 a 10 000 com ajuste típico entre 1500 e 5000. O ajuste padrão é 3000. Aumentar o valor aumenta a agressividade da direção.

Sensibilidade da Linha Acumulada (D): Afeta somente o desempenho on-line. Determina a rapidez com que o sistema reage a erros enquanto está fora da linha, em aclives e declives.

A faixa é 10 a 10 000 com ajuste típico entre 150 e 500.

O ajuste padrão é 300. Aumentar o ajuste aumenta a velocidade da reação durante condições de desvio de pista.

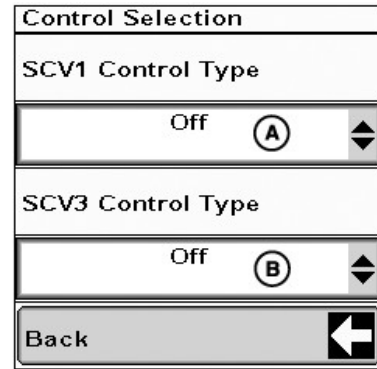
Ajuste o valor para 1/4 do valor do rastreamento da sensibilidade de linha e ajuste para a preferência desejada.

Sensibilidade do Ângulo da Roda (E): Determina com que agressividade o sistema responde a erros no ângulo de direção comandado.

Valores mais altos fazem com que o sistema responda mais agressivamente a erros. Os valores de sensibilidade do ângulo da roda variam de 10 a 9999. Configurações típicas para sensibilidade do ângulo da roda:

- Cilindro Pequeno = 500
- Cilindro Grande = 5000

RW00482,00002FD-54-11AUG14



PC18270—UN—02JAN14

Seleção Controle VCR

A—Menu Suspenso Tipo de Controle VCR 1
B—Menu Suspenso Tipo de Controle da VCR 3

3. Selecione Desligado nos menus suspensos (A e B).

RW00482,00003A7-54-15MAR18

Desativar a Orientação Ativa de Implementos

⚠ CUIDADO: Não use a Orientação Ativa de Implementos em rodovias.

Para evitar acidentes pessoais sérios, desative o Direcionamento Ativo de Implementos removendo o controle da SCV antes de entrar em rodovias.

Desative a Orientação Ativa de Implementos removendo o controle da VCR.



PC12961—UN—13APR15

Tecla Programável Configuração

1. Selecione a Tecla Programável Configuração.



PC17972—UN—07NOV13

Botão Seleção Controle

2. Selecione o botão Seleção de Controle.

Otimização da Orientação Ativa de Implementos

Otimização do Desempenho do AutoTrac™ da Máquina

Otimize o desempenho do AutoTrac™ do trator antes de conectar o implemento. Otimizar o AutoTrac™ reduz o potencial da máquina e implementa uma ação contrária que resulta em desempenho degradado da Orientação Ativa de Implementos.



Botão Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Selecione o botão Menu.



Botão GreenStar™

PC12685—UN—29APR15

2. Selecione o botão GreenStar™.



Tecla Programável Orientação

PC21148—UN—11MAY15

3. Selecione a tecla programável Orientação.



Aba Configurações da Orientação

PC11948—UN—30JUN09

4. Selecione a aba Configuração de Orientação.



Botão Configurações Avançadas do AutoTrac™

PC21902—UN—03DEC15

5. Selecione o botão Configurações Avançadas do AutoTrac™.



Botão Próxima Página

PC22285—UN—16MAR16

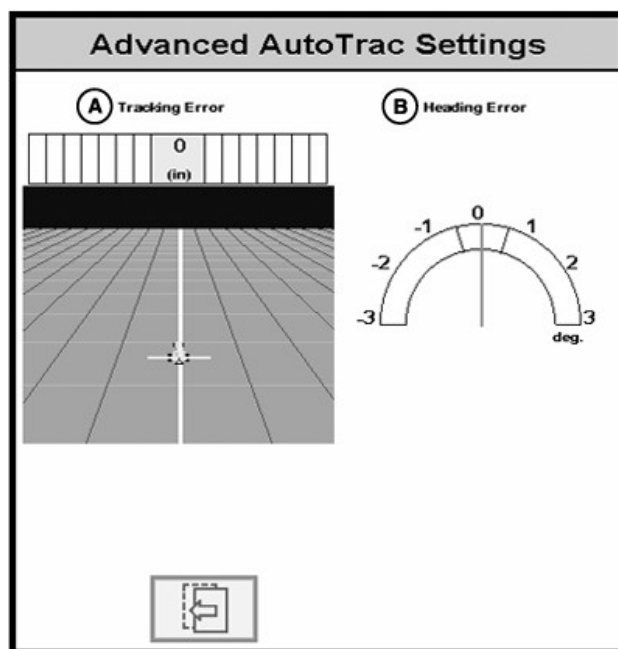
6. Selecione o botão Próxima Página (página 2).



Botão Monitorar Desempenho

PC22286—UN—16MAR16

7. Selecione o botão Desempenho do Monitor.
8. Adquira linha e dirija por 30 segundos.

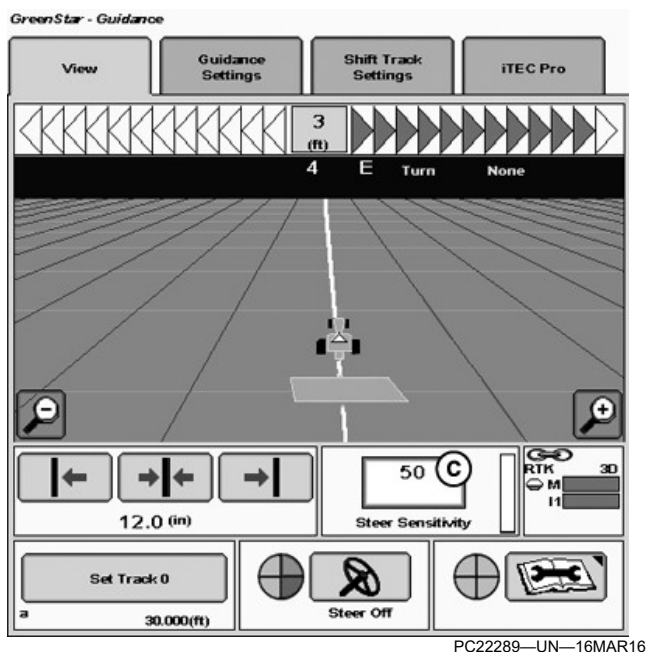


PC22287—UN—16MAR16

A—Erro de Rastreamento
B—Erro de Direção

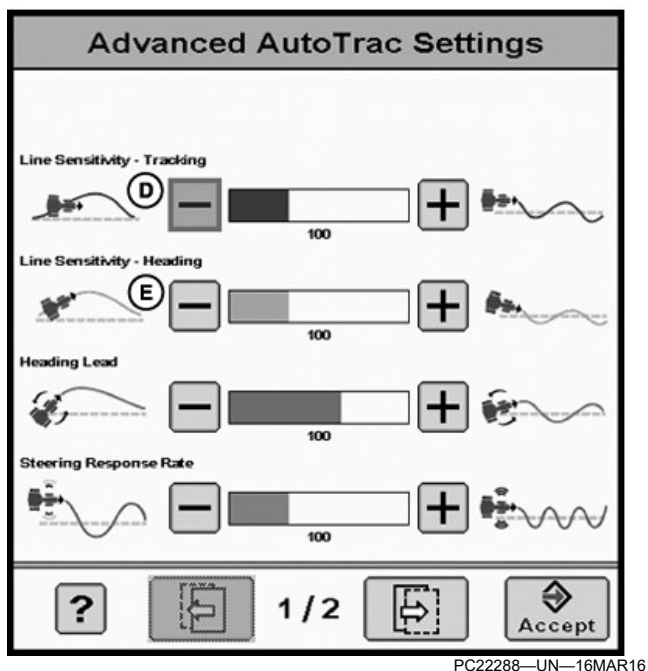
NOTA: Os valores próximos a erro zero são preferidos e indicam o melhor desempenho do sistema.

9. Use os dois gráficos para monitorar Erro de Rastreamento (A) e Erro de direção (B) por 30 segundos.



C—Sensibilidade da Direção

NOTA: Ajuste a sensibilidade da direção (C) para o desempenho preferido antes de ajustar as configurações de sensibilidade da linha, do rastreamento e do direção.



