

John Deere Active Implement Guidance



JOHN DEERE



РЪКОВОДСТВО ЗА ЕКСПЛОАТАЦИЯ

John Deere Active Implement Guidance

(Активно водене на прикачното приспособление)

(сер. № PCXL01C200000—)

(сер. № PCXL02C200000—)

(сер. № PCXL01D3500000—)

OMPFP27089 ИЗДАНИЕ L5 (BULGARIAN)

John Deere Ag Management Solutions

PRINTED IN U.S.A.



Увод

Предговор

БЛАГОДАРИМ ВИ, че закупихте продукт на John Deere.

ПРОЧЕТЕТЕ ТОВА РЪКОВОДСТВО внимателно, за да знаете как да използвате и обслужвате вашия продукт правилно. Ако не направите това, може да се стигне до нараняване или повреда на оборудването. Това ръководство и предупредителните знаци за безопасност по вашия продукт може да са налични и на други езици. За да поръчате, вижте www.techpubs.deere.com (Ag&Turf/JDPS), www.johndeeretechno.com (C&F) или вашия дилър на John Deere.

ТОВА РЪКОВОДСТВО ТРЯБВА ДА СЕ РАЗГЛЕЖДА като неизменна част от вашия продукт и трябва да остане с продукта, когато го продадете.

МЕРНИТЕ ЕДИНИЦИ в настоящото ръководство са посочени както в метрична система, така и в еквивалентните американски единици. Използвайте само подходящи резервни части и крепежни елементи. Метричните и цоловите крепежни елементи може да наложат използването на специални метрични или цолови гаечни ключове.

Посоките ДЯСНО И ЛЯВО се определят спрямо посоката на движение на машината или прикачното приспособление напред.

ЗАПИШЕТЕ ИДЕНТИФИКАЦИОННИТЕ НОМЕРА НА ПРОДУКТА (P.I.N.) в Ръководството за оператора.

Внимателно запишете всички номера, за да помогнете за по-лесното откриване на продукта в случай на кражба. Тези номера са необходими и на дилъра на John Deere, когато поръчвате резервни части. Запазете резервно копие на идентификационните номера на сигурно място извън машината или далеч от продукта.

Като част от програмата на John Deere за поддръжка на клиентите, които работят със своето оборудване и го поддържат, както е описано в това ръководство, се осигурява ГАРАНЦИЯ. Гаранцията е обяснена в гаранционната книжка, която трябва да сте получили от доставчика.

Тази гаранция се дава в уверение на това, че John Deere ще ремонтира продуктите, ако възникнат дефекти по време на гаранционния срок. В някои случаи John Deere доставя безплатно подобрени възли и части дори когато продуктът е извън гаранция. Ако оборудването се използва неправилно или се променят работните му показатели откъд оригиналните заводски спецификации, гаранцията се прекратява и може да се откажат полеви подобрения.

Ако не сте първият собственик на продукта, свържете се с местния дилър на John Deere и го информирайте за серийния номер на продукта. Това ще помогне на John Deere да ви информира за евентуални проблеми или подобрения.

DX,IFC,PRE -11-24SEP25-1/1

John Deere е на ваше разположение

Удовлетвореността на клиента е важна за John Deere.

Нашите дилъри се стремят да ви осигурят бързи, ефективни части и обслужване:

- Части за поддръжка и сервизно обслужване, които подпомагат вашето оборудване.
- Обучени сервизни техници и необходимите инструменти за диагностика и ремонт за обслужване на вашето оборудване.
- Има резервни части на John Deere, ремонтни услуги и информация за поддръжка или ремонт. За повече информация, моля, посетете deere.com или deere.ca.



TS201—UN—15APR13

DX,IFC,JDS -11-30SEP25-1/1

Търговски марки

Търговски марки	
AutoTrac™	Търговска марка на Deere & Company
CommandARM™	Търговска марка на Deere & Company
CommandCenter™	Търговска марка на Deere & Company
GreenStar™	Търговска марка на Deere & Company
iGrade™	Търговска марка на Deere & Company
ILS™	Търговска марка на Deere & Company
RowSense™	Търговска марка на Deere & Company
RTK Extend™	Търговска марка на Deere & Company
Service ADVISOR™	Търговска марка на Deere & Company
StarFire™	Търговска марка на Deere & Company
TLS™	Търговска марка на Deere & Company
TouchSet™	Търговска марка на Deere & Company

zb48j1t,1693379220046 -11-30AUG23-1/1

Библиотека с техническа информация на John Deere

Функционалните характеристики на продукта може да не са представени цялостно в настоящия документ,

поради това, че след момента на отпечатване са извършени промени на продукта. Преди да започнете работа, прочетете най-новото ръководство за оператора. За да получите копие, се обърнете към вашия дилър или посетете techpubs.deere.com.

CZ76372,000071F -11-04AUG25-1/1

Съдържание

Стр.	Стр.
Безопасност	
Запознайте се с указанията за безопасна работа	05-1
Научете предупредителните знаци	05-1
Спазвайте инструкциите за безопасност	05-1
Извършвайте безопасно техническо обслужване	05-2
Използване на стъпалата и дръжките правилно	05-2
Безопасна работа с електронните компоненти.....	05-3
Правилна работа с електронните дисплеи	05-3
Безопасна работа със системите за водене.....	05-4
Правилно използване на предпазния колан.....	05-4
Безопасна работа със системите за автоматизация на прикачното приспособление.....	05-5
Пазете се от течности под високо налягане	05-5
Информация за нормативната уредба и за съответствие	
Идентифициране на кода на датата	20-1
Евразийски икономически съюз – ЕАИС	20-2
Декларация за съответствие на ЕС	20-5
Декларация за съответствие за Обединеното кралство	20-6
Преглед на системата	
Принцип на действие	30-1
Изисквания	30-2
Навигация до контролера на приложението	30-3
Отидете до страниците на StarFire	30-4
Въвеждане на код за активиране	30-5
Съвместимост на машината	30-6
Смяна на изтривачата се програмируема памет само за четене (EPROM)	30-6
Преглед на компонентите	
Приемник StarFire	40-1
Дисплей	40-3
Датчик за ъгъла на колелата	40-4
Контролер на приложението	40-5
Изравняващ клапан	40-5
Външен клапан	40-6
Превключвател за височината на прикачното приспособление	40-6
Камера AutoTrac Vision	40-7
Сглобяване	
Водач на ниската страна	50-1
Настройка – машина и прикачно приспособление	
Свързване на прикачното приспособление ..	60A-1
Конфигуриране на приемника StarFire на прикачното приспособление ..	60A-2
Оптимизиране на модула за компенсирание на терена (TCM).....	60A-2
Калибриране на модула за компенсирание на терена (TCM).....	60A-3
Регулиране на управляемия хидравличен изход (SCV)	60A-6
Регулиране на двойния изравнителния клапан	60A-8
Настройване – контролер на приложението UCC2	
Преглед на съветника за настройка.....	60B-1
Измествания на GPS	60B-2
Серийни портове.....	60B-4
Настройка на работна страница.....	60B-5
Настройка – Active Implement Guidance	
Управление на кормилната система—Активно водене на прикачното приспособление.....	60C-1
Калибровки на кормилното управление—Активно водене на прикачното приспособление.....	60C-2
Чувствителност на кормилното управление — Active Implement Guidance™ (активно водене на прикачното приспособление).....	60C-6
Коригиране на грешки—John Deere Active Implement Guidance™	60C-8
Управление на скоростта—John Deere Active Implement Guidance™	60C-9
Настройки на RowSense™ — активно водене на прикачното	

Продължава на следващата страница

Оригинални инструкции. Всички информации, илюстрации и технически данни в това ръководство са валидни към датата на отпечатването. Промени могат да се правят по всяко време, без предварително огласяване.

COPYRIGHT © 2025
DEERE & COMPANY
Moline, Illinois
All rights reserved.
A John Deere ILLUSTRATION™ Manual

Стр.	Стр.
приспособление (Active Implement Guidance™)..... 60C-10	Нулиране на "Контролер на приложението UCC2" 80-2
Опции за автоматизация – активно водене на прикачното приспособление (Active Implement Guidance™)..... 60C-11	Код за състояние, източник на навигацията и код за изход..... 80-3
Калибриране на камерата за визуално водене — активно водене на прикачното приспособление (Active Implement Guidance™)..... 60C-12	Диагностични кодове за неизправности (ДК) 80-6
Следене на прикачното приспособление — Активно водене на прикачното приспособление..... 60C-15	Диагностика..... 80-7
Настройка – Вградено в трактора Active Implement Guidance	Реакция на стъпално въздействие—John Deere Active Implement Guidance™ 80-8
Преглед на вградено в трактор John Deere Active Implement Guidance™ 60D-1	Колебание на честотата — активно водене на прикачното приспособление (Active Implement Guidance™)..... 80-8
Настройка на John Deere Active Implement Guidance™ за "Вградено в трактор John Deere Active Implement Guidance™"..... 60D-1	Команда за позиция — активно водене на прикачното приспособление (Active Implement Guidance™)..... 80-9
Първо използване - настройване на прикачното приспособление..... 60D-5	Команда за дебит — активно водене на прикачното приспособление (Active Implement Guidance™) 80-9
Настройка – Plow Steer (кормилно управление на плуга)	Датчици за навигация — активно водене на прикачното приспособление (Active Implement Guidance™)..... 80-10
Тест на управлението на ширината — Plow Steer (кормилно управление на плуга)..... 60E-1	Управление на скоростта—John Deere Active Implement Guidance™ 80-10
Ръчно калибриране на SCV – Plow Steer (кормилно управление на плуга) 60E-2	Диагностика—Кормилно управление на плуга 80-11
Конфигурация на плуга — Plow Steer (кормилно управление на плуга)..... 60E-4	Хардуер / софтуер 80-11
Настройка на операция—Кормилно управление на плуга 60E-6	Часове 80-12
Калибриране на управлението на ширината—Кормилно управление на плуга 60E-7	Диагностика на ПУК..... 80-12
Управление на ширината — Plow Steer (кормилно управление на плуга) 60E-7	Показания на входа/изхода..... 80-13
Управление	Конфигурация на машината 80-16
Преглед на основните операции 70-1	Външен клапан 80-21
Включване на автоматизацията на прикачното приспособление..... 70-3	Приемник..... 80-23
Изключване, деактивиране и блокиране на автоматизацията на прикачното приспособление..... 70-5	Камера AutoTrac Vision 80-25
Команда за управление на ПУК..... 70-5	Работни характеристики на прикачното приспособление—John Deere Active Implement Guidance™ 80-26
Наслагване на изображения при AutoTrac Vision 70-6	Работни характеристики на прикачното приспособление—Кормилно управление на плуга 80-29
Отстраняване на неизправности	Техническо обслужване
Сателитна информация 80-1	Машина..... 100-1
	Списък с проверки преди началото на сезона 100-1
	Списък с ежедневни проверки 100-1
	Списък с проверки след приключване на сезона 100-2

Безопасност

Запознайте се с указанията за безопасна работа

Това е символ предупреждаващ за опасност. Когато върху машината или в настоящото ръководство видите този символ, внимавайте за потенциални наранявания.

Следвайте препоръчаните предпазни мерки, както и общите правила за безопасна работа.



DX,ALERT -11-29SEP98-1/1

T81388 —UN—28JUN13

Научете предупредителните знаци

Заедно със символа предупреждаващ за опасност се използват и предупрежденията — DANGER (ОПАСНОСТ), WARNING (ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ) или CAUTION (ВНИМАНИЕ). С думата ОПАСНОСТ се означават най-големите опасности.

На места със конкретни опасности се поставят предупредителни знаци ОПАСНОСТ или ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ. Означенията ВНИМАНИЕ съдържат общи предупреждения. Използваните в настоящото ръководство предупреждения ВНИМАНИЕ насочват вниманието върху указанията за безопасна работа.



DX,SIGNAL -11-03MAR93-1/1

TS187 —11—08SEP03

Спазвайте инструкциите за безопасност

Прочетете внимателно всички съобщения за безопасност в това ръководство и върху знаците за безопасност на вашата машина. Поддържайте знаците за безопасност в добро състояние. Поставяйте липсващите или сменяйте повредените знаци за безопасност. Погрижете се новите части на оборудването и ремонтираните части да включват текущите знаци за безопасност. Нови знаци за безопасност, за смяна можете да получите от вашия дилър на John Deere.

Върху получавани от доставчици части и компоненти може да има допълнителна информация за безопасност, която не е показана в това Ръководство за оператора.

Научете се как да работите с машината и как да използвате правилно органите за управление. Не допускайте неинструктирани лица да работят с машината.

Поддържайте машината си в добро работно състояние. Неразрешени модификации на машината



могат да влошат работата и/или безопасността ѝ, и да повлияят върху срока на експлоатация на машината.

Ако не разбирате някоя част от това ръководство и ви е необходима помощ, свържете се с вашия дилър на John Deere.

DX,READ -11-01AUG22-1/1

TS201 —UN—15APR13

Извършвайте безопасно техническо обслужване

Запознайте се с процедурите по обслужване преди да ги изпълните. Дръжте мястото чисто и сухо.

Никога не смазвайте, обслужвайте или настройвайте машината, докато се движи. Дръжте ръцете, краката и дрехите си надалече от движещите се части. Изключете захранването и изпуснете налягането чрез органите за управление. Спуснете оборудването на земята. Спрете двигателя и обезопасете машината. Ако има, извадете ключа, разкачете заземяващия ремък на акумулатора и оставете машината да се охлади.

Укрепете сигурно всички повдигащи елементи на машината за извършване на обслужването.

Поддържайте всички части в добро състояние и правилно монтирани. Незабавно отстранявайте повредите. Сменяйте износените или повредени части. Отстранявайте наслоените грес, масло и замърсявания.

При самоходното оборудване откачайте минусовия (-) кабел на акумулатора, преди да пристъпите към регулировки по електрическата система или правене на заварки върху машината.

При теглените прикачни приспособления, преди да пристъпите към сервизно обслужване на електрическата система или правене на заварки върху машината, откачете кабелните снопове от трактора.

Падането при почистване или при работа на високо може да причини тежко нараняване. Използвайте



стълба или платформа, за да достигате лесно до всяко място. Използвайте здрави и надеждни опори за краката и ръкохватки.

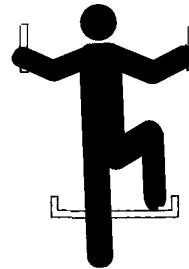
TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -11-25NOV25-1/1

Използване на стъпалата и дръжките правилно

За да не паднете, качвайте се и слизайте само с лице към машината. Използвайте 3 опорни точки, когато сте на стъпалата и перилата.

Много внимавайте да не се хлъзнете при кал, сняг или влага. Поддържайте стъпалата чисти от грес или масло. Никога не скачайте при излизане от машината. Никога не слизайте или се качвайте на движеща се машина.



T133468 —UN—15APR13

DX,WW,MOUNT -11-12OCT11-1/1

Безопасна работа с електронните компоненти

Падането, докато монтирате или сваляте електронни компоненти, може да причини сериозни наранявания. Използвайте стълба или платформа, за да достигнете мястото на монтажа. Използвайте здрави и сигурни места за стъпване и хващане. Не монтирайте или сваляйте компонентите, ако повърхностите са мокри или заледени.

Ако монтирате или обслужвате базова RKT станция на високо място, използвайте добра стълба.

Ако монтирате или обслужвате мачта на антената на джи-пи-ес приемника, използвайте подходящо подемно устройство и носете подходящо предпазно оборудване. Мачтата е тежка и може да е трудна за боравене. Ако мястото за монтиране не е достъпно от



земята или подходяща платформа, са нужни двама души.

DX,WW,RECEIVER -11-24AUG10-1/1

TS249 —JUN—23AUG88

Правилна работа с електронните дисплеи

Електронните дисплеи са помощни устройства, помагащи при изпълнението на работните задачи и подобряващи комфорта на работа. Дисплеите имат широк диапазон от функции, използват се при много приложения на системите на машината и могат да се комбинират с различни помощни устройства, например преносими електронни устройства.

Допълнително устройство е всяко устройство, което не е необходимо за управление на машината при основната ѝ дейност. Операторът е отговорен винаги за безопасната работа и управлението на машината.

За да предотвратите нараняване при работата с машината:

- Монтирайте дисплея съгласно инструкциите за монтаж. Уверете се, че устройството е добре захванато, не пречи на видимостта на оператора и на работата с уредите за управление.
- Не се разсейвайте от дисплея. Останете нащрек. Следете машината и обстановката около нея.
- Не променяйте настройки и не влизайте във функции, които изискват продължително използване

на елементите за управление на дисплея, докато машината се движи. Спрете машината на безопасно място и я поставете в паркирано положение, преди да извършвате подобни операции.

- Никога не настройвате силата на звука толкова високо, че да не можете да чувате външния трафик и аварийните автомобили.

За да се гарантира безопасната работа, някои функции на дисплеите може да бъдат недостъпни, освен ако движението на машината не е ограничено и/или тя не е поставена в паркирано положение. Неспазването на този принцип може да противоречи на закона и да причини повреди, сериозни наранявания или смърт.

Използвайте достъпните функции на дисплея само когато условията ви позволяват да го правите безопасно и в съответствие с предоставените инструкции. Винаги спазвайте правилата за безопасност и закона за движение по пътищата, когато използвате помощно устройство.

DX,ELEC,DISPLAY -11-13JAN15-1/1

Безопасна работа със системите за водене

Не използвайте системата за водене при транспорт по пътищата. Винаги изключвайте (дезактивирайте) системата за водене, преди да излезете на пътя. Не включвайте (задействайте) системата за водене при транспорт по пътищата.

Системите за водене са предназначени да помагат на оператора при извършването на полевите операции по-ефективно. Операторът е отговорен винаги за траекторията на машината. Системите за водене не засичат и не предотвратяват автоматично сблъсъци с предмети или други машини.

Системите за водене включват всяко приложение, което автоматизира кормилното управление на машината. Това включва, но не се ограничава до AutoTrac™, iTEC™, Автоматизация на завиването на AutoTrac™, Водене на прикачното приспособление (пасивно) на AutoTrac™, универсален AutoTrac™, контролер на AutoTrac™, AutoTrac™ RowSense™, и Machine Sync.

За да се предотврати нараняване на оператора и стоящите наблизо:

- Никога не се качвайте на и не слизайте от движеща се машина.