D—Ajusta da Sensibilidade da Linha – Rastreamento

E—Ajuste da Sensibilidade da Linha — Direção

NOTA: Ajuste a Sensibilização de Linha — Rastreamento (D) para corrigir erros de rastreamento.

Ajuste a Sensibilização de Linha – Rumo (E) para corrigir erros de rumo.

10. Faça ajustes até obter o desempenho desejado. A precisão do sinal do sistema de posicionamento Global (GPS) e a condição da máquina afetam o desempenho geral.

RW00482,00005B1-54-15MAR18

Otimização da Orientação Ativa de Implementos

Para otimizar o rastreamento da linha de orientação, use receptores RTK (Cinemática em Tempo Real) tanto na máquina quanto no implemento. Assim que os receptores forem configurados, desative o sinal compartilhado a fim de que cada receptor use seu próprio sinal RTK para rastrear as linhas de orientação.



Botão Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Selecione o botão Menu.



PC14926—UN—27APR12

Botão Controlador de Aplicação 1100

2. Selecione o botão Controlador de Aplicação 1100.



PC13072—UN—16NOV10

Tecla Programável Principal do Controlador de Aplicação

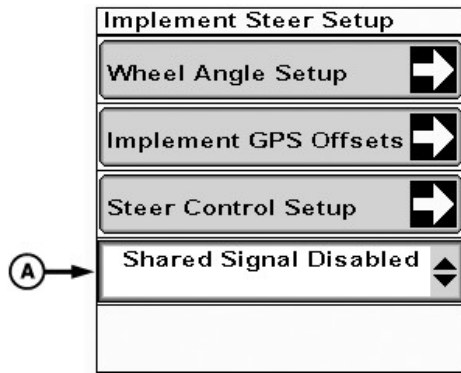
3. Selecione a tecla programável principal do Controlador de Aplicação.



PC17968—UN—07NOV13

Botão Configuração da Direção do Implemento

4. Selecione o botão Configuração da Direção do Implemento.



PC22590—UN—03MAY16

A—Menu Suspenso Sinal compartilhado

5. Selecione Sinal Compartilhado Desativado no menu suspenso (A).

RW00482,000068A-54-08MAR18

Desconexão da Orientação Ativa de Implementos

Desconexão do Sistema de Orientação Ativa de Implementos

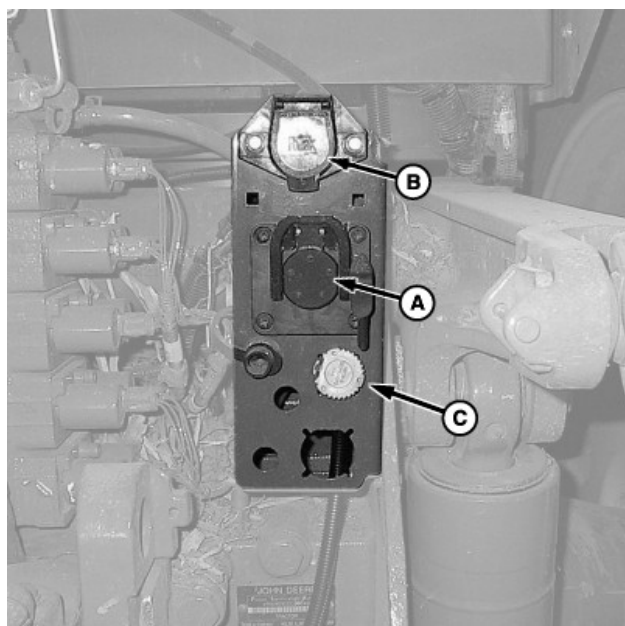
NOTA: Se ocorrer uma falha eletrônica, o controle hidráulico pode ser ajustado para operar no modo normal, manual.

Se estiver operando uma válvula externa, a operação não é possível durante uma falha eletrônica.

Sem controle eletrônico, os ajustes automáticos de direção do implemento não são possíveis.

Procedimento de Desconexão para Trocar a Máquina ou Implemento:

1. DESLIGUE a máquina, acione o freio de estacionamento e remova a chave.



PC13526—UN—03MAY11

Mostrada a Traseira do Trator

A—Conector ISO
B—Conector de Iluminação
C—Chicote de 9 Pinos de Retorno

2. Desconecte o chicote do receptor do implemento no conector ISO de 9 pinos (A).
3. Desconecte o chicote da alimentação constante (chicote não mostrado).

NOTA: Ao terminar, o controle da VCR da máquina reverte para a operação manual normal.

4. Desconecte o chicote de retorno de 9 pinos (C).
5. Desconecte o conector de iluminação (B) e todas as outras conexões de implementos relacionadas à liberação do equipamento da máquina.

Procedimento de Desconexão para Falha Eletrônica:

1. Desativar a Orientação Ativa de Implementos.
(Consulte Desabilitar Orientação Ativa de Implementos.)

2. Desligue e ligue a máquina.

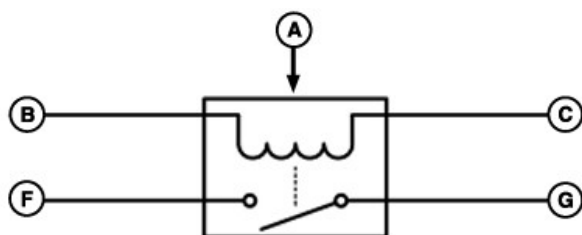
Procedimento de Desconexão para Remoção Permanente:

1. DESLIGUE a máquina, acione o freio de estacionamento e remova a chave.
2. Desconecte o Controlador de Aplicação 1100 da parte traseira do conector ISO.
3. Remova o Controlador de Aplicação 1100 e os componentes seguindo os procedimentos nas instruções de instalação do Orientação Ativa de Implementos.

RW00482,000025B-54-08MAR18

Instalação de Terceiros

Acionador do Lado Baixo



PC21178—UN—18MAY15

- A—Relé de 1 A (Máx.)
B—Fonte de Alimentação de Baixa Corrente
C—Terra (E3 ou E2)
F—Fonte de Alimentação de Alta Corrente
G—Dispositivo Eletrônico

(aterra) e permanece fechado enquanto o AutoTrac™ estiver ativo. O acionador do lado baixo libera (abre) quando o AutoTrac™ estiver inativo.

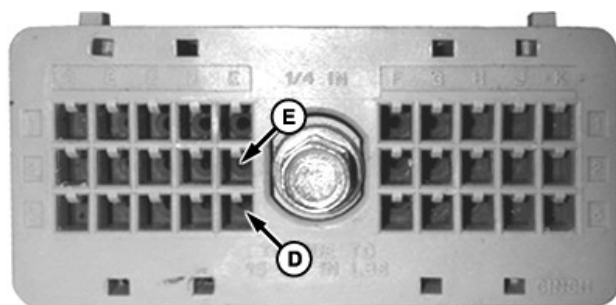
AE77568,0000123-54-08MAR18

IMPORTANTE: Para evitar danos ao Controlador de Aplicação 1100, use uma bobina de relé (A) com capacidade para 1 A ou menos e não exceda 12 V.

NOTA: O relé requerido para usar o acionador do lado baixo do Controlador de Aplicação 1100 não é fornecido.

Aplicações que utilizam funcionalidade de acionador do lado baixo:

- Implementos equipados com freios eletrônicos que travam ou liberam volantes da direção durante eventos de conversão.
- Implementos com sistemas de direção hidráulica que utilizem valores eletrônicos para permitir que os cilindros de direção flutuem durante eventos de conversão.



PC21147—UN—15MAY15

- D—E3
E—E2

Conecte o relé a uma fonte de alimentação de baixa corrente de 5–12 VCC (B) e o terra (C) aos pinos E3 (D) ou E2 (E) do conector do Controlador de Aplicação 1100.

Se estiver usando a SCV (Válvula de Controle Seletivo) 1, use o pino E3. Se estiver usando a SCV 3, use o pino E2.

O acionador do lado baixo do pino E3 ou E2 fecha

AutoTrac é uma marca registrada da Deere & Company

Solução de Problemas

Informações do Satélite

A Orientação Ativa de Implementos depende da distribuição dos satélites que fornecem sinais de GPS (sistema de posicionamento global). A PDOP (Diluição de precisão) é um indicador de cobertura do satélite do GPS no receptor. Um valor de PDOP mais baixo indica melhor cobertura de satélites para calcular as posições horizontal e vertical.

Antes de ajustar ou regular os valores de sensibilidade do Direcionamento Ativo de Implementos, verifique se o valor da PDOP está abaixo de 2,5. Os valores de sensibilidade ajustados quando o valor da PDOP está acima de 2,5 são imprecisos e devem ser reajustados.



Botão Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Selecione o botão Menu.



Botão StarFire™

PC13006—UN—05NOV14

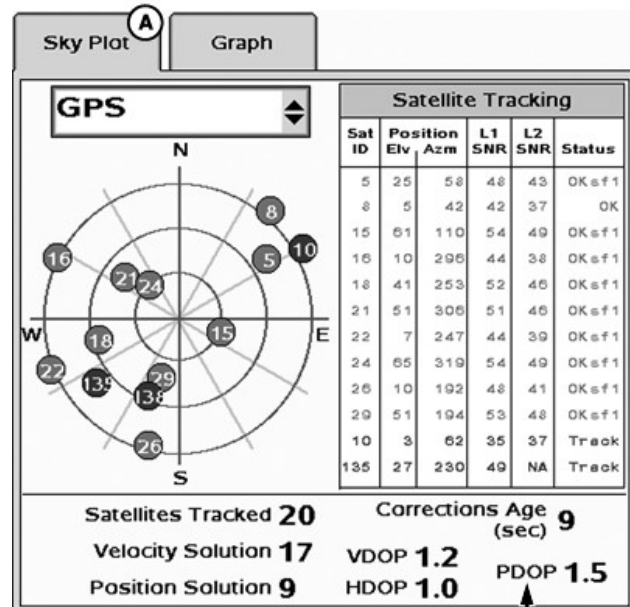
2. Selecione o botão StarFire™.



Tecla Programável Informações do Satélite

PC13048—UN—10NOV10

3. Selecione a tecla programável Informações do Satélite



PC24075—UN—10APR17

A—Aba Mapa Celeste
B—PDOP

4. Selecione a aba Mapa Celeste (A).
5. Verifique se a PDOP (B) está abaixo de 2.5.

RW00482,000068C-54-08MAR18

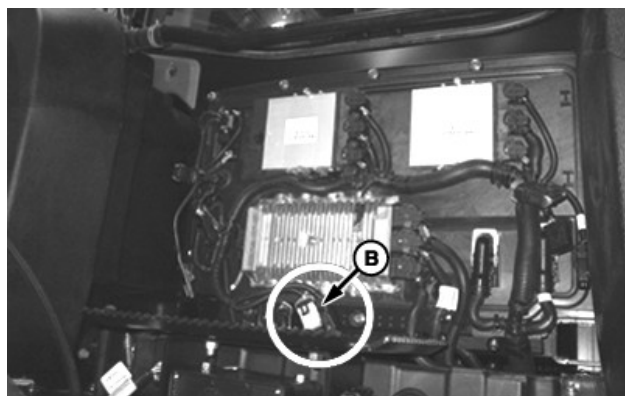
Restauração do Controlador de Aplicação UCC2

IMPORTANTE: Não conecte o Controlador de Aplicação UCC2 enquanto a máquina estiver LIGADA. Conectá-lo enquanto ela estiver ligada pode gerar erros de comunicação do barramento CAN e gerar falhas do controlador hidráulico.

1. DESLIGUE a máquina.



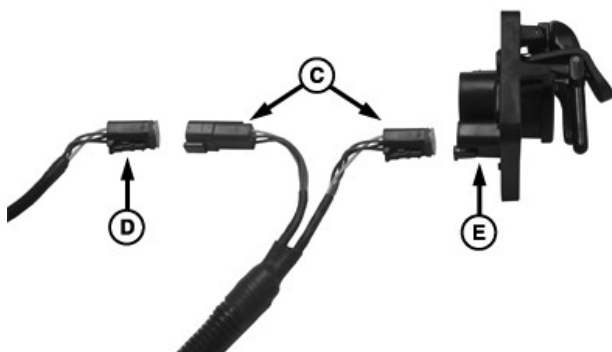
PC22232—UN—29FEB16



PC22233—UN—29FEB16

A—Conector de Alimentação Constante
B—Conector Jumper

- Desconecte o conector de alimentação constante (A) e o conector de opção (B).



PC22234—UN—29FEB16

C—Conectores em T do Barramento CAN
D—Conector de 4 Pinos do Barramento CAN
E—Conector do Implemento ISO

- Desconecte os conectores em T do barramento CAN (C) e conecte o conector do barramento CAN de 4

pinos (D) diretamente ao conector do implemento ISO (E).

- Dê partida na máquina. Assim que todos os sistemas iniciarem, visualize e apague todos os códigos de diagnóstico de falha da máquina e em seguida DESLIGUE a máquina.
- Reconecte os conectores jumper e de alimentação constante.
- Reconecte os conectores em T do barramento CAN entre o conector de 4 pinos e o conector ISO do implemento.

RW00482,00005B8-54-24NOV20

Restauração dos Ajustes do Controlador de Aplicação 1100

NOTA: Se não for possível corrigir problemas do sistema alterando as configurações, restaure o Controlador de Aplicação 1100 para configurações padrão e conclua a configuração do sistema.



Botão Menu

PC8663—UN—29APR15

- Selecione o botão Menu.



Botão Controlador de Aplicação 1100

PC14926—UN—27APR12

- Selecione o botão Controlador de Aplicação 1100.



Tecla Programável Principal do Controlador de Aplicação

PC13072—UN—16NOV10

- Selecione a tecla programável principal do Controlador de Aplicação.



Botão Informações da Versão

PC18216—UN—05DEC13

- Selecione o botão Informações da Versão.

Factory Defaults



PC19932—UN—19AUG14

Botão Padrões de Fábrica

5. Selecione o botão Padrões de Fábrica.

Reset All

PC19933—UN—19AUG14

Botão Restaurar Tudo

6. Selecione o botão Restaurar Tudo.

AE77568,0000121-54-26SEP17

Status do Sistema



Botão Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Selecione o botão Menu.



Botão Controlador de Aplicação 1100

PC14926—UN—27APR12

2. Selecione o botão Controlador de Aplicação 1100.



Tecla Programável Principal do Controlador de Aplicação

PC13072—UN—16NOV10

3. Selecione a tecla programável principal do Controlador de Aplicação.



Botão Direção Implemento Principal

PC18007—UN—07NOV13

4. Selecione o botão Direção do Implemento Principal.

Implement Steer Main	
Implement Steering	SCV 1
Status (A)	No GPS
Track Error (in)	0
Wheel Angle	-1823
Line Sensitivity Tracking	3000
Line Sensitivity Accumulated	300
Tractor Follow Off	

PC13527—UN—03MAY11

Localização do Código de Status

A—Código de Status

5. Verifique o Código de Status (A).

Código de Status	Descrição	Solução
Não Ativado	O aplicativo desejado não foi ativado na unidade de controle.	Obtenha um código de ativação para a aplicação.
Sem GPS	Nenhuma correção do GPS (sistema de posicionamento global) disponível.	Certifique-se de que os Receptores StarFire™ no implemento e na máquina estejam conectados e funcionando corretamente.
Desligue e Ligue a Alimentação	O controlador deve ser reiniciado para se comunicar com a nova função.	Desligue a máquina, aguarde até o display desligar e ligue a máquina novamente.
Sem RTK	Nenhuma correção de RTK (cinemática em tempo real) observada no receptor selecionado ou RTK não disponível no momento.	Ativar RTK no receptor do implemento e (ou) receptor da máquina.
Atualizar SW do GPS	Software incompatível carregado.	Atualize o software nos Receptores StarFire™ com a versão mais recente.
A VCR da Máquina Não Está em Automático	Controle da VCR (Válvula de Controle Remoto) não retido para acionar a Orientação Ativa de Implementos.	Coloque o controle da VCR na retenção para engatar a Orientação Ativa de Implementos. Para uma válvula externa, retenha a alavanca da VCR adicionada.
OK	A Orientação Ativa de Implementos está pronta para operar ou está operando sem erros. As falhas provavelmente são independentes do sistema de controle de Orientação Ativa de Implementos.	Sistema funcionando corretamente.
Implem. Cima	O implemento está elevado ou tem um interruptor de altura do implemento com defeito.	Certifique-se de que os requisitos para ativação estejam corretos.