*AutoTrac е търговска марка на Deere & Company
iTEC е търговска марка на Deere & Company
RowSense е търговска марка на Deere & Company*

- Проверете дали машината, прикачното приспособление и системата за водене са настроени правилно.
 - Ако използвате iTEC™, Автоматизация на завиването на AutoTrac™ или Водене на прикачно приспособление с AutoTrac™ (пасивно), проверете дали са дефинирани точни граници.
 - Ако използвате "Синхронизиране на машината", проверете дали началната точка на воденото превозно средство е калибрирана с достатъчно разстояние между машините.
- Останете нащрек и внимавайте за околната обстановка.
- Поемайте контрола върху волана, когато е необходимо да се избягват опасности на полето, близо стоящи хора, оборудване или други препятствия.
- Спирайте работа, ако условия на намалена видимост влошават вашата способност да работите с машината или да различавате хора и препятствия по пътя на машината.
- Когато избирате скоростта на машината, се съобразете с условията на полето, видимостта и конфигурацията на машината.

AL70325,000048F -11-15APR21-1/1

Правилно използване на предпазния колан

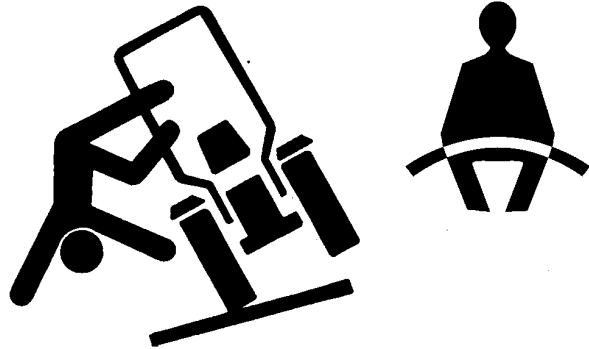
Не допускате нараняване или смърт при преобръщане.

Тази машина е оборудвана с предпазна рамка при преобръщане. ИЗПОЛЗВАЙТЕ предпазен колан, когато работите с предпазната рамка.

- Хванете ухото и издърпайте колана пред тялото си.
- Пъхнете ухото в закопчалката. Слушайте за щракване.
- Дръпнете колана, за да се уверите, че е закопчан правилно.
- Предпазният колан трябва да е плътно пристегнат през кръста.

Сменете целия предпазен колан, ако по крепежните елементи, закопчалката, колана или ретрактора има признаци на износване.

Проверявайте предпазния колан и закрепването му поне веднъж годишно. Огледайте за признаци



TS1729 —UN—24MAY13

на разхлабени крепежни елементи или повреда на колана, като срязвания, разнищване, изключително или необичайно износване, обезцветяване или протриване. Заменяйте само с резервни части, които отговарят на спецификациите за вашата машина.

DX,ROPS1 -11-22AUG13-1/1

Безопасна работа със системите за автоматизация на прикачното приспособление

Не използвайте системите за автоматизация на прикачното приспособление при транспорт по пътищата. Винаги изключвайте (Деактивирайте) системите за автоматизация на прикачното приспособление преди да излезете на пътя. Не включвайте (активирайте) системата за автоматизация на прикачното приспособление при транспорт по пътищата.

Системите за автоматизация на прикачното приспособление са предназначени да помагат на оператора да извършва полевите операции по-ефективно. Операторът е отговорен винаги за траекторията на машината.

Системите за автоматизация на прикачното приспособление включват всяко приложение, което автоматизира движението на прикачното приспособление. Те включват, но не се ограничават до iGrade и Активното водене на прикачното приспособление.

За да се предотврати нараняване на оператора и стоящите наблизо:

- Проверете дали машината, прикачното приспособление и системите за автоматизация са настроени правилно.
- Останете нащрек и внимавайте за околната обстановка.



PC13793 — UN—25MAY11

- Поемете управлението на машината, когато е необходимо да се избягват опасности на полето, близко стоящи хора, оборудване или други препятствия.
- Спирайте работа, ако условия на намалена видимост влошават вашата способност да работите с машината или да различавате хора и препятствия по пътя на машината.

CF86321,0000366 -11-05AUG25-1/1

Пазете се от течности под високо налягане

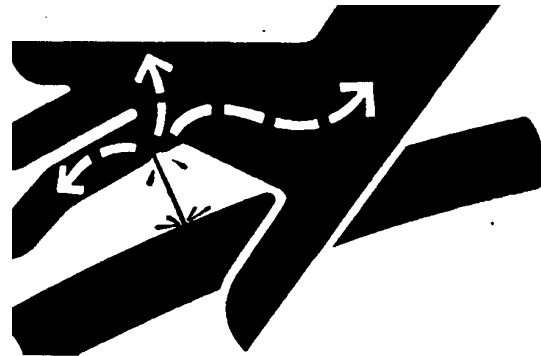
Проверявайте периодично маркучите за високо налягане (най-малко веднъж годишно) за течове, прегъване, порязвания, пукнатини, протриване, раздувания и други признаци на износване или повреди.

Сменяйте износените или повредени маркучи незабавно с одобрени от John Deere резервни части.

Изтичащите под високо налягане течности може да проникнат в кожата и да причинят тежки наранявания.

Избягвайте опасността, като освобождавате налягането преди откачване на хидравлични или други линии. Преди да възстановите налягането, притегнете всички връзки.

Проверете за течове с парче картон. Пазете ръцете и тялото от течности под високо налягане.



X9811 — UN—23AUG88

В случай на инцидентно инжектиране на кожата, потърсете незабавно хирургично лечение.

DX,FLUID -11-05NOV25-1/1

Идентифициране на кода на датата

Използвайте кода на датата (A) на етикета на продукта, за да идентифицирате датата на производство. "YY" (B) идентифицира последните две цифри на годината на производство; "WW" (C) идентифицира седмицата на календарната година на производство.

ЗАБЕЛЕЖКА: Номерът на седмицата на производство е в рамките на 01–53.

Код на датата		
ГГ	Последните две цифри на годината на производство	Напр.: 16 = 2016 17 = 2017 18 = 2018
СС	Номер на седмицата на календарната година на производство	Напр.: 01, 02, 03 – 53

A—Код на датата (дата на производство)
B—Последните две цифри на годината на производство

C—Номер на седмицата от календарната година на производство



Пример на етикет на продукта
PC17574 —UN—16AUG13

DATE CODE **YY** **WW**
 (B) (C)

Пример на код на датата

PC28647 —UN—07FEB22

RW00482,00007B7 -11-08FEB22-1/1

Евразийски икономически съюз – ЕАИС
UCC

Eurasian Economic Union

Information for products that have a mark of conformity with the requirements of the EAEU technical regulations

Manufacturer: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, USA

Product: Universal CAN Application Controller

Model: John Deere Application Controller

Made in the USA

Name and address of the authorized representative in the territory of the Eurasian Economic Union:
Limited Liability Company "SERVISSTAN"

Kyrgyz Republic, Bishkek K Akiev str. 102

For technical support, please contact your dealer.



Декларация за съответствие за ЕАИС на английски език

Продължава на следващата страница

hy01057,1763963967754 -11-24NOV25-1/3

PC694510—UN—19NOV25

Өнім

Еуразиялық Экономикалық Одақ

ЕАЭО техникалық регламенттерінің талаптарымен сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

Өндіруші: Deere & Company, One John Deere Place, Молин, Иллинойс, 61265-8098, АҚШ

Өнім: Әмбебап CAN қолданбасының контроллері

Үлгі: John Deere қолданбасының контроллері

Америка Құрама Штаттарында жасалған

Еуразиялық Экономикалық Одақ аумағындағы уәкілетті өкілдің аты мен мекенжайы: "СЕРВИССТАН"
жауапкершілігі шектеулі серіктестік

Қырғыз Республикасы, Бішкек қ., К Акиев көш. 102

Техникалық қолдау жөнінде дилеріңізге хабарласыңыз.



Декларация за съответствие за ЕАИС на казахски език

Продължава на следващата страница

hy01057,1763963967754 -11-24NOV25-2/3

PC694511 —UN—19NOV25

Изделие

Евразийский экономический союз

Информация для изделий, имеющих знак соответствия требованиям технических регламентов ЕАЭС

Производитель: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, США

Изделие: Универсальный контроллер оборудования с шиной CAN

Модель: Контроллер оборудования John Deere

Произведено в США

Название и адрес уполномоченного представителя на территории Евразийского экономического союза: ООО «СЕРВИССТАН»

Кыргызская Республика, город Бишкек, ул. Калык Акиева 102

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



Декларация за съответствие за ЕАИС на руски език

hy01057,1763963967754 -11-24NOV25-3/3

PC894512—UN—24NOV25

Декларация за съответствие на ЕС

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

С настоящото долуподписаният декларира, че:

Продуктът: Универсален CAN контролер 2, Контролер на приложение Контролер на приложение 1100, Контролер на приложение 1120

Модел(и): XL01, XL02

съответства(т) на предписанията и основните изисквания на следните директиви:

ДИРЕКТИВА	НОМЕР	МЕТОД ЗА СЕРТИФИКАЦИЯ
Директива за електромагнитна съвместимост	2014/30/ЕС	Приложение II на Директивата

Този продукт съответства на следните стандарти и/или други нормативни документи:

EN 55032: 2012/AC: 2013

EN 55024: 2010

EN ISO 14982: 2009

Име и адрес на представителя в Европейската общност, упълномощен да събира техническата конструктивна документация:

John Deere Walldorf GmbH & Co. KG
Поддръжка за клиентите
Impexstraße 3
D-69190 Walldorf
EUConformity@JohnDeere.com

Тази декларация за съвместимост е издадена единствено на отговорността на производителя.

Място на деклариране: Urbandale, IA, САЩ

Име: Scott Torgerson

Дата на деклариране: 12 април 2021 г.

Длъжност: Електронна апаратура на мениджъра по доставки

Производствено звено: Deere & Company, Moline, IL 61265

DXCE01 —UN—28APR09



CT47125,000115D -11-22OCT21-1/1

**Декларация за съответствие за
Обединеното кралство****Deere & Company**
Молийн, Илиноис, САЩ

С настоящото долуподписаният декларира, че:

Продуктът: Универсален CAN контролер, Контролер на приложение 1100, Контролер на приложение 1120**Модел(и):** XL01, XL02

съответства(т) на предписанията и основните изисквания на следните директиви:

ДИРЕКТИВА	НОМЕР	МЕТОД ЗА СЕРТИФИКАЦИЯ
Правила за електромагнитна съвместимост	S.I. 2016/1091	План 2, модул А

Този продукт съответства на следните стандарти и/или други нормативни документи:

EN 55032:2012/AC:2013

EN ISO 14982:2009

EN 55024:2010

Име и адрес на представителя в Европейската общност, упълномощен да събира техническата конструктивна документация:

John Deere Ltd
Harby Road
Langar
Nottinghamshire
NG13 9HT
EUConformity@JohnDeere.com

Тази декларация за съвместимост е издадена единствено на отговорността на производителя.

Място на деклариране: Urbandale, IA, САЩ**Дата на деклариране:** 12 април 2021 г.**Име:** Scott Torgerson**Производствено звено:** Deere & Company, Moline, IL 61265**Длъжност:** Електронна апаратура на мениджъра по доставки

Вносител на земеделска и градинска техника: John Deere Ltd- Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Обединен кралство

APY46000 —UN—25AUG21

Вносител на продукти за горското стопанство: John Deere Forestry Ltd- Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Обединено кралство



Вносител на строителни машини: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Notts. NG24 2UA, Обединеното кралство

CT47125,0001174 -11-11NOV21-1/1

Принцип на действие

John Deere Active Implement Guidance™ дава възможност същото да се управлява независимо по следата, по която се движи машината.

Вграденото в трактор John Deere Active Implement Guidance™ е хардуерно решение, продавано в някои области, което използва John Deere Active Implement Guidance™.

(За повече информация вижте Настройка – Вградено в трактор John Deere Active Implement Guidance™.)

Кормилното управление на плуга управлява плуговете с регулируема работна ширина, така че да се създават еднакви бразди.

Позицията на прикачното приспособление се изчислява, като се използват данни от:

- Глобална система за позициониране (GPS) на машината
- GPS на прикачното приспособление
- AutoTrac
- Дисплей
- Потенциометър или датчик с ефект на Хол
- Ако е приложима, камера AutoTrac Vision

(За повече информация вижте "Изисквания".)

UCC2 (универсален CAN контролер) Контролерът на приложението подава команди за активиране на хидравличния кормилен механизъм на прикачното приспособление, докато прикачното приспособление достигне желаното положение.

Опции за управление на хидравличната система

- **Управление чрез превключващ управляващ клапан (ПУК)** се използва, когато машината е оборудвана ПУК с електронно управление. UCC2 Контролерът на приложението изпраща сигнално напрежение към устройството за управление на хидравликата на машината за задаване на хидравличния поток на ПУК към кормилния механизъм на прикачното приспособление, докато прикачното приспособление достигне желаното положение. При настройването на системата и при всяко изменение по хидравличната система се изисква калибриране на граничните нива на ПУК чрез дисплея. Поради нормалните различия на ПУК всяка машина има свои собствени стойности на граничните нива на сигналното напрежение за ПУК. Хидравличните системи, които не регулират обратния поток на хидравличната система, изискват използването на изравнителен клапан за поддържане на налягането на обратния поток на системата с цел постигане на съответствие на работните характеристики.
- **Външно управление на клапаните** се използва, когато не се използват управлявани електронно ПУК. UCC2 Контролерът на приложение изпраща сигнално напрежение към външен клапан, който управлява хидравличния поток към кормилния механизъм на прикачното приспособление, докато прикачното приспособление достигне желаното положение. Правият и обратният поток на хидравличното масло минават през външен клапан, който не изисква изравнителен клапан.

zb48j1t,1693381252749 -11-30AUG23-1/1

Изисквания

Съвместимостта и функционалността на системата варират в зависимост от местоположението и от конфигурацията на оборудването. За повече информация относно наличността на компоненти, функционалността на системата и съвместимостта се свържете с вашия дилър на John Deere или с друг доставчик на услуги. Допълнителна информация може да бъде посочена в Ръководството за съвместимост на Value Selling Navigator.

Хардуер:

- Контролер на приложението UCC2
- AutoTrac™
- Дисплей GreenStar 3 или дисплей от 4-то поколение
- Монтиран на прикачното приспособление датчик за ъгъла на завиване
- Хидравличен цилиндър или кормилен механизъм на прикачното приспособление

ЗАБЕЛЕЖКА: Само кормилното управление на плуга Plow Steer изисква монтиран на машината приемник StarFire™. Ако на прикачно приспособление използвате камера AutoTrac™ Vision с John Deere Active Implement Guidance™ (Активно водене на прикачното приспособление), тогава приемникът StarFire™ за прикачното приспособление е опция.

- Монтиран на машината приемник StarFire с RTK
- Монтиран на прикачното приспособление приемник StarFire
- Различни кабелни снопове, свързани със захранването, вграждането на контролера, комуникацията на датчика и кормилното управление

Софтуер:

ЗАБЕЛЕЖКА: Дисплеите 4-то поколение с процесор версия 1 могат да се актуализират само чрез Service ADVISOR. За повече информация се свържете с вашия дилър на John Deere или друг доставчик на услуги.

ЗАБЕЛЕЖКА: Погрижете се за захранването на оборудването да не прекъсва, докато софтуерът се актуализира. Времето за актуализация е различно в зависимост от оборудването, мрежата или скоростта на CAN шината и размера на файла на програмата. Например, актуализирането на Контролер на приложението UCC2 отнема средно 30 минути. Погрижете се за захранването на оборудването да не прекъсва, докато софтуерът се актуализира.

- Най-нов софтуер, инсталиран на:

- Дисплей
- Приемник StarFire
- Контролер на приложението UCC2
- Ако е приложима, камера AutoTrac Vision (Отидете на StellarSupport.com и след това на "Актуализации на софтуера".)
- Активиране на AutoTrac на дисплея (не е необходимо ръчно кормилно управление на системата)
- Активиране на автоматизацията на прикачното приспособление на трактора (изисква се само за използване на управлението на скоростта от John Deere Active Implement Guidance™ или за активиране на ISO интерфейса на клапана за управление на някои модели трактори) (За повече информация вижте "Ръководство за оператора на трактора".)

ЗАБЕЛЕЖКА: На страницата за приложението "Активации на контролери на приложения" се показва активация на John Deere Active Implement Guidance™.

- Активация на "Активно водене на прикачното приспособление" (Active Implement Guidance) на контролера на приложението UCC2
- Настройката на AutoTrac™ и на контролера на приложението е завършена (непълната настройка на AutoTrac™ възпрепятства работата на воденето)

Спецификации/изисквания за изпълнение:

Позволете на тези спецификации за камерата за визуализация да определят най-добре местоположението на редовете на културите и разликите в цвета между културата и земята.

ЗАБЕЛЕЖКА: (Интегрирано в трактора) Активното водене на прикачното приспособление (Active Implement Guidance™) е одобрено за използване в ранните фази на културата (само при царевица) от височина на културата от 15 см (5,9 инча) до 90 процента от височината на слънцезащитната тента.

- Системата може да изпълнява до 2-градусов наклон спрямо земята.
- Редовете на културите трябва да са добре дефинирани с еднакво разстояние.
- Големите пропуски в редовете или прекомерният плевелен материал могат да доведат до неуспешно калибриране на камерата или влошена производителност на системата.
- Имайте предвид, че прахът или дъждът върху обектива на камерата, както и пряката слънчева светлина или слабата дневна светлина могат да повлияят на системата.
- Силният вятър също може да повлияе на работата на камерата поради силното движение на културата.

Навигация до контролера на приложението

PC582158 —UN—01AUG23

ЗАБЕЛЕЖКА: ИЗКЛЮЧЕТЕ контактния ключ и оставете да изчезне напълно захранването на дисплея, преди да свържете или разкачите прикачни приспособления или датчици, използващи шина ISOBUS.

След навигацията до страниците на контролера на приложението дисплеите GreenStar 3 и от 4-то поколение имат същите разположения.

За навигиране до страниците на контролера на приложението чрез дисплей GreenStar™ 3:

1. Изберете бутона "Меню".



Бутон "Меню"

zb48j1t,1693381939510 -11-30AUG23-1/7

2. Изберете бутона "Контролер на приложението".