StarFire é uma marca registrada da Deere & Company

Sintoma

Display não legível quando conectado à máquina.

Problema

Não há comunicação com a unidade de controle do implemento.

Solução

Desligue a alimentação, verifique as conexões e ligue para reinicializar o sistema.

Sintoma

Problema

Solução

Limpe e reconecte o conector DEUTSCH® de 4 pinos na parte de trás do conector do implemento ISO na máquina.

Verifique a conexão na frente do implemento.

3. Selecione a tecla programável Configuração do Controlador de Aplicação.

RW00482,0000689-54-13MAR18



PC21345—UN—09JUL15

Botão Tensões de E/S

Tensões de Entrada/Saída (E/S)



Botão Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Selecione o botão Menu.



PC14926—UN—27APR12

Botão Controlador de Aplicação 1100

2. Selecione o botão Controlador de Aplicação 1100.



PC12961—UN—13APR15

Tecla Programável Configuração

4. Selecione o botão Tensões de E/S.

I/O Voltages	
Analog In 1(Pin G2)	0.03
Analog In 2(Pin K2)	0.02
Analog In 1(Pin H1)	0.05
Analog In 2(Pin J1)	0.05
5 Volt Out(Pin J3)	4.91
Sense Volt(Pin E1)	0.08
Digital In 1(Pin G1)	1
Digital In 2(Pin K1)	1
Back	

PC19689—UN—12JUN14

Tensões de E/S

5. Verificação das Tensões de E/S.

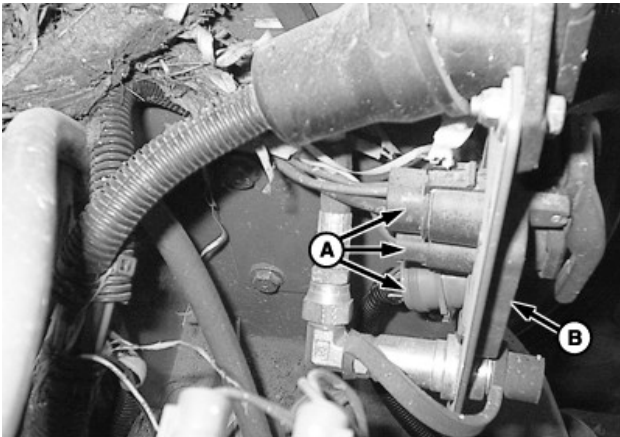
Página Tensões E/S		Definições do Sistema	
Descrição	Leitura	Integrada	Válvula Externa
Entrada Analógica no Pino 1 (Pino G2)	Leitura de tensão do sensor de ângulo da roda VCR 1 = 0–5 V, 2,5 V = neutro	Leitura da tensão atual do sensor de ângulo da roda quando conectado à válvula de controle remoto (VCR) 1 no chicote de retorno do implemento.	
Entrada Analógica Pino 2 (Pino K2)	Leitura de tensão do sensor de ângulo da roda VCR 3 = 0–5 V, 2,5 V = neutro	Leitura da tensão atual do sensor de ângulo da roda quando conectado à VCR 3 no chicote de retorno do implemento.	
Saída Analógica no Pino 1 (Pino H1)	Valor da tensão da VCR 1 de comando 0–5 V, 2,5 V = neutro	Quando configurada para a VCR 1, esta é a tensão comandada para a unidade de controle do sistema hidráulico, ou a tensão de comando atual da respectiva VCR se não estiver no modo Automático.	Quando configurado para VCR 1, essa é a leitura de tensão da alavanca da VCR externa. Aproximadamente 2,8 V é neutro. Se a tensão estiver próxima de 0 V e (ou) não se alterar com o movimento da alavanca de controle da VCR eletrônica de montagem remota,

Solução de Problemas

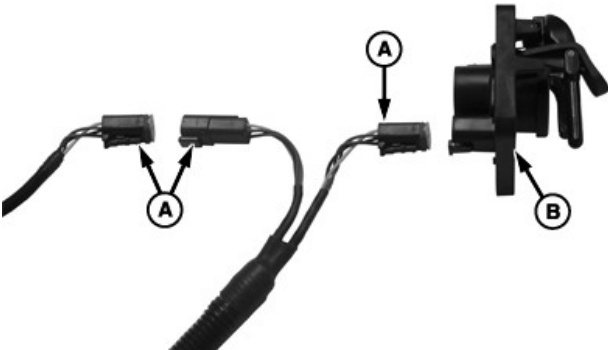
			certifique-se de que a válvula externa esteja conectada e a luz esteja acesa.
Saída Analógica Pino 2 (Pino J1)	Valor da tensão da VCR 3 de comando 0–5 V, 2,5 V = neutro	Quando configurada para a VCR 3, esta é a tensão comandada para a unidade de controle do sistema hidráulico, ou a tensão de comando atual da respectiva VCR se não estiver no modo Automático.	Não disponível com a válvula externa.
Saída de 5 V	Tensão fornecida 0 a 5 V para o sistema	A tensão fornecida ao sistema deve estar em torno dos 5 V.	
Tensão do Sensor	A tensão do sensor de 0–5 V, com o chicote de retorno do implemento conectado é 5 V, com a VCR do trator, é 0 V e muda com o comando	A tensão proveniente do sistema da unidade de controle do sistema hidráulico deve ser de 5 V.	Em repouso e na retenção, a tensão fica próxima de 0 V. Ao ser comandado manualmente, o valor muda com o movimento da alavanca.
Entrada Digital 1 (Pino G1)	Alavanca de controle eletrônico da SCV de montagem remota externa, 0 = nenhum comando, 1 = comando	Não disponível.	O valor é usado para a VCR 1 externa, apresentando o valor 0 em repouso e mudando para 1 quando movida.
Entrada Digital 2 (Pino K1)	O valor indica 1		Não disponível com a válvula externa.
Contagem da Linha	Não disponível para Direcionamento Ativo de Implementos.		