PC589279 —UN—09AUG23

За навигация до страниците на контролера на приложението чрез дисплей 4-то поколение:



Бутон "Контролер на приложението"

zb48j1t,1693381939510 -11-30AUG23-2/7

1. Изберете бутона "Меню".

PC28688 —UN—25AUG22

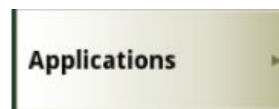


Бутон "Меню"

zb48j1t,1693381939510 -11-30AUG23-3/7

2. Изберете раздела "Приложения".

PC589276 —UN—09AUG23



Раздел "Приложения"

zb48j1t,1693381939510 -11-30AUG23-4/7

3. Изберете приложението ISOBUS VT.

PC28796 —UN—29AUG22



Приложение ISOBUS VT

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693381939510 -11-30AUG23-5/7

4. Изберете бутона "Меню" на ISOBUS VT.

PC28799 —UN—29AUG22



Бутон "Меню" на ISOBUS VT

zb48j1t,1693381939510 -11-30AUG23-6/7

5. Изберете бутона "Контролер на приложението".

PC589279 —UN—09AUG23



Бутон "Контролер на приложението"

zb48j1t,1693381939510 -11-30AUG23-7/7

Отидете до страниците на StarFire

PC582158 —UN—01AUG23

След като отидете до страниците на StarFire, дисплеите GreenStar 3 и от 4-то поколение имат същите разположения

За навигиране до страниците на StarFire с помощта на дисплей GreenStar 3:

1. Изберете бутона "Меню".



Бутон "Меню"

zb48j1t,1693381951278 -11-30AUG23-1/6

2. Изберете бутон StarFire.

- Бутон StarFire на машината
- Бутон StarFire на прикачното приспособление

За навигиране до страниците на StarFire с помощта на дисплей от 4-то поколение:

PC589282 —UN—09AUG23



Бутон StarFire на машината

PC589283 —UN—09AUG23



Бутон StarFire на прикачното приспособление

zb48j1t,1693381951278 -11-30AUG23-2/6

1. Изберете бутона "Меню".

PC28688 —UN—25AUG22



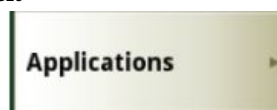
Бутон "Меню"

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693381951278 -11-30AUG23-3/6

2. Изберете раздела "Приложения".

PC589276 —UN—09AUG23



Раздел "Приложения"

zb48j1t,1693381951278 -11-30AUG23-4/6

3. Изберете приложението StarFire.

PC28798 —UN—29AUG22



Приложение StarFire

zb48j1t,1693381951278 -11-30AUG23-5/6

4. Изберете приемник от списъка на устройствата StarFire™.

- StarFire на машината (A)
- StarFire на прикачното приспособление (B)

A—StarFire на машината

B—StarFire на прикачното приспособление

PC589245 —UN—09AUG23



Списък на устройства StarFire

zb48j1t,1693381951278 -11-30AUG23-6/6

Въвеждане на код за активиране

PC26352 —UN—05OCT18

За да управлява приложения, Контролерът на приложението UCC2 изисква 26-цифрен код за активиране. Свържете се с вашия дилър на John Deere и му съобщете серийния номер на "Контролер на приложение UCC2".

С актуализацията на софтуера 22-1, множество приложения могат да бъдат активирани на Контролер на приложението UCC2. Повторете тази процедура за всяко приложение, като използвате 26-цифрения код за активиране.

Налични приложения:

- Идентификация на събираната култура, памук
- Mobile Weather
- Документиране на добива, Специална култура
- Active Implement Guidance
- iGrade

1. Отидете на страницата на контролера на приложението.

2. Изберете екранния клавиш "Настройка на контролера".



Екранен клавиш "Настройка на контролера"

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693385253184 -11-30AUG23-1/4

3. Изберете раздела "Активации".

PC25903 —UN—05JUL18



Раздел "Активации"

zb48j1t,1693385253184 -11-30AUG23-2/4

4. Изберете бутона "Добавяне на активация".

PC25904 —UN—05JUL18



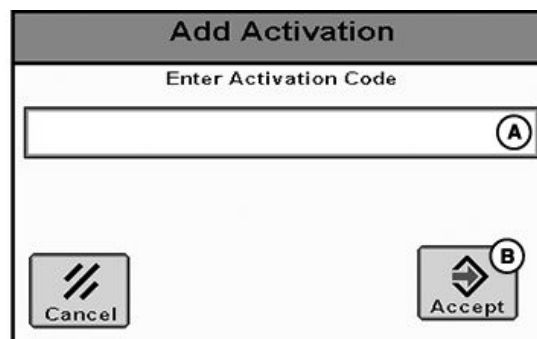
Бутон "Добавяне на активация"

zb48j1t,1693385253184 -11-30AUG23-3/4

5. Въведете кода за активиране в полето за въвеждане (A).
6. Изберете бутона "Приемане" (B).
7. За да активирате следващото приложение, повторете стъпки 4—6.
8. ИЗКЛЮЧЕТЕ машината, изчакайте да изчезне захранването на дисплея и след това рестартирайте машината.

A—Поле за въвеждане

B—Бутон "Приемане"



Прозорец "Добавяне на активация"

zb48j1t,1693385253184 -11-30AUG23-4/4

Съвместимост на машината

Частта за водене на Active Implement Guidance™ и Plow Steer на прикачното приспособление е съвместима с машини, на които е монтиран AutoTrac, AutoTrac Universal или контролер AutoTrac.

Комплектът външен клапан добавя хидравлично управление към машини, които не са получени с фабрично монтирани хидравлични органи за управление.

(За повече информация вижте "Външен клапан".)

zb48j1t,1693385301503 -11-30AUG23-1/1

Смяна на изтриващата се програмируема памет само за четене (EPROM)

Контролерът на хидравличната система на трактора съдържа EPROM. При някои по-стари модели трактори от серия 8000 и 9000 се изисква смяна на EPROM. Това

може да налага смяна само на EPROM или на целия контролер на хидравличната система на трактора.

За повече информация относно изискванията към и съвместимостта на EPROM се свържете с вашия дилър на John Deere или с друг доставчик на услуги.

RW00482,00003A8 -11-05AUG25-1/1

Приемник StarFire

PC589281 —UN—09AUG23



Приемник StarFire 6000

Ако прикачното приспособление няма камера AutoTrac Vision, тогава активното водене на прикачното приспособление (Active Implement Guidance™) изисква приемници StarFire™ 3000 или StarFire™ 6000 на машината и на прикачното приспособление. При използване на камера приемникът StarFire™ е опция.

Само кормилното управление на плуга Plow Steer изисква монтиран на машината приемник StarFire™.

За постигане на най-добри работни характеристики, ако е възможно, използвайте един и същи модел приемници. Ако използвате различни модели, тогава на прикачното приспособление използвайте приемник StarFire™ 6000.

- И двата приемника трябва да имат ниво на сигнала RTK, освен ако не се използва споделен сигнал.
- Монтирайте приемника на прикачното приспособление на по-малко от 4,0 m (13.1 ft) над нивото от земята.
- Приемникът на прикачното приспособление трябва да бъде свързан към CAN-шината за прикачното приспособление на машината чрез ISO куплунг.

Приемник StarFire — споделен сигнал

ЗАБЕЛЕЖКА: За да използват споделен сигнал, приемниците на машината и прикачното приспособление трябва да бъдат един и същи модел. Приемниците StarFire iTC не могат да използват споделен сигнал.

"Споделен сигнал" използва сигнала за корекция на машината за споделяне на сигнала с приемника на прикачното приспособление. На машината трябва да

се монтира приемник с най-високото ниво сигнал за корекция, за да може споделият сигнал да работи.

Споделият сигнал се свързва автоматично и работи, когато са изпълнени следните условия:

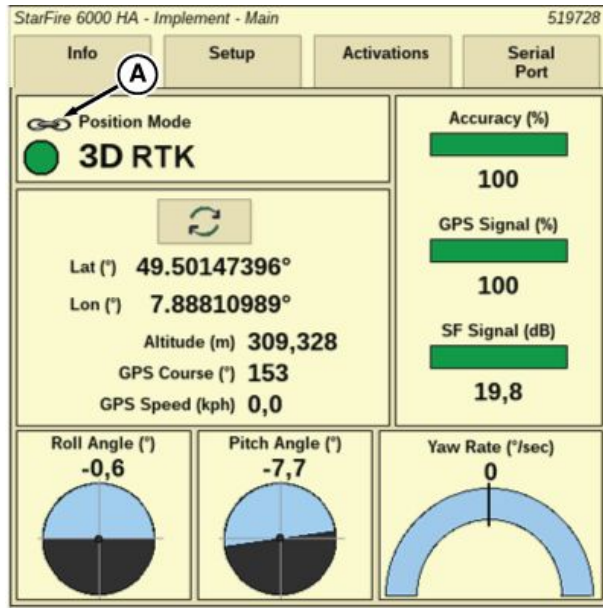
- Машината се движи.

ЗАБЕЛЕЖКА: Универсалните дисплеи John Deere 4240 и 4100 CommandCenter не поддържат споделен сигнал.

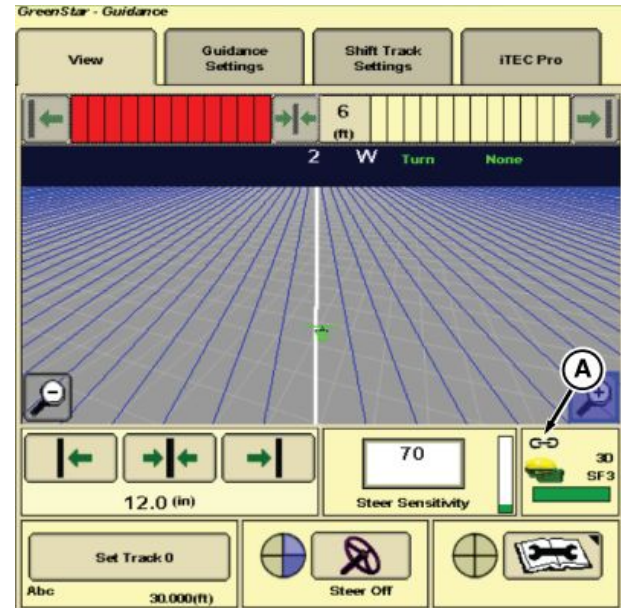
- Използва се дисплей GreenStar 3, универсален дисплей 4640 на John Deere или 4600 CommandCenter.
- На машината и приспособлението са монтирани приемници StarFire 3000 или StarFire 6000.
- На приемника на машината са активирани SF2, SF3 или RTK.
- На приемника на прикачното приспособление са активирани SF1, SF2, SF3 или RTK.
- Избрана е функцията "Кормилно управление на прикачното приспособление" или "Изместване на прикачното приспособление".
- Стойността напред/назад за приемника на прикачното приспособление е настроена на нула.
- На дисплея, приемниците и контролера на приложението са инсталирани последните актуализации на софтуера.
- iGrade не е активиран в профил.

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693385410178 -11-30AUG23-1/2



Свързани приемници



Свързана страница на воденето

Ако приемниците споделят сигнал, тогава на много места се показва символ за свързване (A).

A—Символ за свързване



Свързани приемници



Свързани приемници

zb48j1t,1693385410178 -11-30AUG23-2/2

Дисплей

Дисплеят е потребителски интерфейс, използван от оператора за:

- Конфигуриране и калибриране на компонентите на системата.
- Следене на работните характеристики на системата.
- Извършване на регулирания на системата.
- Програмиране на софтуера.
- Преглед на диагностични проверки.



Дисплей GreenStar 3 2630



Универсален дисплей 4640 на John Deere

zb48j1t,1693385437447 -11-30AUG23-1/1

PC589266 —UN—09AUG23

PC589267 —UN—09AUG23

Датчик за ъгъла на колелата

При системите за кормилно управление на прикачните приспособления се използва датчик за ъгъла на колелата за обратна връзка от прикачното приспособление. Като датчик за ъгъла на колелата се използва потенциометър (А) или датчик с ефект на Хол (В).

При излизане или прибиране на цилиндъра на кормилното управление се променя сигналът за обратна връзка от потенциометъра, който отразява положението на кормилния механизъм на прикачното приспособление. Този сигнал служи за обратна връзка за системата за водене и чувствителността на кормилното управление и се използва за управление на кормилния механизъм.

ЗАБЕЛЕЖКА: Някои устройства за кормилно управление на прикачни приспособления имат датчик за ъгъла на колелата вграден в самото оборудване.

Датчикът за ъгъла на колелата трябва да бъде аналогов датчик за напрежение 0–5 V.

Монтирайте и калибрирайте датчика за ъгъл на колелата по такъв начин, че неговият диапазон на движение да бъде подравнен и симетричен. Неправилният монтаж на датчика води до лоша работа. Проверете дали механичните и хидравличните лостове на кормилното управление са регулирани в съответствие със спецификациите на производителя.

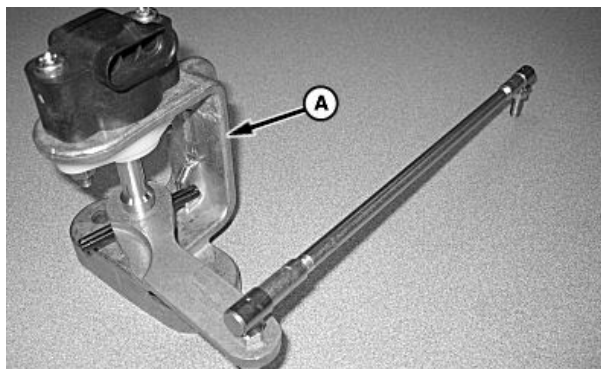
(Конкретната система за кормилно управление можете да видите в ръководството за оператора на същата.)

Изисквания към монтажа

За най-добри резултати монтирайте датчик за ъгъла на колелата за най-широк диапазон на напрежението. Центърът трябва да е линеен и да е на еднакво разстояние между лявото и дясното положения.

А—Потенциометър

В—Датчик с ефект на Хол



Датчик за ъгъла на колелата



Вграден датчик за ъгъл на колелата



Датчик с ефект на Хол

PC12344 —UN—19OCT09

PC12189 —UN—14OCT09

PC13565 —UN—03MAY11

zb48j1t,1693385463215 -11-30AUG23-1/1

Контролер на приложението

Контролерът на приложението UCC2 получава информация за линията на водене от дисплея и приемника на машината. Информацията за линията на водене се сравнява с положението на приемника на прикачното приспособление, за да се изчисли грешката поради странично изместване на прикачното приспособление. Контролерът на приложението UCC2 изпраща необходимите команди към външния клапан или към контролера за хидравличната система на машината, за да накара кормилния механизъм на прикачното приспособление да следва линията на водене. Ако прикачното приспособление използва режим Кормилното управление на прикачното приспособление, данните от датчика за ъгъла на колелата се използва и за следване на линията на водене.



Контролер на приложението UCC2 с кабелен сноп

PC20218 —UN—07NOV14

RW00482.0000337 -11-12JAN15-1/1

Изравняващ клапан

Изравнителният клапан връща хидравличната течност, когато е налице налягане от страната на клапана за правия поток на хидравличната система. Изравнителният клапан работи в зависимост от настройката за дебита на хидравличната система. Когато дебитът на хидравличната система се промени, изравнителният клапан трябва да се регулира.

Когато хидравличната система на машината не регулира обратния поток, е необходимо използването на изравнителен клапан. Такъв не е необходим, когато се използва вътрешен клапан.

За оптимални и устойчиви работни характеристики монтирайте и регулирайте правилно изравнителния клапан.

Следните модели машини използват базирани на CAN превключваеми управляващи клапани (ПУК), изискващи изравнителен клапан и трябва да се регулират с цел постигане на оптимални работни характеристики:

- колесни трактори от серия 8030 (сериен номер 40001–).



Изравнителен клапан

PC19769 —UN—02JUL14

- верижни трактори от серия 8030 (сериен номер 905001–).
- колесни трактори от серия 9030 (сериен номер 013000–).
- верижни трактори от серия 9030 (сериен номер 911000–).
- Всички трактори от серии 7R, 8R, 8RT, 9R и 9RT.

RW00482.0000338 -11-11SEP14-1/1

Външен клапан

Външният клапан дава на Контролера на приложението UCC2 възможността да управлява хидравличната система на машината. Конструкцията и функцията на външните клапани на John Deere са различни за хидравличните системи с отворен и затворен център. Използване на външен клапан:

- Ако Контролерът на приложението UCC2 не може да управлява хидравликата на машината. Обикновено това състояние се получава при по-стари модели машини или при модели, които не са на John Deere, но са оборудвани със система за водене John Deere и ISO куплунг.
- За да запазите връзките на превключваемия управляващ клапан (ПУК) на машината. Външен клапан може да се свърже към отворен ПУК на машината или да използва мощност за външно съоръжение като източник на хидравлична мощност от машината.

Компоненти на външния клапан

Блокът за управление на хидравликата (А) насочва хидравличния поток към хидравличните цилиндри за положението на прикачното приспособление.

Корпусът на електронния клапан (В) приема командите от контролера на приложението UCC2 и ги предава към блока за управление на хидравликата.

ВНИМАНИЕ: За да предотвратите сериозно нараняване, не допускайте хора в зоната около оборудването.

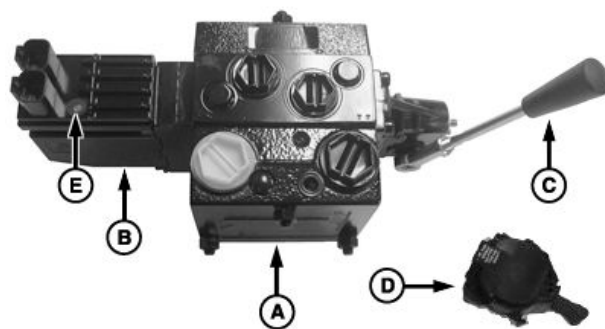
Преместването на лоста за управление на външния клапан (С) може да накара прикачното приспособление да се премести.

Лостът за управление на външния клапан управлява ръчно блока за управление на хидравликата.

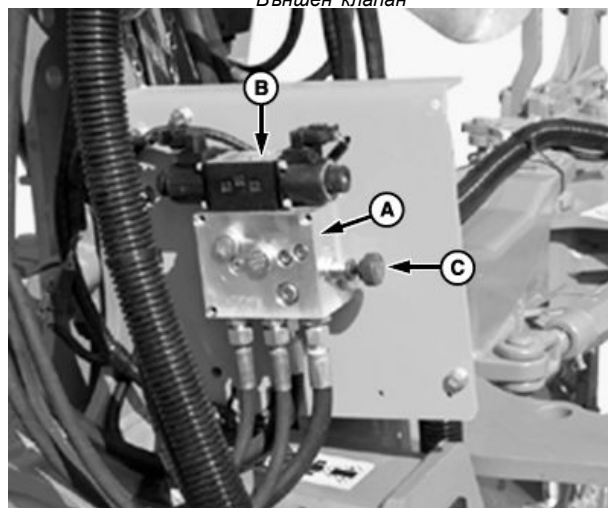
Дистанционният лост за управление на електронния ПУК (D) управлява ръчно блока за управление на хидравликата от станцията на оператора.

Светодиодният индикатор (Е) показва състоянието на системата на корпуса на електрическия клапан.

- Зелено—Клапанът получава команда от блока за управление.



Външен клапан



Външен клапан

- | | |
|--|--|
| А—Блок за управление на хидравликата | Д—Дистанционен лост за управление на електронния SCV (управляем хидравличен изход) |
| В—Корпус на електронния клапан | Е—Светодиоден индикатор |
| С—Лост за управление на външния клапан | |

- Оранжево—към клапана е подадено захранване. Не се получава команда от блока за управление.
- Червено—Показва проблем. (Вижте раздела "Откриване и отстраняване на неизправности".)

zb48j1t,1693385491776 -11-30AUG23-1/1

Превключвател за височината на прикачното приспособление

Частите на John Deere могат да бъдат конфигурирани за много модели прикачни приспособления.

Ако за вашето приложение е необходим превключвател за височина, свържете се с вашия дилър на John Deere или с друг доставчик на услуги.

В техническото ръководство на John Deere има допълнителна информация.

RW00482,0000876 -11-05AUG25-1/1

Камера AutoTrac Vision

Монтираната на прикачното приспособление камера AutoTrac Vision осигурява обратна връзка към контролера за приложението UCC2.



Камера AutoTrac Vision

zb48j1t,1693385507896 -11-30AUG23-1/1

PC589268 —UN—09AUG23

Сглобяване

Водач на ниската страна

ВАЖНО: За да избегнете повреждане на "Контролер на приложението UCC2", използвайте бобина на реле (A), оразмерена за ток 1 А или по-малко и не превишавайте 12 V.

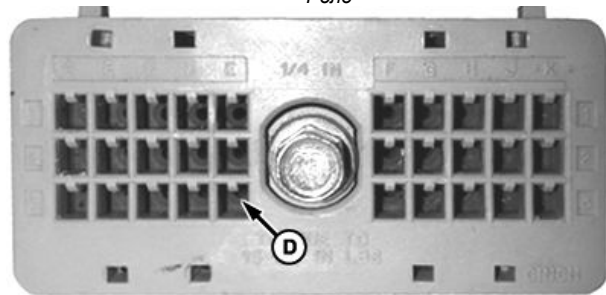
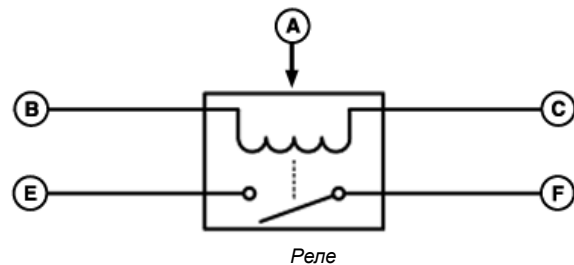
ЗАБЕЛЕЖКА: Няма съответно реле за използване на водача за ниска страна на "Контролер на приложението UCC2".

Приложения, които използват функция на водач за ниска страна:

- Прикачни приспособления, оборудвани с електронни спирачки, които блокират и освобождават колелата по време на завиване.
- Прикачни приспособления с хидравлични кормилни системи, които използват електронни стойности, за да позволят на хидравличните цилиндри да плават по време на завиване.

Свържете релето към 5 – 12 V DC слаботоково захранване (B) и маса (C) на извод E3 (D) на куплунга на "Контролера на приложението UCC2".

Изводът E3 или драйверът на долната страна се активира (затваря се/свързва се към "маса") и запазва състоянието си, докато AutoTrac е активен. Драйверът на долната страна се деактивира (отваря се), когато AutoTrac™ е неактивен.



Извод на драйвера на долната страна

- | | |
|---------------------------|--------------------------|
| A—Реле (1 А или по-малко) | D—E3 |
| B—Слаботоково захранване | E—Силнотоково захранване |
| C—Почва | F—Електронно устройство |

zb48j1t,1693513049186 -11-31AUG23-1/1

PC26989 — UN—09APR19

PC26990 — UN—09APR19

Свързване на прикачното приспособление

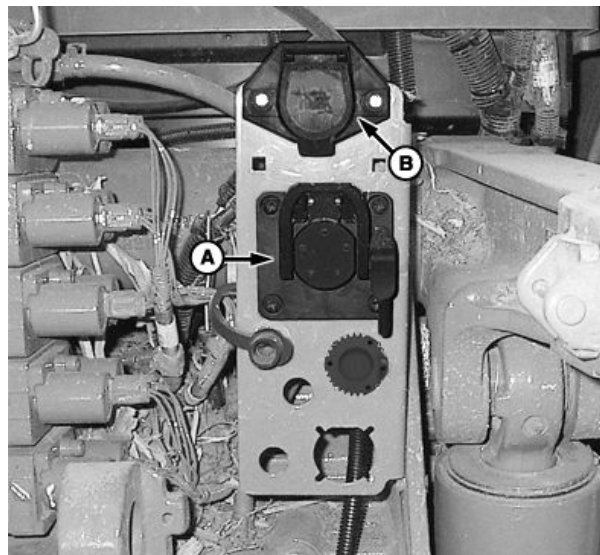
1. Изключете машината, включете ръчната спирачка и извадете контактният ключ.

ЗАБЕЛЕЖКА: Не свързвайте прикачното приспособление, когато машината е включена. Свързването при работещо състояние води до неизправности, които блокират работата на активното водене на прикачното приспособление.

2. Свържете кабелния сноп на приемника на прикачното приспособление към 9-изводния ISO куплунг (А).
3. Свържете кабелния сноп за постоянно захранване на прикачното приспособление към куплунга за постоянно захранване на машината.
4. Ако дадено прикачно приспособление е конфигурирано с пътни светлини, свържете кабелния сноп на светлините към куплунга за същите (В).
5. Свържете всички останали съединения на прикачното приспособление, отнасящи се до прикачването на прикачното приспособление към трактора.

ЗАБЕЛЕЖКА: Прокарването на хидравличния маркуч е задължително за правилната работа. Външният клапан има маркировка Р за свързване на маркуча за налягане, Т за свързване на маркуча за обратния поток или за резервоара и LS за свързване на маркуча за контрол на натоварването.

6. При използване на външен клапан свържете маркуча за налягане и маркуча за обратния поток



Показана е задната част на трактора

А—Куплунг ISO с 9 извода

В—Куплунг на осветлението

или резервоара от външния клапан към машината. Ако използвате мощност за външно съоръжение за захранване на външния клапан, свържете маркуча за Load Sense.

(Вижте ръководството за оператора на машината за допълнителна информация относно свързването на прикачното приспособление и хидравличната система на прикачното приспособление към машината.)

zb48j1t,1693513330291 -11-31AUG23-1/1

PC21197 —UN—27MAY15

Конфигуриране на приемника StarFire на прикачното приспособление

1. Отидете до страниците на StarFire.
2. Изберете раздела "Настройка" (A).
3. Въведете 0 за стойността "напред/назад" (B) на приемника на прикачното приспособление.
4. Въведете височината (C) на приемника за прикачното приспособление. Височината се измерва от земята до средата на купола. Когато измервате височината, спуснете прикачното приспособление възможно най-близо до работното положение.

A—Раздел "Настройка"
B—Поле за въвеждане на изместване "напред/назад"

C—Поле за въвеждане на височината

Екран за настройка StarFire

zb48j1t,1693513430746 -11-31AUG23-1/1

PC29124 —UN—28MAY23

Оптимизиране на модула за компенсирание на терена (TCM)

Оптимизирайте калибрирането на TCM, като позволите на инерционния модул за измерване (IMU) да измери ъгъла на наклона около напречната ос (A) и степента на отклонение (B), преди да извършите калибриране на TCM.

1. Отидете до страниците на StarFire.
2. Изберете раздел "Информация" (A).
3. Проверете дали режимът на позициониране (B) е установил сигнал SF1 или по-добър.

A—Раздел "Информация"

B—Режим на позициониране

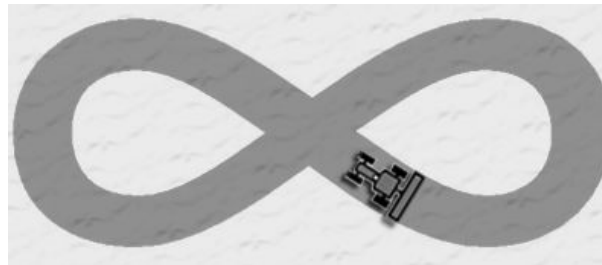
Главна страница на StarFire – Раздел "Инфо"

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693513644852 -11-31AUG23-1/2

PC29125 —UN—28MAY23

4. Карайте машината в модел на движение за оптимизиране на TCM два пъти, за да може да се инициализира IMU.
5. Завършете калибрирането на TCM.
(Вижте "Калибриране на модула за компенсиране на терена [TCM]" за повече информация.)



Модел на движение за оптимизиране на TCM

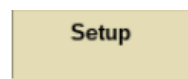
zb48j1t,1693513644852 -11-31AUG23-2/2

PC21419 —UN—30JUL15

Калибриране на модула за компенсиране на терена (TCM)

PC29126 —UN—26MAY23

ЗАБЕЛЕЖКА: Вградените приемници StarFire 6000 са калибрирани в завода-производител. Ако е необходимо да се извърши калибриране на полето, вижте ръководството за оператора на приемника StarFire™ 6000.



Раздел "Настройка"

1. Отидете до страниците на StarFire.
2. Изберете раздела "Настройка".

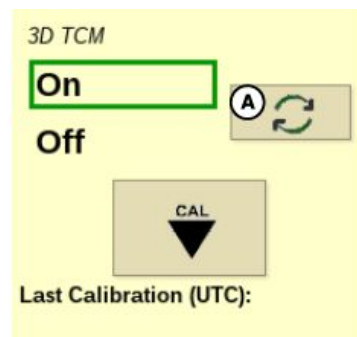
zb48j1t,1693513658356 -11-31AUG23-1/6

Изберете бутона за превключване на TCM (A), за да ВКЛЮЧИТЕ или ИЗКЛЮЧИТЕ TCM. Когато МКТ се изключи, сигналът на StarFire не се коригира по отношение на динамиката на машината или страничните наклони. При изключване и включване TCM се установява по подразбиране на ВКЛ.

ЗАБЕЛЕЖКА: За да се задейства AutoTrac, TCM трябва да бъде включен.

Калибрирайте TCM, за да може приемникът да определи 0° за ъгъл на наклона и ъгъл на стъпката.

Преди да извършите калибриране, се уверете, че машината и прикачния инвентар са в правилното работно състояние и са готови за работа на полето. Машината трябва да е с правилен баласт и правилно напompани гуми. Когато калибрирате, спуснете прикачното приспособление възможно най-близо до работното положение.



Бутон за превключване на TCM

A—Бутон за превключване на TCM

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693513658356 -11-31AUG23-2/6

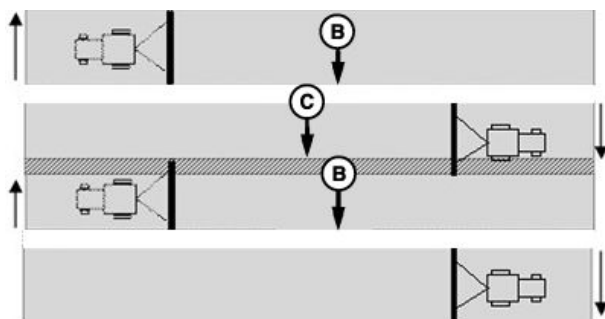
PC29127 —UN—26MAY23

Калибрирайте TCM всеки път, когато сваляте приемника от машината и го поставяте обратно или ако е променен ъгълът на TCM спрямо машината. Промените на ъгъла на TCM по отношение на машината могат да предизвикат изместване и да изглеждат като постоянно пропускане (B) или припокриване (C) при работа с последователни минавания. Възможни причини за това изместване могат да бъдат, че монтажната скоба на StarFire е леко изместена, кабината на машината е леко изместена или налягането в гумите от двете страни е различно.

За да елиминирате отклонението, позиционирайте машината и калибрирайте TCM. Направете едно минаване, обърнете посоката и направете същото минаване в противоположна посока. Ако машината не следва същото минаване, измерете разстоянието на изместването и го въведете в изместването на прикачното приспособление.

Позициониране на машината и калибриране на модула за компенсирание на терена (TCM)

1. Паркирайте машината върху твърда хоризонтална повърхност и я спрете напълно (кабината да не се клати).



Припокриване и Прескачане

B—Пропускане

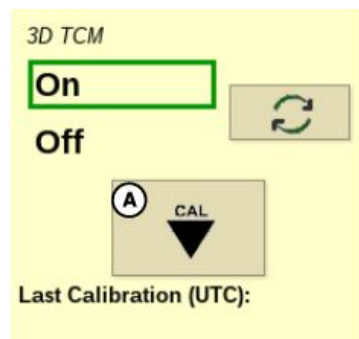
C—Припокриване

2. Маркирайте местоположението на гумите или веригите на земята, за да обозначите местоположението на моста.

zb48j1t,1693513658356 -11-31AUG23-3/6

3. Изберете бутона "Калибриране" (A).

A—Бутон "Калибриране"



Бутон "Калибриране"

zb48j1t,1693513658356 -11-31AUG23-4/6

4. Изберете бутона Приемане. Показва се лента за състоянието на калибриране, която изчезва, когато то приключи.

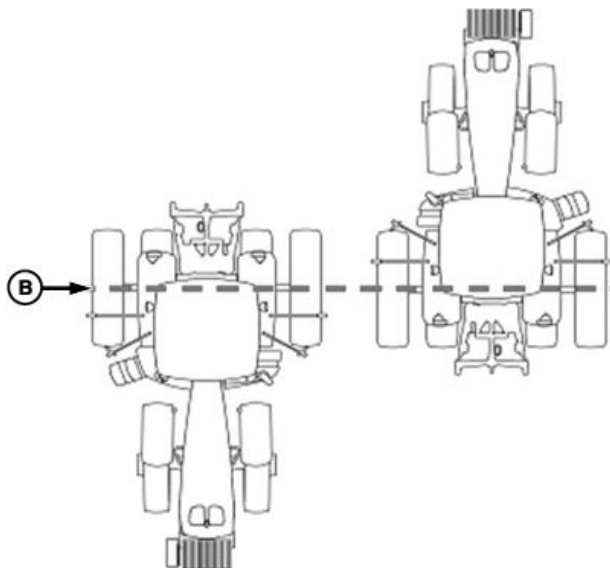
PC29129 —UN—26MAY23



Бутон "Приемане"

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693513658356 -11-31AUG23-5/6



Машины с плаващ преден мост

PC19995 —UN—03SEP14

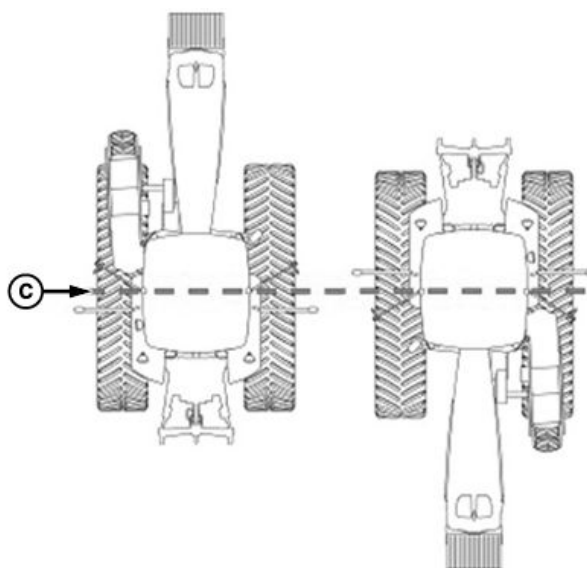
B—Заден мост

C—Шарнирна точка на машината

5. Обърнете машината на 180°, за да я насочите в противоположната посока. Уверете се, че гумите са в правилното положение при фиксиран преден мост или плаващ преден мост, както и че машината е спряла напълно (кабината не се клати).

- При машини с плаващ преден мост, като такива с механично задвижване на предните колела (MFWD), Independent Link Suspension (ILS), Triple-Link Suspension (TLS), разположете колелата така, че задният мост (B) да бъде в едно и също положение, когато извършвате 2-точково калибриране.
- При колесни машини с неподвижен мост или верижни машини (верижни трактори, пръскачки от сериите 47X0 и 49X0 или колесни трактори от сериите 9000 и 9020) разположете колелата или веригите по такъв начин, че шарнирната точка на машината (C) да бъде в едно и също положение при насочването в двете посоки.

6. Изберете бутона Приемане. Показва се лентата за състояние на калибриране, след това изчезва след завършване на калибрирането.



Машины с колела с неподвижен мост или верижни машини

PC19996 —UN—03SEP14

7. Изберете бутона "Приемане", за да се върнете в раздела "Настройка". Ако калибрирането е неуспешно, калибрирайте отново TCM.

zb48j1t,1693513658356 -11-31AUG23-6/6

Регулиране на управляемия хидравличен изход (SCV)

ВНИМАНИЕ: Прекалено високата настройка на дебита на ПУК може да предизвика внезапно движение на машината, когато цилиндърът се задейства. За да избегнете нараняване, преди да задействате ПУК с цел проверка на текущия дебит, се уверете, че в близост до машината няма хора. Пълното изваждане или прибиране на цилиндъра трябва да отнеме около 2 секунди.