AL70325,0000384-54-22MAR18

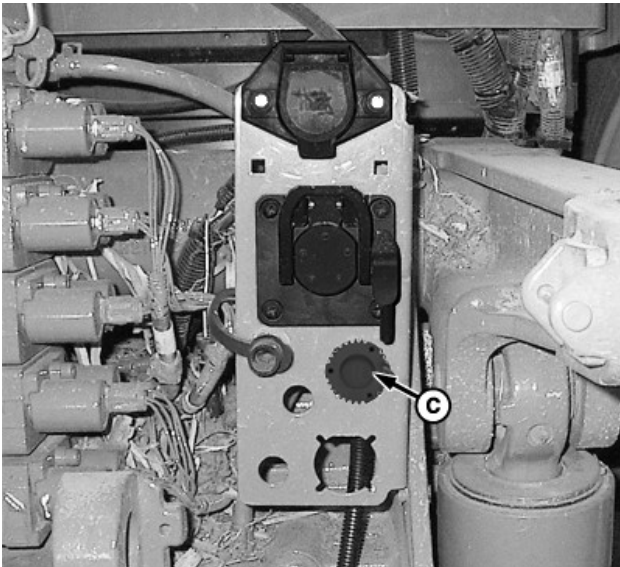
Configuração da Máquina



PC19673—UN—28MAY14



PC19672—UN—27MAY14



PC19674—UN—28MAY14

A—Conectores Laterais da Máquina
B—Conector ISO
C—Conector do Sensor de Retorno

Sintoma

Problema

Solução

Sintoma	Problema	Solução
Implemento não exibido ou inoperável.	Conectores sujos ou frouxos (A) do lado da máquina do conector ISO (B).	Limpe os conectores e reconecte-os firmemente.
	O chicote do GreenStar™ está conectado incorretamente.	Desligue a máquina e o sistema, desconecte o chicote, limpe e instale corretamente.
	Há um curto elétrico no chicote elétrico.	Verifique se a fiação elétrica está rompida, em curto ou danificada.
	O Controlador de Aplicação 1100 foi conectado com a máquina ligada e os códigos ativos na máquina.	DESLIGUE a máquina e desconecte completamente o Controlador de Aplicação 1100 do sistema. (Consulte Desconexão do Sistema de Orientação Ativa de Implementos.) Dê partida na máquina e deixe o display reinicializar completamente. DESLIGUE a máquina e reconecte o Controlador de Aplicação 1100 e todos os chicotes.
	O Controlador de Aplicação 1100 não está se comunicando com o barramento CAN após desligar e ligar a chave.	Verifique se o Controlador de Aplicação 1100 tem alimentação chaveada. Se o Controlador de Aplicação 1100 tiver alimentação constante, não desliga e não aparece no display quando a máquina for ligada.
A VCR não entra no modo Auto.	O conector opcional da VCR não está obstruído.	Verifique se o conector de opção da VCR de 9 pinos está conectado na máquina.
O AC (Controle Automático) não está aparecendo no display da válvula de controle remoto (VCR) (trator série 30 ou mais antigo).A caixa de seleção do Modo Automático está desabilitada e não pode ser selecionada (tratores série R).	Conector do sensor de retorno do implemento do lado da máquina (C) sujo ou frouxo na traseira da máquina. Versões anteriores do chicote usavam um conector retangular de 10 pinos.	Limpe os conectores e reconecte-os firmemente.
	A VCR não está em retenção.	Certifique-se de que a VCR está em retenção e não no modo de flutuação. Se a alavanca da VCR permanecer na posição de avanço, ela está no modo de flutuação.
	Configuração Incorreta.	Verifique se o tipo de controle correto está selecionado, as VCRs são selecionadas na configuração da Orientação Ativa de Implementos e a alimentação foi desligada e ligada.

Sintoma	Problema	Solução
	Seleção da VCR incorreta no CommandCenter™ (série R).	No CommandCenter™, selecione a VCR sendo utilizada.
O sistema esterça em um sentido.	Há válvulas de retenção em linha instaladas no sistema.	Remova as válvulas de retenção (B).
	As mangueiras hidráulicas estão invertidas.	Troque as posições das mangueiras hidráulicas e calibre as posições máximas à esquerda, central e máxima à direita.
	O Controlador de Aplicação 1100 foi conectado enquanto a máquina estava em funcionamento, criando códigos de falha da unidade de controle hidráulico.	(Consulte Restauração do Controlador de Aplicação 1100 para obter mais informações.)
Deslize lateralmente as travas do engate de 3 pontos em um sentido após atingir a cabeceira.	Modo do Deslocador do Implemento — Deslocador Permanecer Ligado Ativado.	Desloque-se em direção à linha de orientação seguinte e selecione retomada do AutoTrac™. O implemento adquire a linha e começa a rastrear.
		Mude o modo Deslocador do Implemento para Deslocador Permanecer Ligado Ativado.
	O deslocamento do engate não está paralelo ao eixo traseiro da máquina.	Instale um sensor de retorno do implemento e o chicote do sensor. Altere a seleção de controle da Orientação do Implemento para a Direção do Implemento. Calibre as posições esquerda, central e direita.
O implemento esterça afastando-se da linha quando o botão de retomada do AutoTrac™ é pressionado.	As mangueiras da SCV foram conectadas invertidas.	Inverta as mangueiras nas saídas da SCV.
	A calibração da direção do implemento foi feita invertendo os limites direito e esquerdo.	Inverta as entradas direita e esquerda e execute a calibração da direção do implemento novamente.
	Conector do sensor de retorno do implemento incorreto conectado ao sensor de ângulo da roda.	Conecte o conector de retorno do implemento correto na VCR selecionada nas configurações.
Máquina não se dirigindo para a linha.	EC é exibido no display da VCR.	Para abrir o modo AC, empurre a alavanca de controle da VCR correta no detente.
Direção hidráulica não responde bem.	Cilindro de direção está vazando fluido.	Verifique se há vazamentos.
		(Consulte a seção de serviço para obter mais informações.)

Sintoma	Problema	Solução
		Repare ou substitua o cilindro. Entre em contato com seu concessionário John Deere ou qualquer outro prestador de serviços qualificado para assistência.
	Há insuficiente pressão hidráulica da máquina.	Verifique a pressão hidráulica da máquina. (Consulte o Manual do Operador da máquina para obter mais informações.) Certifique-se de que o óleo hidráulico esteja na temperatura de operação. Use cilindros hidráulicos de tamanho correto para a pressão da máquina.
	Válvula de compensação ajustada incorretamente.	Ajuste os cartuchos da válvula de compensação e execute a calibração do limiar.
	Mangueiras hidráulicas conectadas incorretamente ou ruins.	Verifique os anéis O das mangueiras, conecte corretamente e aperte as conexões.
	A válvula está congelada.	Execute manualmente o ciclo dos cilindros hidráulicos até o máximo à direita e esquerda. Se a condição se repetir, o óleo pode estar contaminado causando entupimento ou a VCR pode requerer uma válvula alternadora para evitar que vá para o Modo Desobstrução durante condições de baixa vazão.
	As configurações da Orientação Ativa de Implementos estão incorretas.	Verifique se o sistema se move fluidamente com os testes de extensão e retração e ajuste as sensibilidades e limiares de maneira correspondente.
O Direcionamento Ativo de Implementos não é acionado.	O Status da direção do implemento não exibe OK.	Consulte a tabela Status do Sistema em Solução de Problemas.

Sintoma	Problema	Solução
	O Controlador de Aplicação 1100 foi conectado enquanto a máquina estava em funcionamento, criando códigos de falha da unidade de controle hidráulico.	1. DESLIGUE a máquina. 2. Desconecte o Controlador de Aplicação 1100, o chicote de alimentação constante e o conector opcional do painel traseiro externo da cabine. 3. Desconecte os conectores em T do barramento CAN e conecte o conector de 4 pinos diretamente ao conector do implemento ISO. 4. Dê partida na máquina. Assim que todos os sistemas ligarem, desligue a máquina. 5. Reconecte o Controlador de Aplicação 1100, o chicote de alimentação constante e o conector opcional. 6. Reconecte os conectores em T do barramento CAN entre o conector de 4 pinos e o conector do implemento ISO.

AL70325,0000380-54-22MAR18

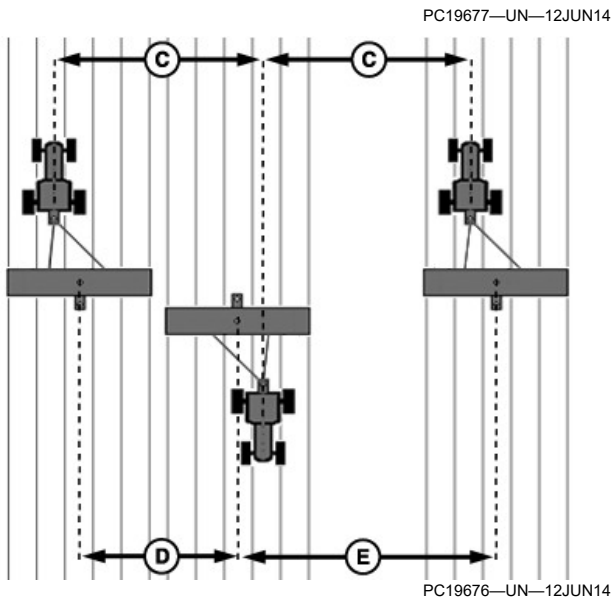
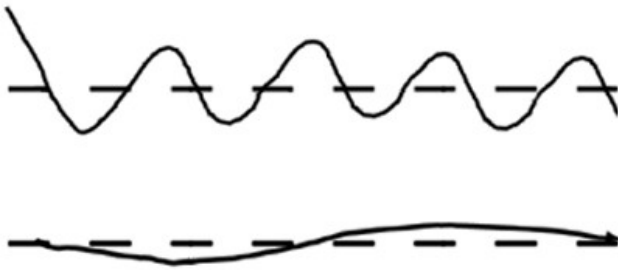
Válvula Externa

Sintoma	Problema	Solução
Válvula externa não respondendo.	SCV (válvula de controle seletivo) 3 selecionada durante configuração do sistema.	Verifique se o modo correto de operação está selecionado para SCV 1.
O botão de configuração da válvula externa não é exibido.	O conector do sensor de retorno do implemento do lado da máquina na traseira da máquina para o controle integrado da SCV está conectado. Versões antigas do chicote usavam um conector retangular de 10 pinos.	Desconecte o conector do sensor de retorno do implemento do lado da máquina.
	Chicote elétrico da válvula externa desconectado.	Conecte o chicote elétrico da válvula externa. O LED na válvula externa deve acender.
	A válvula externa instalada não é compatível com o desenho do sistema hidráulico da máquina. Projetos de centro aberto em comparação com os de centro fechado.	Verifique se o número de peça da válvula instalada no implemento é compatível com o desenho do sistema hidráulico da máquina. (Consulte as Instruções de Instalação do Controlador de Aplicação 1100 e da Válvula Externa ou entre em contato com o distribuidor John Deere para obter mais informações.)