За да се покаже индикаторът за автоматичен режим (A), автоматичното управление на ПУК изисква:

- Монтиран е "Контролер на приложението UCC2".
- Конфигуриран е ПУК.

Автоматичното управление на ПУК се активира, когато ПУК бъде установен в предно фиксирано положение. Автоматичният режим изисква скорост 0,1 km/h (0,06 mph) или по-висока, за да се включи автоматично хидравликата на прикачното приспособление.

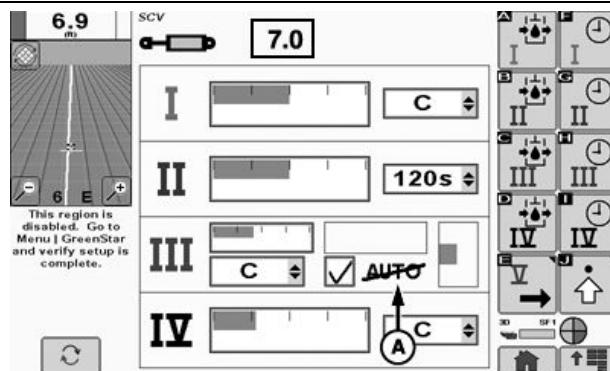
- Задрасканият CommandCenter—AUTO показва, че автоматичният режим не е активен. !AUTO! показва неизправност и че автоматичният режим не функционира. AUTO указва нормална работа в автоматичен режим.
- TouchSet—EC показва, че автоматичният режим не е активен. AC указва нормална работа в автоматичен режим.

Фиксираната настройка за дебита на ПУК се отнася за удължаването и за прибирането. "Контролер на приложението UCC2" управлява автоматично времето на фиксирано положение, когато е избран тип на управлението и е включен автоматичен режим.

Регулирайте потока за фиксирано положение за всяка от операциите.

(За повече информация относно органите за управление на ПУК вижте Ръководството за оператора на машината)

ПУК може да бъде задействан, за да се следи дебитът в режим на регулиране.



GreenStar 3 CommandCenter



Дисплей TouchSet

A—Индикатор за автоматичен режим

Исходящ дебит на SCV (приблизителен)		
Настройки за дебита на SCV	Дебит	
	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

Исходящ дебит на SCV

^a 0,1 = минимална настройка на дебита

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693513668856 -11-31AUG23-1/5

PC22224 —UN—26FEB16

PC22225 —UN—26FEB16

GreenStar 3 CommandCenter

PC589248 —UN—09AUG23

1. Изберете бутона за меню CommandArm.
2. Изберете бутона SCV.
3. Изберете екранния клавиш "Разширени настройки".



Бутон "Меню CommandARM" > бутон SCV > екранен клавиш "Разширени настройки"

zb48j1t,1693513668856 -11-31AUG23-2/5

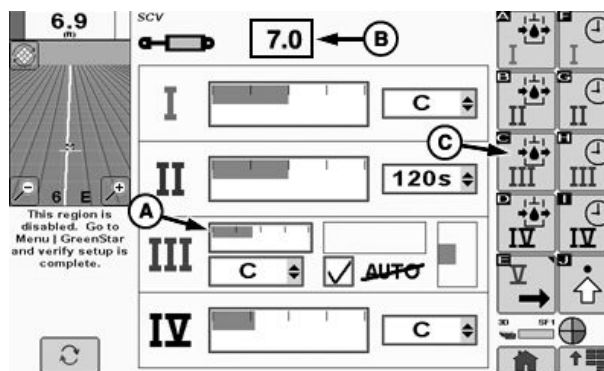
ЗАБЕЛЕЖКА: Линейният индикатор (A) изобразява дебита на ограничителя (B).

4. За да отидете до линейния индикатор на фиксатора за дебит, изберете екранния клавиш "Настройка на удължаването" (C) за използвания ПУК. Изберете бутона "Потвърждаване", за да маркирате. Въртете копчето за настройка, за да регулирате дебита и отново изберете бутона "Потвърждаване".

A—Лентов графичен индикатор за дебита при задържане

C—Екранен клавиш за настройка на разгъването

B—Поле за стойността на дебита при фиксирано положение



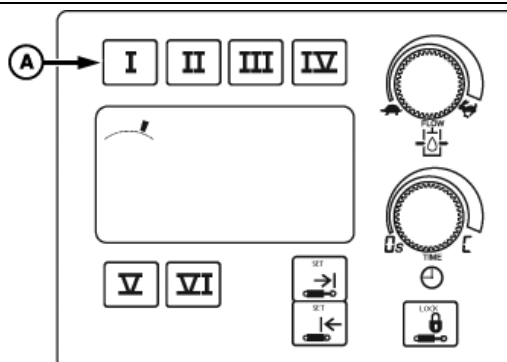
Начална страница на ПУК

PC22226 —UN—10MAR16

zb48j1t,1693513668856 -11-31AUG23-3/5

Дисплей TouchSet

A—Бутони за избор на SCV



Регулиране на дебита на управляемия хидравличен изход

Продължава на следващата страница

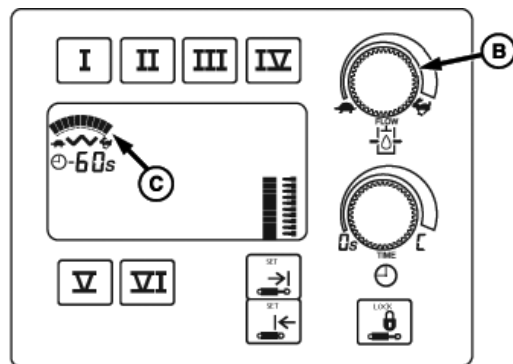
zb48j1t,1693513668856 -11-31AUG23-4/5

PC17987 —UN—07NOV13

1. Изберете бутона (А) за използвания ПУК. Екранът под бутоните за избор на ПУК показва предишния дебит.

ЗАБЕЛЕЖКА: Ако операторът завърти скалата за регулиране (В), броят на линейните сегменти се увеличава или намалява с промяната на дебита.

2. Въртете потенциометъра за регулиране на дебита по часовниковата стрелка, за да увеличите дебита или обратно на часовниковата стрелка, за да го намалите. Настройката на дебита се показва на лентовата графика (С), докато се извършва регулиране.



Панел с дисплей

В—Скала за регулиране на потока

С—Лентов графичен индикатор

zb48j1t,1693513668856 -11-31AUG23-5/5

PC17988 —UN—07NOV13

Регулиране на двойния изравнителния клапан

ЗАБЕЛЕЖКА: Препоръчват се дебита от 11–30 l/min (3–8 gal/min).

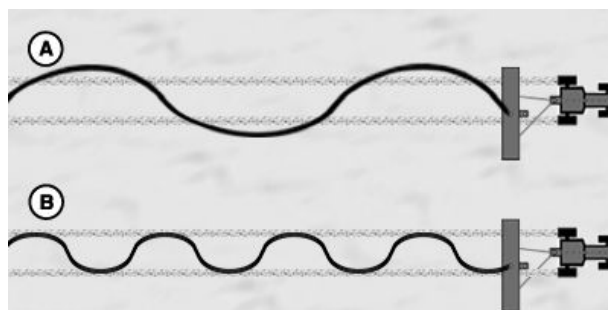
Ако хидравличният дебит е регулиран, извършете проверка на калибрирането на праговата стойност на превключващия управляващ клапан (ПУК).

Изравнителният клапан контролира движещ се товар и предотвратява изместването на товара. Контролът на товара дава възможност за плавен преход на движението на прикачното приспособление. Настройките на двойния изравнителен клапан зависят от типовете и конфигурацията на хидравличните цилиндри.

Завъртете главата на клапана по посока на часовниковата стрелка, за да увеличите налягането.

Завъртете главата на клапана обратно на часовниковата стрелка, за да намалите налягането.

Включете системата и следете състоянието на почвата. Ако се получава S-образно движение на прикачното приспособление, регулирайте налягането на изравнителния клапан.



S-образно движение на прикачното приспособление

А—Бавно S-образно движение

В—Агресивно S-образно движение

- Ако прикачното приспособление извършва бавно S-образно движение (А), налягането е прекалено високо. Завъртете главата на клапана обратно на часовниковата стрелка, за да намалите налягането.
- Ако прикачното приспособление извършва рязко S-образно движение (В), налягането е прекалено ниско. Завъртете главата на клапана по посока на часовниковата стрелка, за да увеличите налягането.

AE77568,0000297 -11-05JAN17-1/1

PC23480 —UN—09DEC16

Преглед на съветника за настройка

В това ръководство се прави общ преглед на съветника за настройка за "Активно водене на прикачно приспособление" и за "кормилно управление на плуга" на John Deere. Контролерът на приложението UCC2 може да управлява няколко функции едновременно. Например, "Активно водене на прикачно приспособление" (Active Implement Guidance™) и iGrade може да се използват на различни прикачни приспособления. iGrade™ с "Активно водене на прикачното приспособление" (Active Implement Guidance™) може да се използват на прикачни приспособления за оформяне на лехи, за поддържане на градиента на браздите. Този метод помага за отводняване на браздите като оставя горния почвен слой на лехата непокътнат.

(За повече информация вижте ръководството за оператора за iGrade™ и "Разстояние на прехода".)

Има множество функции на приложението чрез избор и настройка на повече от една функция.

Съветникът за настройка вода оператора през последователност от стъпки на базата на избраните опции. Избирайте бутоните за предишна и за

PC29130 —UN—26MAY23



Бутони за предишна и следваща страница

следваща страница, за да обхождате съветника за настройка.

zb48j1t,1693513782299 -11-31AUG23-1/4

В допълнение на това Ръководство за оператора операторът може да избира екранния клавиш "Помощ" за повече информация за стъпките.

За да стартирате съветника за настройка:

1. Отидете на страниците на контролера на приложението.

PC29131 —UN—26MAY23



Екранен клавиш "Помощ"

zb48j1t,1693513782299 -11-31AUG23-2/4

2. Изберете екранния клавиш "Настройка на контролера".

PC29132 —UN—26MAY23



Екранен клавиш "Настройка на контролера"

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693513782299 -11-31AUG23-3/4

3. Изберете раздела "Профил" (A).

4. Изберете профил от отварящото се меню "Текущ профил" (B).

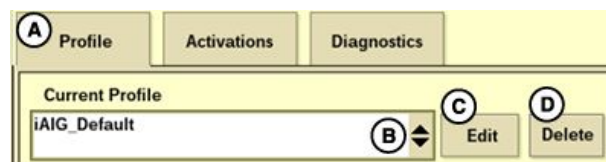
- Изберете "Добавяне на нов профил" от списъка в менюто на текущия профил (B).
- Избор на съществуващ профил за редактиране.

ЗАБЕЛЕЖКА: След като профилът е настроен, в раздела "Профил" се попълват още елементи. Всеки елемент дава възможност за промяна на отделните настройки, без да се преминава през съветника за настройка.

5. Изберете бутона "Редактиране" (C).

ЗАБЕЛЕЖКА: Бутонът "Изтриване" се показва (D), само ако е избран съществуващ профил.

PC29133 —UN—26MAY23



Раздел "Профил"

A—Раздел "Профил"

B—Отварящо се меню "Текущ профил"

C—Бутон "Редактиране"

D—Бутон "Изтриване"

6. Изберете функциите, които са необходими за задачата.

zb48j1t,1693513782299 -11-31AUG23-4/4

Измествания на GPS

Дисплеите 4-то поколение имат опцията "Автоматично импортиране на размери от Диспечера на оборудването, ако е достъпно." квадратче за отмятане (A). Когато са избрани и размерите са импортирани успешно, полетата за въвеждане на изместване са попълнени и са със сив цвят.

ЗАБЕЛЕЖКА: Погрижете се стойностите на отместване, въведени в контролера на приложението, в приложенията на приемника StarFire и в приложенията за настройване на оборудването, да бъдат еднакви.

За "Активно водене на прикачно приспособление" (Active Implement Guidance™) изберете Екранен клавиш "Настройка на контролера", след това раздел "Профил" и след това бутон "Редактиране на изместванията на GPS".

- Вижте "Измествания на GPS приемника на машината" и "Измествания на GPS приемника на прикачното приспособление".

За "Кормилно управление на плуга" изберете Екранен клавиш "Настройка на кормилно управление на плуга", след това раздел "Настройка", след това бутон "Редактиране на изместванията на оборудването".

- Ако има само приемник за Системата за глобално позициониране (GPS) на машината, тогава вижте "Измествания на оборудването" и "Измествания на GPS приемника на машината".
- Ако има GPS приемници на машината и на прикачното приспособление и приемникът на прикачното приспособление е избран за управление на ширината, тогава вижте "Измествания на GPS приемника на машината" и "Измествания на GPS приемника на прикачното приспособление".



Измествания на GPS

A—Автоматично импортиране на размери от "Диспечер на оборудването", ако има квадратче за отмятане

(За да изберете GPS приемника на прикачното приспособление, вижте "Управление на ширината - Кормилно управление на плуга".)

Измествания на оборудването

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693513794137 -11-31AUG23-1/4

PC29134 —UN—26MAY23

1. Въведете GPS изместването на връзката в полето за въвеждане (A).
2. Въведете работната точка в полето за въвеждане (B).
3. Изберете бутона "Редактиране" (C).

Измествания на GPS приемника на машината

A—Поле за въвеждане на GPS изместване на връзката
B—Поле за въвеждане на работната точка
C—Бутон "Редактиране"

Equipment Offsets

1 - GPS Connection Offset
2,71 (A) m

2 - Work Point
1,00 (B) m

Additional Machine Offsets

GPS Lateral Offset
0 m - Left

Edit (C)

Dimensions were imported from Equipment Manager. To edit, use Equipment Manager. To disable, uncheck option in GPS offsets.

Измествания на оборудването

zb48j1t,1693513794137 -11-31AUG23-2/4

PC589249 —UN—09AUG23

1. Въведете страничното изместване в полето за въвеждане (A).
2. Въведете височината в полето за въвеждане (B).

Измествания на GPS приемника на прикачното приспособление

A—Поле за въвеждане на страничното изместване
B—Поле за въвеждане на височината

Machine GPS Receiver Offsets

Serial Number: 12345

Machine Dimensions

GPS Offsets

Lateral Offset:
1 0.0 (A) Center (in)

Height:
2 0.0 (B) (in)

NOTE: Offsets configured here, on receiver VT, and John Deere Display should match.

Return

Измествания на GPS приемника на машината

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693513794137 -11-31AUG23-3/4

PC29135 —UN—26MAY23

1. Въведете страничното изместване в полето за въвеждане (A).

ЗАБЕЛЕЖКА: Изместването на линията е хоризонталното разстояние между мястото, където се разпределя продуктът, и приемника. Положителната стойност означава по-близо до трактора, а отрицателната по-далече от трактора.

2. Въведете линейното изместване в полето за въвеждане (B).
3. Въведете височината в полето за въвеждане (C).

A—Поле за въвеждане на страничното изместване
B—Поле за въвеждане на линейното изместване

C—Поле за въвеждане на височината

Измествания на GPS приемника на прикачното приспособление

zb48j1t,1693513794137 -11-31AUG23-4/4

PC29136 —UN—26MAY23

Серийни портове

Изберете екранен клавиш "Настройка на контролера" > раздел "Профил" > бутон "редактиране на серийните портове" > бутон "Редактиране на Сериен порт 1 или 2".

1. Изберете скорост на предаване на данни в бодове от отварящото се меню (A).
2. Изберете устройството, което използва серийния порт от отварящото се меню (B).
3. За да активирате предаване на съобщение от Националната асоциация по морска електроника (NMEA), изберете квадратчето за отмятане (C).
 - a. Изберете типа на съобщението на NMEA от изскачащото меню (D).
 - GGA
 - GGA, GSA
 - GGA, GSA, VTG
 - GGA, GSA, RMC
 - NMEA Всички
 - b. Изберете скорост на предаване на данни в бодове на NMEA от отварящото се меню (E).

Сериен порт 1

A—Отварящо се меню "Скорост на предаване на данни в бодове"
B—Използвано от отварящото се меню
C—Квадратче за отметка "Активиране на NMEA"

D—Отварящо се меню "Тип на NMEA съобщението"
E—Отварящо се меню "Скорост на NMEA"

zb48j1t,1693513956052 -11-31AUG23-1/1

PC29137 —UN—26MAY23

Настройка на работна страница

След като бъде настроен профил на контролер на приложението, може да бъде конфигурирана работна страница, за да се показват информация за контролера на приложението и неговите функции.

За да създадете работна страница, използвайте приложението "Диспечер на разположението" и изберете "Модул на контролер на приложение".

(За създаването на работни страници вижте "Ръководството за оператора на дисплея".)

RW00482,00007A2 -11-24JUN19-1/1

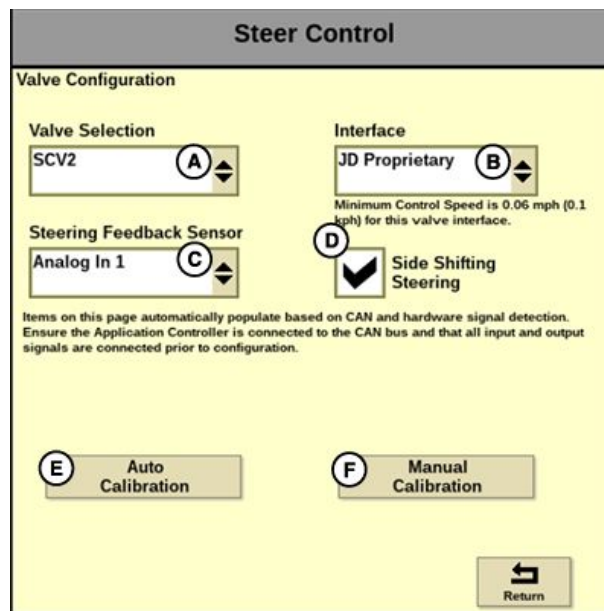
Управление на кормилната система—Активно водене на прикачното приспособление

Изберете екранен клавиш "Активно водене на прикачното приспособление", раздел "Настройка" и след това бутон "Редактиране на управлението на кормилната система".

Изскачащите менюта (A—C) се попълват автоматично на базата на откриване на сигнали от CAN и хардуера. Преди конфигурирането се уверете, че контролерът на приложението е свързан към CAN шината и са свързани всички входни и изходни сигнали. Датчикът за обратна връзка на кормилното управление се регистрира автоматично, когато на изходите 1 или 2 за аналогов сигнал се открие напрежение между 0,1 и 4,9 V.

1. Уверете се в правилността на избора на клапана.
2. Уверете се, че е нормален датчикът за обратна връзка на кормилното управление.
3. Уверете се, че интерфейсите е правилни.

- Външен превключващ управляващ клапан (ПУК) и ключ на външния ПУК
 - Съвместим с трактори, които не са от John Deere, със серия 60 и по-стари, с 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10, 7X20 и трактори с малка рама 7X30.
- По-стари на John Deere
 - Съвместим с тракторите 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10 и 9X20.
 - Използва само ПУК 1 или 3.
 - Изисква кабелен сноп на контролера на приложението UCC2, свързан към допълнителния куплунг в задната част на кабината на трактора.
- Собствен ПУК на John Deere
 - Съвместим с трактори 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R Final Tier 4 (FT4), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT и 9RX.
 - Може да се използва всеки ПУК.
 - Не свързвайте контролера на приложението UCC2 към допълнителния куплунг в задната част на кабината на трактора.
 - Ако ПУК е съпоставен с джойстик, той не може да се управлява чрез JD Prop контрол.
- ISO ПУК
 - Съвместим с тракторите 6R, 6M (при оборудване с електронни ПУК, като опция), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT и 9RX.
 - Може да се използва всеки ПУК.
 - Не свързвайте контролера на приложението UCC2 към допълнителния куплунг в задната част на кабината на трактора.



Управление на кормилната система

- | | |
|---|--|
| A—Падащо меню "Избор на клапан" | D—Квадратче за отметка "Странично изместване на кормилното управление" |
| B—Падащо меню "Датчик за обратна връзка на кормилното управление" | E—Бутон "Автоматично калибриране" |
| C—Падащо меню "Интерфейс" | F—Бутон "Ръчно калибриране" |

- JD Smart Implement Valve (интелигентен клапан на прикачното приспособление)
 - Ако използвате JD Smart Implement Valve Interface (интерфейса за интелигентния клапан за прикачното приспособление), датчикът за избор на клапан и обратна връзка за кормилното управление ще бъдат автоматично оцветени в сиво. Когато е избран JD Smart Implement Valve Interface, датчикът за избор на клапан и обратна връзка за кормилното управление се попълват автоматично.
4. За да активирате механизма за странично изместване, поставете отметка в квадратчето на "Странично изместване на кормилното управление" (D).
 5. Изберете бутона "Автоматично калибриране" (E) или бутона "Ръчно калибриране" (F) и извършете калибриране на кормилното управление.

(За повече информация относно автоматичната и ръчната калибровка вижте "Калибровка на кормилното управление".)

zb48j1t,1693514044885 -11-31AUG23-1/1

PC29138—JUN—26MAY23

Калибровки на кормилното управление—Активно водене на прикачното приспособление

ВНИМАНИЕ: За да предотвратите сериозно нараняване, не допускайте хора в зоната около оборудването. Процедурата изисква движение на машината напред. Прикачното приспособление се движи при калибрирането. Преди да извършите калибрирането, прочетете и следвайте раздела "Безопасна работа със системите за автоматизация на прикачното приспособление".

ЗАБЕЛЕЖКА: Праговите стойности са уникални за всеки превключваем управляващ клапан (ПУК) вследствие на нормалните производствени допуски. Фината настройка на праговите стойности до най-ниската стойност, която генерира промяна на напрежението на датчика, спомага за оптимални работни характеристики. Сигналят на датчика за обратна връзка трябва да има най-малко 1 V разлика между напреженията в максимални ляво и дясно положение.

Калибровките на кормилното управление се използват за калибриране на "Контролер на приложението USS2" с цел определяне на минималната необходима стойност на сигнала от блока за управление на хидравликата, преди кормилният механизъм да започне да се движи. Без калибриране на кормилното управление кормилният механизъм се движи значително по-бързо в едната посока, не завива достатъчно, завива повече от необходимото или не работи съгласно очакванията, поради ограничения на хидравличната система. Тези проблеми създават трудности на блока за управление да поддържа грешката на отклонение от следата на нула.

ЗАБЕЛЕЖКА: Важно е датчикът за ъгъл на колелата да се движи едновременно с хидравличния цилиндър, който предизвиква движението в механизма на кормилното управление.

Извършете калибриране, ако:

- Е създаден нов профил.
- Стойностите на разгъването и прибирането са зададени на 5 или 250 (фабрични стойности по подразбиране).
- Стойностите са копирани от друга машина.
- Има промени на маршрута на хидравличния маркуч между отделните ПУК.
- На машината или на прикачното приспособление са направени ремонти на хидравлични компоненти.
- Изравнителният клапан е регулиран.

- Дебитът на хидравличната система е регулиран.

ЗАБЕЛЕЖКА: Уверете се, че хидравличното масло е достигнало работната си температура, преди да извършвате калибриране.

Ред на операциите за фина настройка на активното водене на прикачното приспособление

1. Извършете автоматично калибриране на кормилната уредба. Ако автоматичното калибриране на кормилното управление е неуспешно, преминете към ръчно калибриране на кормилното управление.

2. Уверете се, че напреженията са на правилното място и праговите стойности са правилни.

3. Проверете командата за позицията на датчика за ъгъла на колелата (WAS).

ЗАБЕЛЕЖКА: Ако някой от горните елементи е неправилен, нищо няма да функционира правилно.

4. Преминете към Следене и натрупани чувствителности в зависимост от поведението на машината. Например, ако машината достигне линията и я превиши, регулирайте чувствителността на следене по подходящ начин (намалете стойността). Ако натрупаната чувствителност е твърде висока, тя засяга чувствителността на следенето.

Автоматично калибриране на кормилната уредба

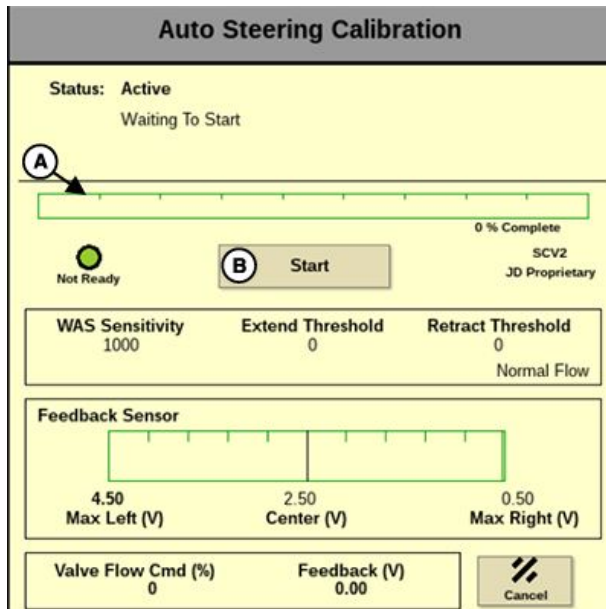
Изберете екранен клавиш "Активно водене на прикачното приспособление" > раздел "Калибровки" > бутон "Автоматично калибриране".

Автоматичното калибриране е направлявано калибриране, което води оператора през процеса на калибриране, за да се определи граничното ниво на клапана, полярността на хидравличния маркуч и чувствителността на ъгъла на колелата. Автоматичното калибриране работи с повечето механизми за кормилно управление на прикачни приспособления. Лента за напредъка (A) показва напредъка на калибрирането на кормилното управление.

1. Установете избрания ПУК в режим на автоматично управление.
2. Карайте машината напред с по-висока скорост от 0,7 km/h (0,45 mph) и задействайте AutoTrac.

(Вижте "Ръководство за оператора на машината" за информация за изискванията за скорост на SCV)

3. Натиснете бутона "Старт" (B).



Автоматично калибриране на кормилното управление

A—Лента за напредъка

B—Бутон "Старт"

zb48j1t,1693514109289 -11-07AUG25-2/9

- Преместете ръчно задвижващия механизъм на кормилното управление в централно положение, след това изберете "Задаване на центъра".

PC29143 —UN—26MAY23

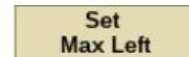


Бутон "Задаване на центъра"

zb48j1t,1693514109289 -11-07AUG25-3/9

- Преместете ръчно задвижващия механизъм на кормилното управление докрай наляво, след това изберете "Задаване на крайно ляво".

PC29142 —UN—26MAY23



Бутон "Задаване на крайно ляво"

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693514109289 -11-07AUG25-4/9

- Преместете ръчно задвижващия механизъм на кормилното управление до край надясно, след това изберете "Задаване на крайно дясно".

PC29144 —UN—26MAY23

Set
Max Right

Бутон "Задаване на крайно дясно"

- Продължете да карате напред и оставете калибрирането на кормилното управление да завърши. Ако автоматичното калибриране е неуспешно, извършете ръчно калибриране.

Ръчно калибриране на кормилното управление

Когато извършвате ръчно калибриране на кормилното управление, чувствителностите за следене натрупани и датчик за ъгъла на колелата (WAS) трябва да се настроят ръчно. (Вижте Чувствителност на кормилното управление – Активно водене на прикачното приспособление за повече подробности относно това как да регулирате тези чувствителности.)

Изберете екранен клавиш "Активно водене на прикачното приспособление" > раздел "Калибровки" > бутон "Ръчно калибриране".

- Установете избрания ПУК в режим на автоматично управление.
- Установете ПУК в положение на задържане на удължаването, а не в плаващо положение.
- Карайте машината напред със скорост, по-висока от 0,7 km/h (0,45 mph). Не активирайте AutoTrac.

(Вижте "Ръководство за оператора на машината" за информация за изискванията за скорост на SCV)

zb48j1t,1693514109289 -11-07AUG25-5/9

- Преместете ръчно задвижващия механизъм на кормилното управление в централно положение, след това изберете "Задаване на средата" (A).

ЗАБЕЛЕЖКА: При някои прикачни приспособления може да се окаже необходимо пълно прибиране на датчика, за да се увеличи диапазонът на движението на разгъването.

- Изберете бутона "Тест на разгъването" (B).

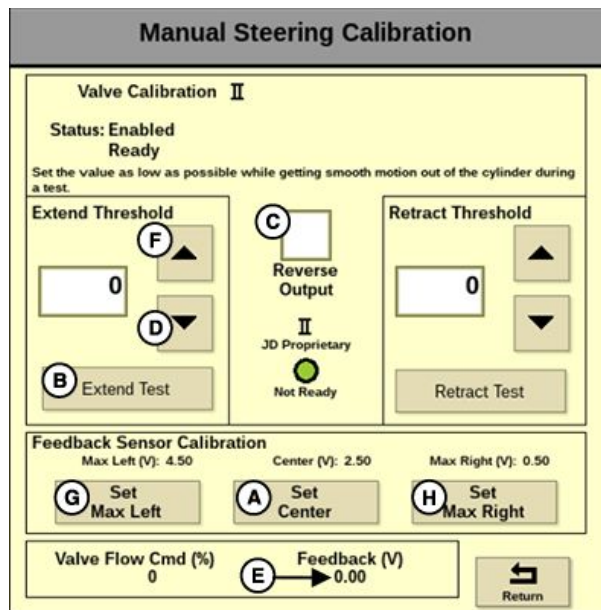
ЗАБЕЛЕЖКА: Посоките ляво и дясно се базират на гледната точка на оператора, който седи в кабината и гледа напред. Ако прикачното приспособление се движи в обратна на предвидената посока, тогава изберете квадратчето за отметка "Обратен изход" (C).

- Натискайте бутона за намаляване (D), докато напрежението на обратната връзка (E) спре да се променя.

- Натискайте бутона за увеличаване (F), докато стойността на напрежението на датчика започне да се променя възможно най-бавно, като същевременно се поддържа непрекъснато движение.

ЗАБЕЛЕЖКА: За по-фини настройки след 10-те стъпки, щракнете върху цифровото поле и въведете ръчно стойностите. Това осигурява най-плавната работа на цилиндрите.

ЗАБЕЛЕЖКА: Ако цилиндърът на кормилното управление на прикачното приспособление достигне максималния или минималния си ход по време на теста, променете мястото на цилиндъра.



Ръчно калибриране на кормилното управление

- | | |
|--|------------------------------------|
| A—Бутон "Задаване на центъра" | E—Напрежение за обратна връзка |
| B—Бутон "Тест на разгъването" | F—Бутон за увеличаване |
| C—Квадратче за отметка "Обратен изход" | G—Бутон "Задаване на крайно ляво" |
| D—Бутон за намаляване | H—Бутон "Задаване на крайно дясно" |

- Изпънете напълно кормилния цилиндър и изберете съответната максимална позиция. Ако е напълно разгънат наляво, изберете "Задаване на макс. ляво" (G) или ако е напълно разширен надясно, изберете "Задаване на макс. дясно" (H).

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693514109289 -11-07AUG25-6/9

PC29139 —UN—06JUN23

9. Изберете бутона "Спиране на теста".

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Бутон "Спиране на теста "

zb48j1t,1693514109289 -11-07AUG25-7/9

10. Изберете бутона "Тест на прибирането" (A).

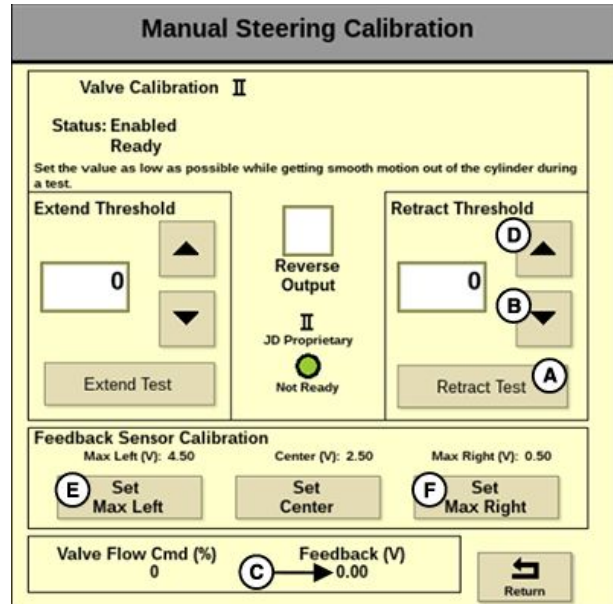
11. Натискайте бутона за намаляване (B), докато напрежението на обратната връзка (C) спре да се променя.

12. Натискайте бутона за увеличаване (D), докато стойността на напрежението на датчика започне да се променя възможно най-бавно, като същевременно се поддържа непрекъснато движение.

ЗАБЕЛЕЖКА: За по-фини настройки след 10-те стъпки, щракнете върху цифровото поле и въведете ръчно стойностите. Това осигурява най-плавната работа на цилиндрите.

ЗАБЕЛЕЖКА: Ако цилиндърът на кормилното управление на прикачното приспособление достигне максималния или минималния си ход по време на теста, променете мястото на цилиндъра.

13. Приберете напълно кормилния цилиндър и изберете съответната максимална позиция. Ако е напълно прибран наляво, изберете "Задаване на максимално ляво" (E) или ако е напълно прибрано надясно, изберете "Задаване на максимално дясно" (F).



Ръчно калибриране на кормилното управление

A—Бутон "Тест на прибирането"
B—Бутон за намаляване
C—Напрежение за обратна връзка

D—Бутон за увеличаване
E—Бутон "Задаване на крайно ляво"
F—Бутон "Задаване на крайно дясно"

zb48j1t,1693514109289 -11-07AUG25-8/9

14. Изберете бутона "Спиране на теста".

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Бутон "Спиране на теста "

zb48j1t,1693514109289 -11-07AUG25-9/9

Чувствителност на кормилното управление — Active Implement Guidance™ (активно водене на прикачното приспособление)

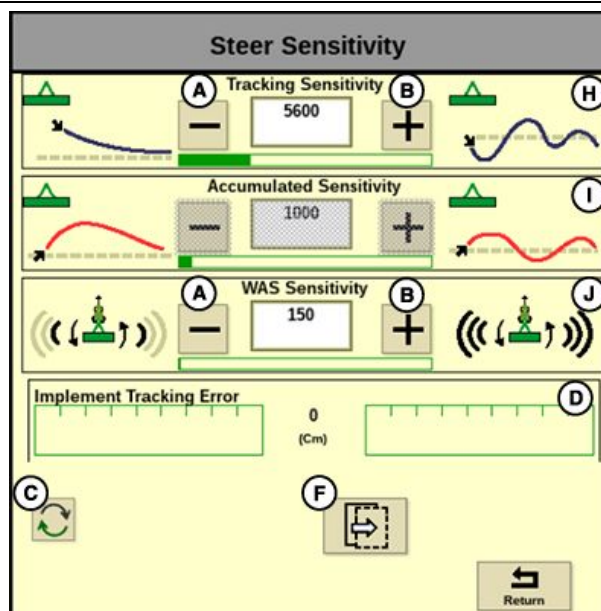
Изберете екранен клавиш "Активно водене на прикачното приспособление" > раздел "Калибровки" > бутон "Чувствителност на кормилното управление".

За да коригирате настройките на чувствителността на кормилното управление, избирайте бутона за намаляване (A) или за увеличаване (B). Проверете дали регулировките намаляват грешката при всяко следващо минаване. За да видите грешките, изберете превключващия бутон (C), за да превключвате между "Грешка при следенето на прикачното приспособление" (D) и "95% управление на работните характеристики" (E). Колкото по-малко са грешките, толкова по-добри са работните характеристики. Използвайте бутона за следваща страница (F) и бутона за предишна страница (G), за да сменят страниците.

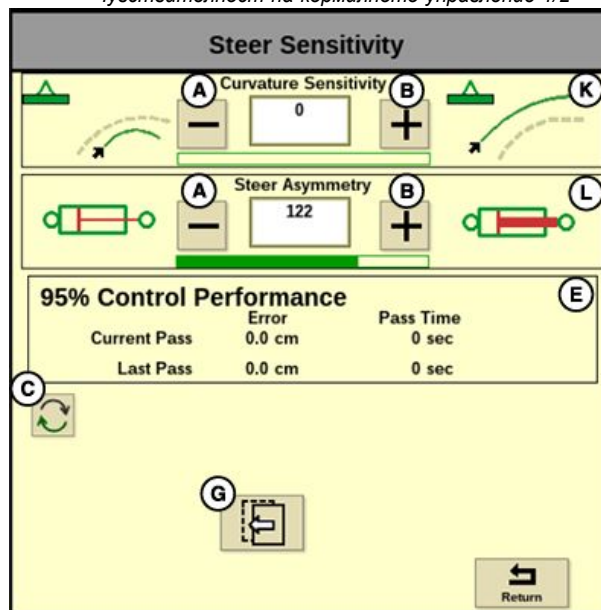
Чувствителност на следене (H) – Чувствителността на следене указва колко бързо машината достига до линията. Ако не достига линията достатъчно бързо, увеличете стойността. Засяга както захващането, така и проследяването. Това е пропорционално усилване, така че размерът на зададената позиция на задвижващия механизъм за дадена странична грешка е право пропорционален. Например, ако стойността на чувствителността на следене е 100 и има грешка при изместване от следата 10 инча (25 cm), системата подава команда за промяна 10% на позицията на задвижващия механизъм. Ако стойността се увеличи на 1000, тя подава команда за промяна 100% на позицията на задвижващия механизъм. Това е усилването, което обикновено влияе върху агресивността, с която прикачното приспособление коригира страничната грешка.

Натрупана чувствителност (I) — влияе върху качеството на процеса на засичане на линията и върху точността на движение по линията. Определя колко бързо реагира системата на грешки при изместване от линията по хълмове и наклони. Увеличаването на настройката повишава скоростта на реакция при условия на изместване от следата. Натрупаната чувствителност е приблизително 10—15% от чувствителността на следене. Когато се избере странично изместване, натрупаната чувствителност се деактивира.

Чувствителност на датчика за ъгъл на колелата (WAS) (J) — влияе върху големината на командата за дебит за дадена грешка в позицията на задвижващия механизъм. Регулиране на стойността чрез стъпков тест. Регулирайте фино чувствителността на WAS, докато задвижващият механизъм започне да управлява посоката агресивно с малко пререгулиране и без трептене в установено състояние. По-малките цилиндри имат по-малка стойност, а по-големите цилиндри имат по-голяма стойност. За да прецизирате



Чувствителност на кормилното управление 1/2



Чувствителност на кормилното управление 2/2

- A—Бутон за намаляване
- B—Бутон за увеличаване
- C—Бутон за превключване
- D—Грешка при следенето на прикачното приспособление
- E—95% управление на работните характеристики
- F—Бутон "Следваща страница"

- G—Бутон "Предишна страница"
- H—Чувствителност на следене
- I—Натрупана чувствителност
- J—Чувствителност на WAS
- K—Чувствителност на реакцията на крива
- L—Асиметрия на кормилната система

чувствителността на датчика за ъгъл на колелата, преминете към Диагностични тестове.

Команда за позици: Започнете с тази команда. Когато бъде изпълнена, машината ще бъде насочена в определена позиция. За да регулирате чувствителността на датчика за ъгъла на колелата, изберете позиция и оставете машината да се придвижи към нея, след това променете чувствителността, докато постигнете желаната скорост с минимално надвишаване. Препоръчително е да започнете със стъпки от 25. По време на този тест машината трябва да е в движение. За повече информация вижте Команда за позиция – Активно водене на прикачното приспособление в раздел Отстраняване на неизправности.

Команда за дебит: Този тест проверява дали можете да постигнете определен процент дебит и определя дали той може да се движи в определена посока, надясно или наляво с определена скорост. Ако подозирате, че селективният управляващ клапан (SCV) не работи с пълен капацитет, препоръчително е първо да извършите този тест. За повече информация вижте Команда за дебит – Активно водене на прикачното приспособление в раздел Отстраняване на неизправности.

Колебание на честотата: Това рядко е необходимо. Той показва, че ще се колебае напред и назад с определена честота. За повече информация вижте Колебание на честота – Активно водене на прикачното приспособление в раздел Отстраняване на неизправности.

Реакция на стъпка: Това рядко е необходимо. Това включва увеличаване на командите за дебит.

За повече информация вижте Реакция за стъпка – Активно водене на прикачното приспособление в раздел Отстраняване на неизправности.

ЗАБЕЛЕЖКА: Оставете системата да работи напълно, след като е удовлетворена от отговора. Ако желаните резултати не са получени, преминете към Чувствителност на следене и след това натрупана чувствителност.

Чувствителност към кривината (К) – Определя размера на коригиращото движение на колелата за задържане на прикачното приспособление върху извита следа. Увеличете стойността, ако прикачното приспособление се мести навън по отношение кривите и я намалете, ако прикачното приспособление се мести навътре по отношение кривите.

ЗАБЕЛЕЖКА: Когато се движите от страничен наклон назад до равна повърхност, чувствителността все още ще е налице и ще трябва да се регулира отново.

Асиметрия на кормилното управление (L) – Автоматичното калибриране на кормилното управление автоматично задава тази стойност. Променяйте стойността, докато разгъването и прибирането започнат да се извършват с една и съща скорост. Увеличете стойността, когато разгъването е по-бързо от прибирането. Намалете стойността, когато прибирането е по-бързо от разгъването. Диапазонът е 50—150. Стойност 100 означава, че няма разлика между разгъването и прибирането.

zb48j1t,1693514411961 -11-10AUG25-2/2

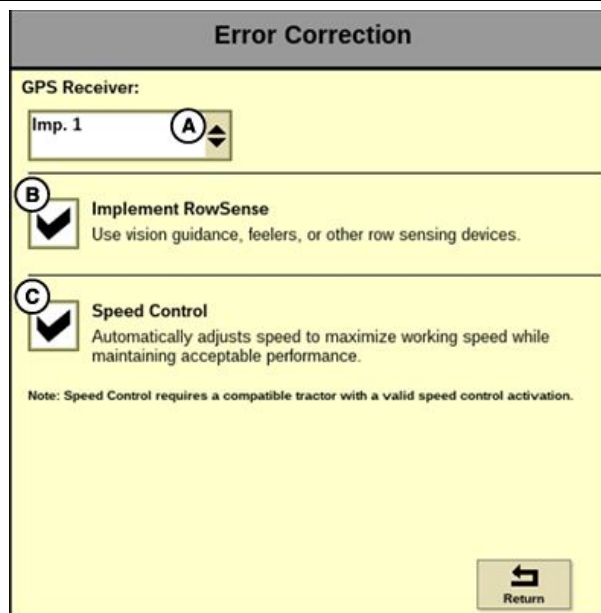
Коригиране на грешки—John Deere Active Implement Guidance™

Изберете екранен клавиш "Активно водене на прикачното приспособление" > раздел "Настройка" > бутон "Редактиране на коригиране на грешки".

GPS приемникът извършва автоматично попълване на базата на откритите CAN устройство и физически връзки. Ако е монтиран повече от един GPS приемник на прикачно приспособление, погрижете се да бъде избран правилният. Погрижете се GPS приемникът с най-малък серийен номер да бъде на прикачното приспособление, което се намира най-отпред, а този с най-малък серийен номер да бъде на най-задното прикачно приспособление.

1. Изберете "GPS приемник" от изскачащото меню (A).
2. Ако е необходимо, изберете квадратчетата за отметка за:
 - RowSense на прикачното приспособление (B) – използвайте визуално водене, осезатели или други устройства за откриване на редовете.
 - Управление на скоростта (C) – регулира автоматично скоростта за увеличаване до максимум на работната скорост при поддържане на приемливи работни характеристики.

ЗАБЕЛЕЖКА: "Управление на скоростта" изисква съвместим трактор с активация на валидно управление на скоростта.



Коригиране на грешки

A—Падащо меню "GPS приемник"
B—Квадратче за отметка на RowSense на прикачното приспособление

C—Квадратче за отметка "Управление на скоростта"

zb48j1t,1693514184172 -11-31AUG23-1/1

PC29146—UN—26MAY23

Управление на скоростта—John Deere Active Implement Guidance™

Изберете екранен клавиш "Активно водене на прикачното приспособление" > раздел "Калибровки" > бутон "Управление на скоростта".

"Управление на скоростта" осигурява възможност за автоматично управление на скоростта на машината, за оптимизиране на работните скорости на базата на работните характеристики на Активното водене на прикачното приспособление. Ако работните характеристики се влошат в следствие на условията на полето, машината намалява автоматично скоростта си, докато работните характеристики се подобрят до заложеното от оператора гранично ниво. Скоростта на машината варира между максималната и минималната грешка при следенето.

Регулирайте грешката при следенето съгласно предпочитанията на оператора. Ако характеристиките на следене се влошат до максималното ниво на грешката при следене, машината получава команда за конфигурираната от оператора минимална скорост на движение. Алтернативно, когато характеристиките на следене са по-добри от минималната грешка при следене, машината получава команда за конфигурираната от оператора максимална скорост на движение.

1. Въведете максималната скорост на машината в полето за въвеждане (A).
2. Въведете минималната скорост на машината в полето за въвеждане (B).
3. Въведете ускорението на машината в полето за въвеждане (C).
4. Въведете намаляването на скоростта на машината в полето за въвеждане (D).

Управление на скоростта

- | | |
|---|--|
| A—Поле за въвеждане на максималната скорост на машината | D—Поле за въвеждане на намаляването на скоростта на машината |
| B—Поле за въвеждане на минималната скорост на машината | E—Поле за въвеждане на максималната грешка при следенето |
| C—Поле за въвеждане на ускорението на машината | F—Поле за въвеждане на минималната грешка при следенето |
5. Въведете максималната грешка при следенето в полето за въвеждане (E).
 6. Въведете минималната грешка при следенето в полето за въвеждане (F).

zb48j1t,1693514214305 -11-31AUG23-1/1

PC29147 —UN—26MAY23

Настройки на RowSense™ — активно водене на прикачното приспособление (Active Implement Guidance™)

Изберете екранен клавиш "Активно водене на прикачното приспособление" (Active Implement Guidance™) > раздел "Калибровки" > бутон RowSense.

RowSense™ на прикачното приспособление изисква монтиран на прикачното приспособление и конфигуриран правилно съвместим датчик на RowSense™.

1. Въведете минималната достоверност в полето за въвеждане (A). Препоръчаната начална стойност е 80% или по-висока. Достоверността е мярка за това, колко са достоверни предоставяните от датчика стойности.

- 0% = Липсват данни
- 100% = Близко до идеалната оценка на грешките

Колкото по-ниско е минималното ниво на достоверност, толкова по-дълго се използва датчикът на RowSense™, преди системата да превключи на GPS.

2. Въведете граничния праг на автоматично задействане в полето за въвеждане (B). Това е прагът, при който Активното водене на прикачното приспособление (Active Implement Guidance™) превключва автоматично GPS към локалния източник на грешка (RowSense™), когато е валиден.

RowSense Settings	
Primary Sensor	Secondary Sensor
N/A	N/A
0	0
(in)	(in)
0	0
(deg)	(deg)
0.0	0.0
(dpm)	(dpm)
0 %	0 %
--	--
☐	☐
Minimum Confidence	Auto Promote Threshold
A 90 %	B 4 (in)
0% = No Data, 100% = Near Perfect Error Estimation	This is the threshold where AIG will automatically switch to Local Error Source, when valid.
Return	

Настройки на RowSense

A—Поле за въвеждане на "Минимална достоверност"

B—Граничен праг на автоматично задействане

PC26408 —UN—18OCT18

zb48j1t,1693514239538 -11-31AUG23-1/1

Опции за автоматизация – активно водене на прикачното приспособление (Active Implement Guidance™)

Изберете екранен клавиш "Активно водене на прикачното приспособление", след това раздел "Настройка", след това бутон "Опции за автоматизация".

1. Изберете "Поведение на превключвателя за възобновяване" от отварящото се меню (A). Поведението на ключа за възобновяване позволява на оператора да направи избор на поведение на синхронизация между AutoTrac и автоматизация на клапана на Active Implement Guidance™.

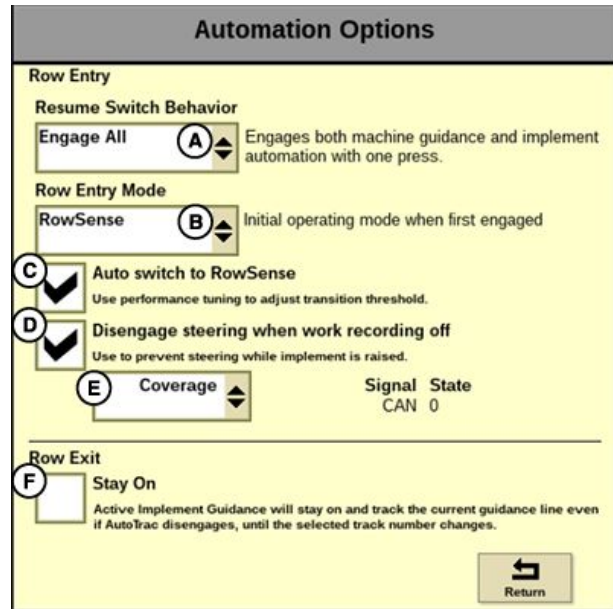
- Независимо – активира воденето на прикачното приспособление, когато SCV бъде установен ръчно във фиксирано предно положение.
- Включване на всички – включва воденето на машината и това на прикачното приспособление, когато превключвателят за възобновяване на AutoTrac™ е натиснат и SCV за воденето на прикачното приспособление е във фиксирано положение.

2. Изберете режим на влизане в ред от падащото меню (B). Режим на влизане в ред е началният режим на работа при първо включване.

- GPS – когато бъде натиснат превключвателят за възобновяване на AutoTrac™, системата започва водене само от GPS. Когато бутонът за възстановяване на AutoTrac се натисне втори път, системата ще използва водене от AutoTrac Vision или RowSense, когато е възможно. Когато не се открие култура или не може да бъде постигнато водене от AutoTrac™ Vision, системата автоматично превключва към водене само от GPS. Използвайте режима с GPS, само когато редовете са засети с помощта на GPS.
- RowSense — когато се натисне превключвателят за възобновяване на AutoTrac, системата автоматично превключва на AutoTrac Vision или RowSense, когато бъде открита култура. Системата се превключва на водене само от GPS, винаги когато не е регистрирана култура. Използвайте режима RowSense™, ако по време на засяването не е използвано водене от GPS или ако редовете не са прави.

3. За да се превключва системата автоматично към RowSense на прикачното приспособление, когато критериите са изпълнени, изберете квадратчето за отметка "Автоматично превключване към RowSense™" (C). Задайте критериите в настройките на RowSense.

ЗАБЕЛЕЖКА: На дисплеите от 4-то поколение се препоръчва да се избере квадратчето за



Опции за автоматизация

- | | |
|--|---|
| A—Падащо меню "Поведение на превключвателя за възобновяване" | D—Квадратче за отметка "Деактивиране на кормилното управление при изключен запис на работата" |
| B—Падащо меню "Режим на влизане в ред" | E—Падащо меню за въвеждане на цифри |
| C—Автоматично превключване към квадратчето за отметка RowSense | F—Квадратче за отметка "Оставане във включено състояние" |

отметка (D) "Деактивиране на кормилното управление при изключен запис на работата", ако се използва "Автоматизация на завиването с AutoTrac™" с активно водене на прикачното приспособление (Active Implement Guidance).

4. За да предотвратите кормилно управление, когато прикачното приспособление е повдигнато, или за да центрирате прикачното приспособление, когато то е повдигнато, изберете квадратчето за отметка "Деактивиране на кормилното управление при изключен запис на работата" (D). Кормилното управление може да се включи автоматично от датчик за височина, ако е свързан към цифровия вход (E).
5. За да поддържате включено активното водене на прикачното приспособление (Active Implement Guidance™) и да продължите със следенето на текущата линия за водене, дори ако се изключи AutoTrac, изберете квадратчето за отметка "Оставане във включено състояние" (F). Следенето продължава до завършване на текущия номер на следа.

zb48j1t,1693514275430 -11-31AUG23-1/1

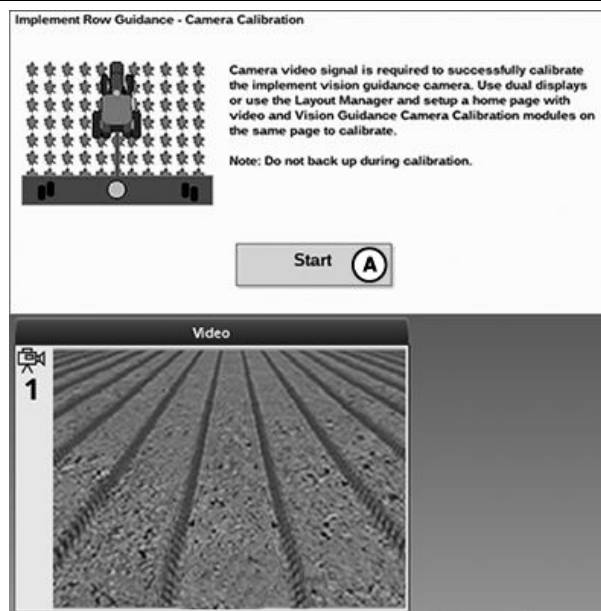
PC29148—UN—08JUN23

Калибриране на камерата за визуално водене — активно водене на прикачното приспособление (Active Implement Guidance™)

Изберете екранен клавиш "Активно водене на прикачното приспособление" > раздел "Калибровки" > бутон "Калибриране на камерата за визуално насочване".

Визуалното насочване е средство, което разширява възможностите на активното водене на прикачното приспособление. Монтирана на прикачното приспособление камера за визуално насочване, търси разлики в цвета между културата и земната повърхност, за да определи местоположението на редовете с култура. Сигналите, осигурени от камерата Vision, се съчетават със сигналите от съществуващия датчик, за да помогнат за следването на редовете от прикачното приспособление. Когато няма постъпващ от камерата Vision сигнал (например при пресичане на канал), тогава нормалното водене от глобалната система за позициониране (GPS) държи прикачното приспособление на линията за водене.

За успешното калибриране на камерата за визуално насочване на прикачното приспособление е необходим видеосигнал от камерата. Използвайте два дисплея или приложението "Диспечер на разположението" за да създадете начална страница с модули за калибриране на видеото и камерата за визуално насочване на същата страница за калибриране.



Калибриране на камерата за визуално насочване

A—Бутон "Старт"

ЗАБЕЛЕЖКА: Не извършвайте архивиране по време на калибрирането.

1. Натиснете бутона "Старт" (A).