Sintoma	Problema	Solução
	O chicote de controle da SCV tem conexões soltas ou nenhuma conexão com o chicote do controlador de aplicação.	Verifique a conexão de energia.
	O chicote de controle da SCV é conectado ao receptor do implemento ou ao chicote de extensão dianteiro.	Verifique se o chicote de controle da SCV está conectado ao chicote do controlador de aplicação.
	Válvula de retenção em linha na mangueira da bomba não funcionando ou não presente.	Instale, repare ou substitua a válvula de retenção.
A luz do LED está vermelha.	Acúmulo de contrapressão na válvula externa.	 CUIDADO: Ao mover a alavanca de controle da válvula externa o implemento pode se mover. Mangueiras conectadas ao contrário, causando contrapressão. Verifique se as mangueiras estão conectadas corretamente. Se o problema persistir, faça o seguinte: 1. Com o trator funcionando, coloque o sistema hidráulico em flutuação. 2. Desligue a máquina. 3. Execute manualmente o ciclo da alavanca de controle da válvula externa diversas vezes. 4. Desligue e ligue a alimentação para apagar a luz vermelha.
	Erro da Válvula Externa.	Consulte seu distribuidor John Deere.

RW00482,0000304-54-19JUN15

Desempenho do Implemento



Espaçamento de Linhas Largo/Estreito

- A—Caminho de Deslocamento do Implemento
- B—Linha de Orientação Desejada
- C—Mesma Distância Entre Centros da Máquina
- D—Distância Estreita Entre Centros do Implemento
- E—Distância Larga Entre Centros do Implemento

Sintoma

Movimento em S (A) — Movimento contínuo de vaivém do Caminho de Deslocamento do Implemento sobre a linha de orientação desejada (B).

Problema

Condições do talhão.

Solução

Utilize o bloqueio do diferencial do trator, se equipada.

A barra de tração não está travada na Trave a barra de tração na posição.

Sintoma	Problema	Solução
	As configurações do rastreamento da sensibilidade de linha ou sensibilidade de linha acumulada não estão otimizados.	(Consulte Ajuste das Configurações de Sensibilidade na seção Operação.)
Espaçamento de Linhas Largo/Estreito — inconsistência paralela no espaçamento de linhas por todo o comprimento do talhão entre as passagens.	A distância entre centros da máquina (C) é a mesma entre as passagens. As distâncias entre centros do implemento (D e E) são diferentes em cada passagem, provocando linhas estreitas e largas entre as passagens. A distância do centro do implemento ao centro é a mesma entre as passagens. Implemento não rastreando diretamente atrás da máquina.	1. Certifique-se de que o Controlador de Aplicação 1100, o monitor e o receptor tenham o software mais recente. (Consulte a seção Serviço.) 2. Ligue e calibre o TCM (Módulo de Compensação de Terreno). (Consulte o Manual do Operador do receptor.) 3. Verifique e ajuste o lastro da máquina, a pressão dos pneus e o espaçamento dos pneus. (Consulte o Manual do Operador da máquina.) 1. Meça e insira deslocamentos precisos do implemento. (Consulte o Manual do Operador do monitor.) 2. Repare ou substitua componentes do implemento desgastados ou danificados. (Consulte o Manual do Operador do implemento.) 3. Ajuste o engate de 3 pontos. Ajuste os blocos estabilizadores e as articulações de elevação da máquina conforme configurações recomendadas. (Consulte o Manual do Operador da máquina.) 4. Meça e ajuste todas as unidades de linha para ficarem simétricas à linha de centro do implemento. (Consulte o Manual do Operador do implemento.)

Sintoma	Problema	Solução
A linha de orientação AB não é o local correto para o implemento.	As mudanças não são apagadas do monitor de uma operação anterior.	Recrie a linha de orientação usando A + Direção. A melhor prática é definir as linhas de orientação para a operação mais crítica. Utilize as mudanças para operações menos críticas no mesmo talhão. Apague todas as mudanças ao sair do talhão. (Consulte o Manual do Operador do monitor para obter mais informações sobre a criação da linha de orientação.)
Desempenho irregular.	Valor da PDOP (diluição de precisão da posição) acima de 2,5 com obstruções mais de cinco graus acima da elevação.	Certifique-se de que o receptor do implemento não esteja sendo sombreado por obstruções ou pela cabine da máquina em todos os sentidos de deslocamento.
	O sinal RTK (cinemático em tempo real) é fraco ou cai para o diferencial RTK estendido (RTK-X).	Utilize a estação base que forneça sinal com linha de visão clara.
	Valor da PDOP acima de 2,5 sem obstruções.	Espere a solução dos satélites melhorar. Se forem feitas configurações e ajustes, registre os valores de ajuste originais para entrada quando a PDOP cair abaixo de 2,5.
	Após fazer curva na cabeceira, o desempenho se torna irregular.	Certifique-se de que o controlador de aplicação, o monitor e o receptor tenham o software mais recente. (Consulte a seção Serviço.)
	O valor do erro de rastreamento da orientação para a máquina é maior que o erro de rastreamento do Direcionamento Ativo de Implementos no implemento.	Determine a causa do erro elevado de rastreamento da máquina. (Consulte o Manual do Operador do monitor.)
Sistema de direção não respondendo, mas o status indica OK.	Limiar da SCV ajustado muito baixo.	Execute a calibração do Limiar da SCV.

RW00482,0000305-54-11SEP14

Receptor



PC13798—UN—02JUN11

Advertência de Precisão do Receptor

Advertência de Precisão do Receptor

Conecte à máquina primária (veículo) o receptor com o nível mais alto de precisão para obter o melhor desempenho nas seguintes aplicações:

Sintoma

É exibida Advertência de Precisão do Receptor.

Problema

O sinal de correção é maior no receptor do implemento.

Solução

O sinal compartilhado usa automaticamente o sinal de correção da máquina. Instale o receptor com o sinal de correção mais alto na máquina.

A advertência de precisão não desativa o sinal compartilhado.

Não é possível usar sinal compartilhado quando a máquina estiver se movendo.

Problema no software.

Certifique-se de que o controlador de aplicação, o monitor e o receptor tenham o software mais recente.

(Consulte a seção Serviço.)

O aplicativo iGrade™ está ativo.

Configure Tipo de Controle SCV1 ou SCV3 para Direção do Implemento e verifique se nenhum Tipo de Controle está configurado para iGrade™.

Os dois receptores usam RTK (cinemática em tempo real) e o RTK está ligado.

Desligue o RTK no receptor do implemento.

(Consulte o Manual do Operador do receptor StarFire™.)

Sintoma	Problema	Solução
	Os valores de avanço e recuo para o receptor do implemento não estão ajustados para zero.	Ajuste para zero os valores de avanço e recuo do implemento.
Receptores não conectados com o Sinal Compartilhado.	Sinal Compartilhado está desativado na página Configuração da Direção do Implemento.	1. Selecione o botão Menu. 2. Selecione o botão Controlador de Aplicação. 3. Selecione a tecla programável Principal do Controlador da Aplicação. 4. Selecione o botão Configuração da Direção do Implemento. 5. Selecione Sinal Compartilhado Desativado no menu suspenso.

AL70325,000037B-54-15MAR16

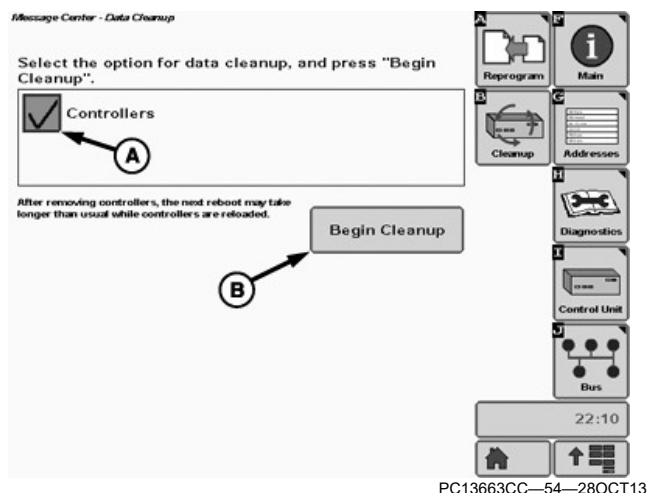
um gráfico de barras no menu principal até que a interface do usuário seja recarregada.

RW00482,0000196-54-15MAR18

Limpeza de Dados

A função de limpeza de dados remove os arquivos gráficos da unidade de controle VI do display. Isso pode ser feito caso a interface do usuário do implemento não seja mais exibida ou se ela não for exibida corretamente. A limpeza força a unidade de controle do implemento a enviar novamente seus dados para o display após um reinício.

Selecione o botão Menu > botão Central de Mensagens > tecla programável Limpeza.



Limpeza de Dados

A—Caixa de Seleção das Unidades de Controle
B—Botão Iniciar Limpeza

Selecione a caixa de seleção (A) para que os dados sejam removidos e, em seguida, selecione o botão Iniciar Limpeza (B).

Após uma reinicialização, a unidade de controle exibe

Limpeza do ISOBUS VT

Se estiver usando um Display de 4ª Geração e a interface do usuário do implemento não aparecer ou não aparecer corretamente, limpe o ISOBUS VT. Esta função apaga os pools de objetos da unidade de controle ISOBUS em memória cache. Limpar o cache força a unidade de controle do implemento a enviar seus dados ao display novamente após uma reinicialização.



PC23372—UN—15NOV16

Tecla Programável ISOBUS VT

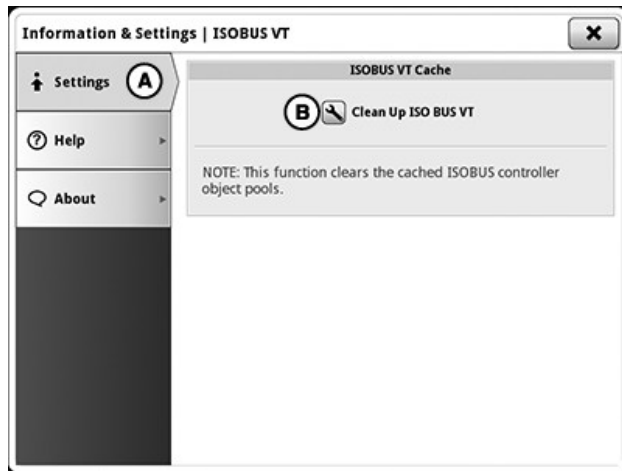
1. Selecione a Tecla Programável ISOBUS VT.



PC15305—UN—19MAR13

Ícone Configurações

2. Selecione o ícone Configurações.



PC23373—UN—15NOV16

A—Aba Configurações

B—Botão Limpeza do ISOBUS VT

3. Selecione a aba Ajustes (A).
4. Selecione o botão Limpar ISOBUS VT (B).

RW00482,0000074-54-13MAR18

Manutenção

Máquina

Consulte o fabricante do módulo de direção do implemento para saber os procedimentos de serviço.

CF86321,0000349-54-23MAY11

Lista de Verificação Pré-safra

Além de executar a lista de verificação antes da safra, utilize a lista de verificação pré-safra se acontecer qualquer das seguintes situações:

- Um trator ou implemento diferente é incluído no sistema.
- Um componente do sistema hidráulico é reparado, substituído ou ajustado.
- Um componente da AMS (Ag Management Solutions) é substituído.

Lista de Verificação de Pré-safra

- ☐ Obtenha o Manual do Operador mais recente.
(Consulte a Livraria de Informações Técnicas John Deere para obter mais informações.)
- ☐ Atualize o Software. Vá para StellarSupport.com para obter a versão mais recente do software.
 - ☐ Mostrador
 - ☐ Receptor da máquina
 - ☐ Receptor(es) do implemento
 - ☐ Receptor da estação base
 - ☐ Controlador
- ☐ Ative as aplicações no monitor.
- ☐ Inspeção o chicote elétrico para verificar se há desgaste e danos em pontos de esmagamento, cantos, bordas e nos locais de apoio do chicote. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspeção o chicote elétrico nos conectores para verificar se há desgaste em fios expostos. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspeção as vedações e mecanismos de travamento de conectores. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspeção os pinos de conectores para verificar se há desgaste, detritos ou corrosão. Limpe e (ou) repare conforme necessário.
 - ☐ Conector ISO
 - ☐ Receptores
 - ☐ Mostrador
- ☐ Inspeção as peças de fixação. Reaperte conforme necessário.
 - ☐ Mostrador
 - ☐ Receptores
 - ☐ Mastro

- ☐ Ajuste as vazões da SCV (válvula de controle seletivo).
- ☐ Ajuste a válvula de compensação (se aplicável).
- ☐ Calibre os limiares das SCVs.
- ☐ Calibre os TCMs (módulos de compensação de terreno) da máquina e do implemento.
- ☐ Inspeção o cilindro hidráulico do implemento para ver se há vazamentos.

(Consulte o Manual do Operador do implemento para ver listas de verificação detalhadas.)

RW00482,00005B0-54-15MAR16

Lista de Verificação Diária

- ☐ Ajuste as configurações do rastreamento da sensibilidade de linha e a sensibilidade acumulada em relação às condições do solo.
- ☐ Inspeção o chicote elétrico para verificar se há desgaste e danos em pontos de esmagamento, cantos, bordas e nos locais de apoio do chicote. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspeção o chicote elétrico nos conectores para verificar se há desgaste em fios expostos. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspeção as peças de fixação. Reaperte conforme necessário.
 - ☐ Mostrador
 - ☐ Receptores
 - ☐ Mastro
- ☐ Inspeção o mecanismo de direção do implemento para ver se há desgaste.
- ☐ Inspeção o mecanismo da articulação de retorno do implemento para ver se há desgaste.
- ☐ Inspeção o cilindro hidráulico do implemento para ver se há vazamentos.

(Consulte o Manual do Operador do implemento para ver listas de verificação detalhadas.)

RW00482,0000307-54-12JUN14

Lista de Verificação Pós-safra

- ☐ Inspeção o chicote elétrico para verificar se há desgaste e danos em pontos de esmagamento, cantos, bordas e nos locais de apoio do chicote. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspeção o chicote elétrico nos conectores para verificar se há desgaste em fios expostos. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspeção as vedações e mecanismos de travamento de conectores. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspeção os pinos de conectores para verificar se

há desgaste, detritos ou corrosão. Limpe e (ou) repare conforme necessário.

- ☐ Conector ISO
- ☐ Receptores
- ☐ Mostrador

☐ Inspeccione as peças de fixação. Reaperte conforme necessário.

- ☐ Mostrador
- ☐ Receptores
- ☐ Mastro

☐ Inspeccione o mecanismo de direção do implemento para ver se há desgaste.

☐ Inspeccione o mecanismo da articulação de retorno do implemento para ver se há desgaste.

☐ Inspeccione o cilindro hidráulico do implemento para ver se há vazamentos.

(Consulte o Manual do Operador do implemento para ver listas de verificação detalhadas.)

RW00482,0000308-54-02JUN14

Literatura de Manutenção da John Deere Disponível

Informações Técnicas

Informações técnicas podem ser adquiridas na John Deere. As publicações estão disponíveis em versão impressa ou em formato CD-ROM.

Os pedidos podem ser feitos usando um dos seguintes:

- Livraria de Informações Técnicas John Deere: **www.JohnDeere.com/TechInfoStore**
- Ligar para 1-800-522-7448
- Entre em contato com seu concessionário John Deere

As informações disponíveis incluem:



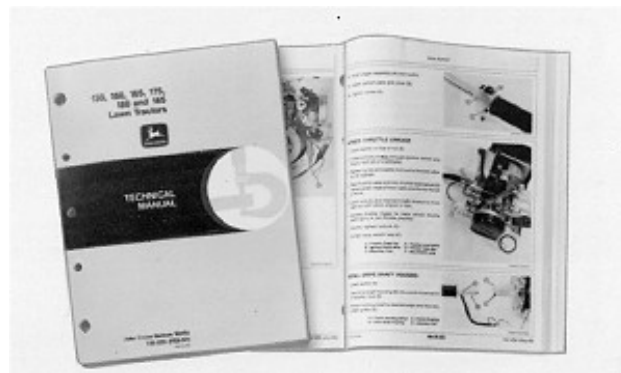
TS189—UN—17JAN89

CATÁLOGOS DE PEÇAS que listam as peças de reposição disponíveis para sua máquina com ilustrações para ajudar a identificar as peças corretas. Isso também é útil na montagem e desmontagem.