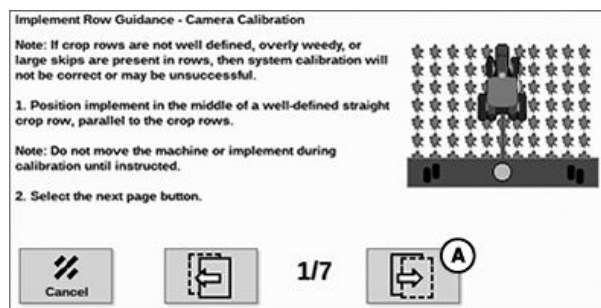
zb48j1t,1693514331294 -11-31AUG23-1/6

ЗАБЕЛЕЖКА: Ако редовете с култура не са добре обособени, покрити са от плевели или в редовете има големи пропуски, калибрирането на системата няма да бъде коректно или може да е неуспешно.

2. Разположете прикачното приспособление в работна позиция, паралелно на редовете с култура, в средата на добре оформен прав ред с култура.

ЗАБЕЛЕЖКА: Не местете машината или прикачното приспособление по време на калибрирането, докато не получите указание за това.

3. Изберете бутона "Следваща страница" (A).



Калибриране на камерата за визуално насочване

A—Бутон "Следваща страница"

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693514331294 -11-31AUG23-2/6

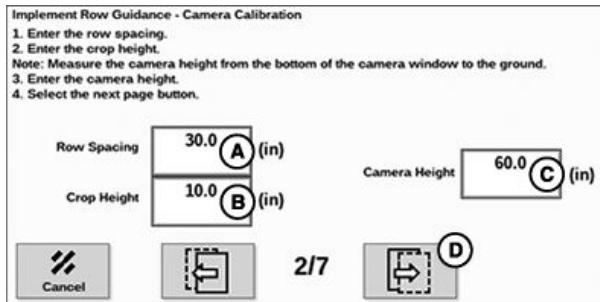
4. Въведете междуредовото разстояние в полето за въвеждане (A).

5. Въведете височината в полето за въвеждане (B).

ЗАБЕЛЕЖКА: Когато прикачното приспособление е в работна позиция, измерете височината на камерата от долния край на прозореца на камерата до земята.

6. Въведете височината на камерата в полето за въвеждане (C).

7. Изберете бутона "Следваща страница" (D).



Калибриране на камерата за визуално насочване

A—Поле за въвеждане на междуредовото разстояние
B—Поле за въвеждане на височината на културата

C—Поле за въвеждане на височина на камерата
D—Бутон "Следваща страница"

zb48j1t,1693514331294 -11-31AUG23-3/6

8. Преместете линия 1 (A) и линия 2 (B), така че бялото поле да застане върху центъра на два реда с култура (C).

- a. Изберете линия от отварящото се меню (D).

- b. Изберете бутоните (E—G) и центрирайте линията върху двата реда с култура.

- c. Повтаряйте стъпките за линия 1 и 2, докато бялото поле се центрира върху редовете с култура.

9. Изберете бутона "Следваща страница" (H).

A—Ред 1

B—Ред 2

C—Центриране на два реда с култура

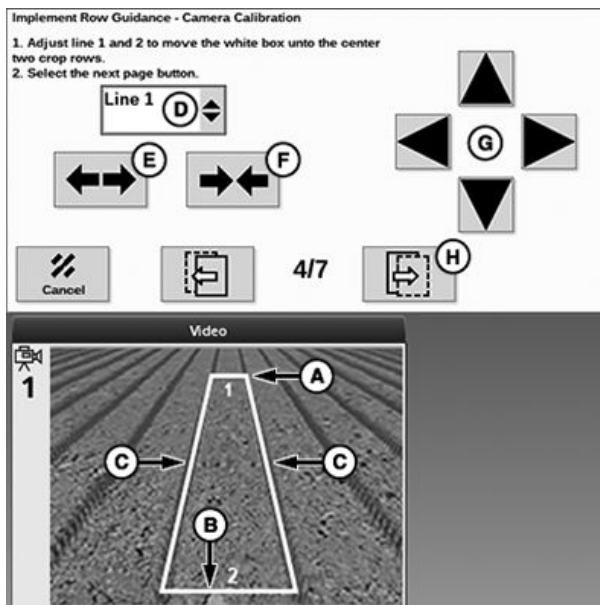
D—Падащо меню "Избор на линия"

E—Бутон "Разширяване на линия"

F—Бутон "Стесняване на линия"

G—Бутони за посока

H—Бутон "Следваща страница"

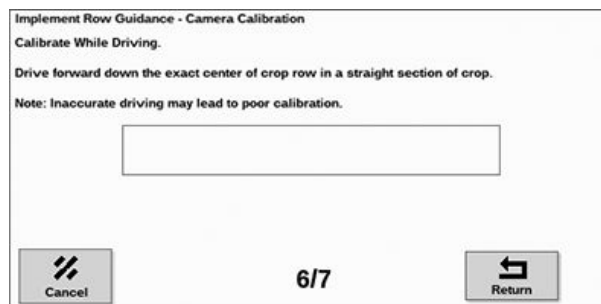


Калибриране на камерата за визуално насочване

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693514331294 -11-31AUG23-4/6

10. Щом се покаже страницата "Калибриране по време на шофиране", карайте напред, докато достигнете центъра на реда с култура в прав участък на културата.



Калибриране на камерата за визуално насочване—Калибриране по време на шофиране

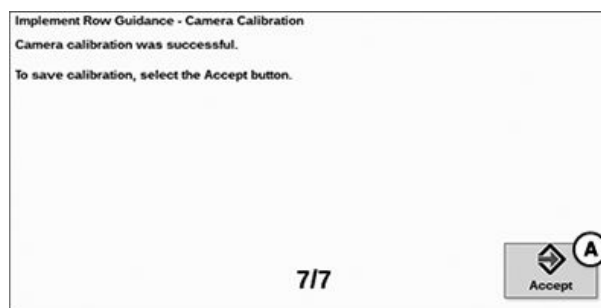
zb48j1t,1693514331294 -11-31AUG23-5/6

PC26501—UN—08NOV18

11. За запаметяване на калибрирането изберете бутона "Приемане" (A).

ЗАБЕЛЕЖКА: Ако калибрирането е неуспешно, тогава разположете прикачното приспособление паралелно на редовете с култура, в средата на добре оформен прав ред с култура. Погрижете се да има достатъчно пространство за калибриране и повторете процеса на калибриране.

A—Бутон "Приемане"



Калибриране на камерата за визуално насочване

zb48j1t,1693514331294 -11-31AUG23-6/6

PC26502—UN—09NOV18

Следене на прикачното приспособление — Активно водене на прикачното приспособление

Изберете екранен клавиш "Активно водене на прикачното приспособление" > раздел "Настройка" > бутон "Редактиране на следенето на прикачното приспособление".

1. За независимо изместване на линията на водене на прикачното приспособление от линията на водене на AutoTrac, изберете квадратчето за отметка "Активиране на независимо изместване на линията на прикачното приспособление" (A). Това се използва обикновено с прави следи за приложения с контролирано движение, когато се поставят семена между редовете.

- a. Въведете посоката в полето за въвеждане (B) (0° = север, 90° = изток, 180° = юг, 270° = запад).

ЗАБЕЛЕЖКА: Например, за да изместите следа на север-юг на изток, въведете 90 за посоката.

- b. Въведете разстоянието в полето за въвеждане (C).

2. Въведете стъпките на изместване на локалната грешка в полето за въвеждане (D). Това е размерът, с който се регулира прикачното приспособление при всяко натискане на бутона за изместване.

ЗАБЕЛЕЖКА: Изместване на прикачното приспособление има, само когато за навигация се използва локално водене (визуално водене).

Следене на прикачно приспособление

A—Квадратче за отметка "Активиране на независимо изместване на линията на прикачното приспособление"
B—Поле за въвеждане на посока

C—Поле за въвеждане на разстояние
D—Поле за въвеждане на стъпките на изместване на локалната грешка

Преглед на вградено в трактор John Deere Active Implement Guidance™

⚠ ВНИМАНИЕ: За да избегнете тежки наранявания или смърт, използвайте двупосочен хидравличен цилиндър само на полето и никога по пътищата. Преди да повдигнете прикачното приспособление се уверете, че тегличът и прикачното приспособление са в централно положение. Щом прикачното приспособление е повдигнато или е в транспортен режим, не активирайте плаваща позиция на превключващият управляващ клапан (ПУК).

Вграденото в трактор John Deere Active Implement Guidance™ е хардуерно решение, продавано в някои области, което използва John Deere Active Implement Guidance™. Съвместимостта и функционалността на системата на вграденото в трактор John Deere Active Implement Guidance™ варира в зависимост от местоположението и от конфигурацията на оборудването. За повече информация относно наличието на компоненти, функционалността и

съвместимостта на системата се свържете с вашия дилър на John Deere или с друг доставчик на услуги. Допълнителна информация можете да видите в "Ръководство за съвместимостта" на "Навигатор за продажната стойност".

Вграденото в трактор John Deere Active Implement Guidance™ е решение, за обработка на земята, което използва следните елементи:

- Монтиран на трактора двупосочен хидравличен цилиндър
- *ЗАБЕЛЕЖКА: Монтираният на прикачното приспособление приемник StarFire е опция.*
- Монтиран на трактора приемник StarFire
- Монтирана на прикачното приспособление камера AutoTrac Vision
- Датчик на ъгъла на колелата (WAS), монтиран на долните съединителни звена на трактора

(За повече информация вижте инструкциите за монтиране на вградено в трактор John Deere Active Implement Guidance™.)

zb48j1t,1693514521819 -11-07AUG25-1/1

Настройка на John Deere Active Implement Guidance™ за "Вградено в трактор John Deere Active Implement Guidance™"

При настройването на "Вградено в трактор John Deere Active Implement Guidance™" трябва да се направят следните настройки.

ЗАБЕЛЕЖКА: Когато настройвате дисплея, се препоръчва да използвате едни и същи работна ширина, следи за водене и работна посока за засаждане и обработка на земята.

1. Настройте машината и прикачното приспособление на дисплея. Погрижете се тегличът да бъде подбран за източника на запис на дисплея.

(За повече информация вижте ръководството за оператора на дисплея.)

2. В "Управление на кормилната система" изберете квадратчето за отметка "Странично изместване на кормилното управление" (A).

A—Квадратче за отметка "Странично изместване на кормилното управление"

Управление на кормилната система

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693514521757 -11-31AUG23-1/7

PC29152 —UN—26MAY23

3. В "Коригиране на грешки" изберете квадратчето за отметка "Прикачно приспособление RowSense" (A).

A—Поле за отметка на RowSense на прикачното приспособление

Error Correction

GPS Receiver:
Imp. 1

A ☒ **Implement RowSense**
Use vision guidance, feelers, or other row sensing devices.

☒ **Speed Control**
Automatically adjusts speed to maximize working speed while maintaining acceptable performance.

Note: Speed Control requires a compatible tractor with a valid speed control activation.

Return

Коригиране на грешки

zb48j1t,1693514521757 -11-31AUG23-2/7

PC29153 —UN—26MAY23

4. В "Настройки на RowSense" въведете 80% в полето за въвеждане "Минимална достоверност" (A).
5. Въведете 10 cm в полето за въвеждане "Граничен праг на автоматично задействане" (B).

A—Поле за въвеждане на "Минимална достоверност"

B—Поле за въвеждане на "Граничен праг на автоматично задействане"

RowSense Settings

Source: Vision

Lateral Error: 0 (Cm)

Heading Error: 0 (deg)

Curvature: 0.0 (dpm)

Confidence: 0 %

Source Addr: C6

Is Driving: ☐

Minimum Confidence
A 80 %
0% = No Data, 100% = Near Perfect Error Estimation

Auto Promote Threshold
B 10 (Cm)
This is the threshold where AIG will automatically switch to Local Error Source, when valid.

RowSense Настройка

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693514521757 -11-31AUG23-3/7

PC27853 —UN—15MAY20

6. В "Опции за автоматизиране" изберете "Включване на всички" от падащото меню "Поведение на превключвателя за възобновяване" (A).

ЗАБЕЛЕЖКА: GPS е опция и изисква монтиране на приемник StarFire на прикачното приспособление.

7. Изберете режим на влизане в ред от падащото меню (B).
8. Изберете Auto (автоматично) превключване към квадратчето за отметка RowSense (C).
9. Изберете квадратчето за отметка "Деактивиране на кормилното управление при изключен запис на работата" (D). Тази функция центрира прикачното приспособление при повдигането му.

A—Падащо меню "Поведение на превключвателя за възобновяване"

B—Падащо меню "Режим на влизане в ред"

C—Автоматично превключване към квадратчето за отметка RowSense

D—Квадратче за отметка "Деактивиране на кормилното управление при изключен запис на работата"

Опции за автоматизация

zb48j1t,1693514521757 -11-31AUG23-4/7

10. В "Проследяване на прикачното приспособление" не избирайте квадратчето за отметка "Активиране на независимо изместване на линията на прикачното приспособление" (A).

11. Въведете стъпката на преместване в полето за въвеждане (B). Това е размерът, с който се регулира прикачното приспособление при всяко натискане на бутона за изместване.

A—Квадратче за отметка "Активиране на независимо изместване на линията на прикачното приспособление"

B—Промяна на полето за въвеждане на увеличение

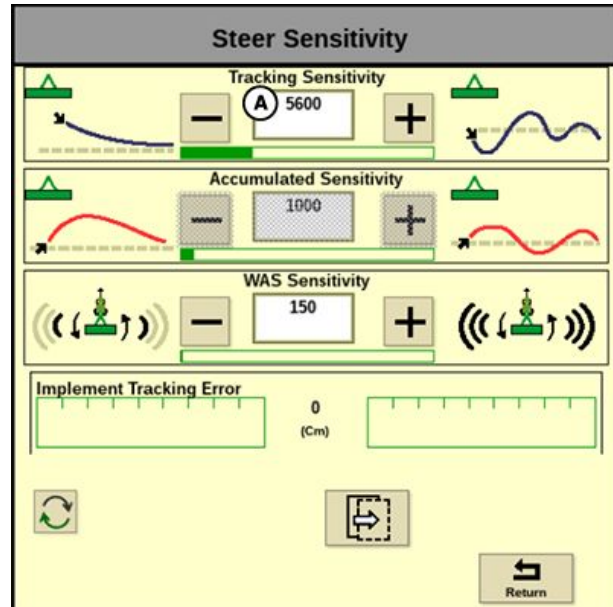
Следене на прикачно приспособление

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693514521757 -11-31AUG23-5/7

12. В "Чувствителност на следенето", настройте чувствителността на следенето (A) на 5600.

A—Чувствителност на следене



Чувствителност на кормилното управление 1/2

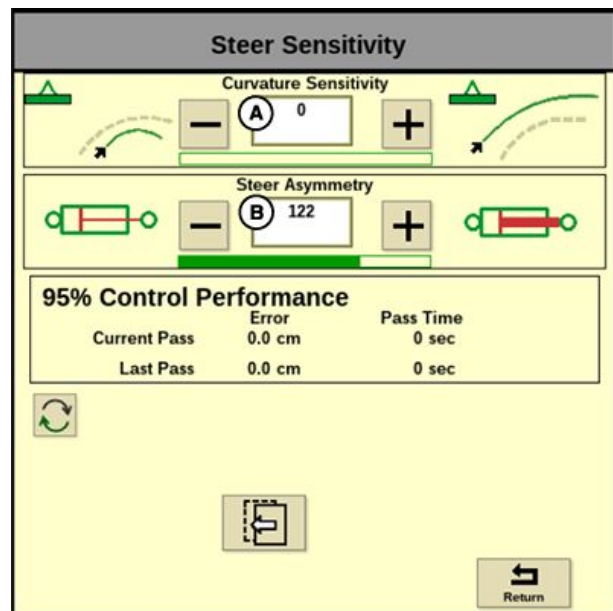
zb48j1t,1693514521757 -11-31AUG23-6/7

PC29156 —UN—26MAY23

13. На втората страница на "Чувствителност на следенето", настройте чувствителността на следенето (A) на 0.
14. Настройте асиметрията на кормилната система (B) на 122.

A—Чувствителност на реакцията на крива

B—Асиметрия на кормилната система

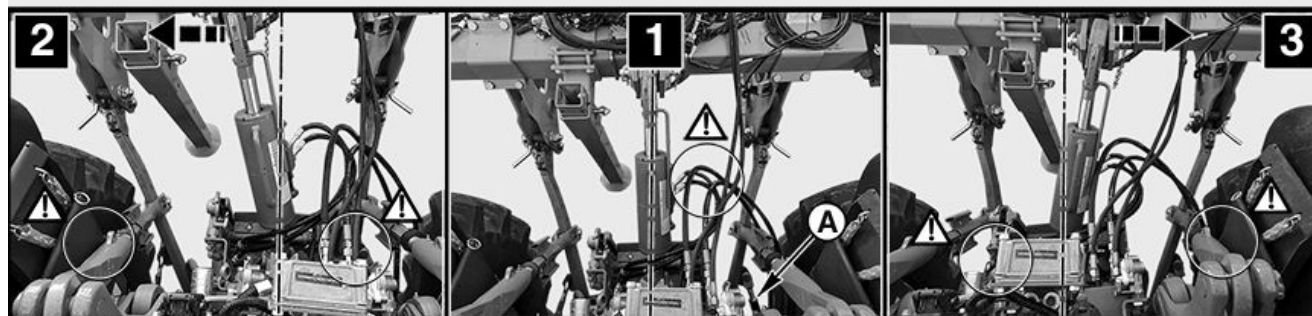


Чувствителност на кормилното управление 2/2

zb48j1t,1693514521757 -11-31AUG23-7/7

PC29157 —UN—26MAY23

Първо използване - настройване на прикачното приспособление



ZX500193 —UN—07JAN21

Първо използване

А—Хидравличен цилиндър
1—Позиция на теглителното
соединително звено -
хидравличен цилиндър
центриран

2—Позиция на теглителното
соединително звено -
хидравличен цилиндър
напълно изтеглен

3—Позиция на теглителното
соединително звено -
хидравличен цилиндър
напълно прибран

Преди първото използване трябва да се извърши настройка на прикачното устройство и калибриране на системата. Направете следното:

ЗАБЕЛЕЖКА: За достъп до необходимите екрани за калибриране вижте "