TS191—UN—02DEC88

MANUAIS DO OPERADOR que oferecem informações sobre segurança, operação, manutenção e serviços.



TS224—UN—17JAN89

MANUAIS TÉCNICOS contendo informações de serviço para sua máquina. Incluem-se especificações, procedimentos ilustrados de montagem e desmontagem, diagramas de fluxo de óleo hidráulico e esquemas de fiação. Alguns produtos têm manuais separados para informações de reparos e diagnósticos. Alguns componentes, tais como motores, estão disponíveis em um manual técnico de componentes separado.



TS1663—UN—10OCT97

CURRÍCULO DE TREINAMENTO incluindo cinco séries abrangentes de livros que descrevem as informações básicas independentemente do fabricante:

- A série "Agricultural Primer" cobre tecnologia de agricultura e criação.
- A série "Farm Business Management" examina problemas do "mundo real" e oferece soluções práticas nas áreas de marketing, finanças, seleção de equipamento e adequação a normas legais.
- Manuais de Noções Básicas de Manutenção explicam como reparar e manter um equipamento fora-de-estrada.
- Manuais de Noções Básicas de Operação da Máquina descrevem os ajustes e capacidades das máquinas, como melhorar o rendimento da máquina e como eliminar operações de campo desnecessárias.
- Manuais de Noções Básicas de Equipamentos Compactos fornecem instruções para serviço e manutenção de equipamento de TDPs de até 40 HP.

DX,SERVLIT-54-07DEC16

Manutenção John Deere, Companheira de Trabalho

Não se aplica a esta região

DX,IBC,2-54-01MAR06

Índice

A

Ajuste	
Válvula Compensadora Dupla	60-12
Ajuste da VCR (Válvula de Controle Remoto)	
Display TouchSet™	60-9
GreenStar™ 3 CommandCenter™	60-9
Ajustes no campo	70A-6
Altura do StarFire™	60-1
Ativação da Orientação Ativa de Implementos ..	30-2
Atribuição de controles da VCR	60-2
Atribuições de controle da VCR	60-2
Atualização do Controlador	30-3

C

Calibração da Direção	60-7
Calibração da Orientação Ativa de Implementos ..	60-7
Calibrar	
Módulo de compensação de terreno (TCM) ..	60-4
CommandCenter™	40-2
Controles de VCR	
Configuração	60-8
Modo automático	60-8
Como Desativar a Orientação Ativa de Implementos ..	70A-7
Compatibilidade da máquina	30-3
Configuração do controle hidráulico	
Controle da VCR	60-10
Válvula externa	60-11
Configuração do StarFire™	60-1
Controlador	
Atualização	30-3
Controlador de Aplicação 1100	
Restaurar configurações	80-2

D

Desconexão do sistema de Orientação Ativa de Implementos	75A-1
Desempenho do AutoTrac™ da máquina	70B-1
Deslocamento lateral do receptor do implemento ..	60-2
Deslocamento Longitudinal	
Receptor do Implemento	60-3
Deslocamentos Globais de linha	70A-4
Deteção e solução de problemas da máquina ..	80-7
Dimensão Longitudinal do StarFire™	60-1
Direcionamento Ativo de Implementos	
Compatibilidade da máquina	30-3
Software e configurações	30-1
Substituição da EPROM (Memória Programável Apagável Somente de Leitura)	30-3
Teoria de operação	30-1
Display	40-2

H

Hidráulico	
Controles de VCR	
Configuração	60-8
Modo automático	60-8

I

iGrade™	
Uso do Direcionamento Ativo de Implementos com iGrade™	30-3
Informações do satélite	80-1

L

Legenda da Tecla Programável	
Receptor StarFire™—Tecla Programável	
Diagnósticos	35-2
Receptor StarFire™—Tecla Programável RTK ..	35-2
Receptor StarFire™—Tecla Programável Satélite ..	35-2
Receptor StarFire™—Tecla Programável	
StarFire™	35-1
Legenda das Teclas Programáveis	
Controlador de Aplicação 1100—Tecla Programável	
Configuração	35-1
Controlador de Aplicação 1100—Tecla Programável Principal	35-1
GreenStar™—Tecla Programável Orientação ..	35-1
Limpeza de dados	80-17
Limpeza do ISOBUS VT	80-17
Lista de verificação	
Diárias	100-1
Pós-safra	100-1
Lista de Verificação	
Pré-safra	100-1
Localizações de componentes	70A-1

M

Manutenção	
Máquina	100-1
Manutenção da máquina	100-1
Modo de controle de mudança do implemento ..	70A-3
Modo Siga Direção do Implemento	70A-2
Módulo de compensação de terreno (TCM)	
Otimização	60-4
Módulo de Compensação de Terreno (TCM)	
Posicionamento da Máquina e Calibração	60-5
Módulo de compensação de terreno (TCM)	
Calibração	60-4
Monitor	40-1
Monitor eletrônico, uso correto	05-3
Mudança de linha global de direção do implemento ..	70A-4

N	S
Navegação para o Controlador de Aplicação Usando o Display de 4ª Geração..... 30-2	Segurança
	Manutenção segura, prática..... 05-2
	Segurança, degraus e apoios de mão
	Usar degraus e apoios de mão corretamente 05-2
	Segurança, Evite Fluidos Sob Alta Pressão
	Evite Fluidos Sob Alta Pressão..... 05-4
	Sensores do ângulo da roda..... 40-3
	Sistema de controle..... 40-1
	Sensores do ângulo da roda..... 40-3
	Software e configurações..... 30-1
	Solução de Problemas
	Códigos de status da Orientação Ativa de
	Implementos..... 80-4
	Configuração da máquina..... 80-7
	Status do sistema..... 80-4
	Tensões de Entrada/Saída (E/S)..... 80-5
	Solução de problemas de Código de Status 80-4, 80-5
	Solução de problemas do sistema..... 80-4, 80-5
	Substituição da EPROM (Memória Programável
	Apagável Somente de Leitura)..... 30-3
	T
	Teoria da Operação..... 30-1
	V
	Válvula Compensadora Dupla
	Ajuste..... 60-12
	Válvula externa
	Ajuste do fluxo hidráulico..... 60-11
	Válvula Externa
	Compatibilidade da Máquina..... 30-3
O	
Operação dos componentes..... 70A-1	
Orientação Ativa de Implementos	
Atribuições de controle da VCR..... 60-2	
Calibração da direção do implemento..... 60-7	
Como Desativar..... 70A-7	
Componentes..... 70A-1	
Localizações de componentes..... 70A-1	
Operação básica..... 70A-1	
Receptores StarFire™..... 40-1	
Requisitos funcionais..... 30-1	
Solução de Problemas	
Códigos de status..... 80-4	
Máquina..... 80-7	
Sistema..... 80-4	
Orientação do Implemento Ativo	
Manutenção da máquina..... 100-1	
Monitor..... 40-1	
Sistema de controle..... 40-1	
Otimização	
Módulo de compensação de terreno (TCM) .. 60-4	
Otimização	
Desempenho do AutoTrac™ da máquina..... 70B-1	
P	
Palavras de sinalização, compreenda..... 05-1	
Passagem do fluxo hidráulico (somente direção do implemento)..... 60-6	
Posição do sensor de ângulo da roda (somente direção do implemento)..... 60-6	
R	
Receptor de GPS..... 40-1	
Receptor do Implemento	
Deslocamento Longitudinal..... 60-3	
Receptor StarFire™	
Sinal Compartilhado..... 40-1	
Receptores	
StarFire™..... 40-1	
Receptores StarFire™..... 40-1	
Regulagens no campo..... 70A-6	
Requisito para engatar..... 70A-2	
Requisitos funcionais..... 30-1	
Requisitos operacionais..... 30-1	
Restauração dos Ajustes do Controlador de Aplicação 1100..... 80-2	
Restaurar configurações	
Controlador de Aplicação 1100..... 80-2	

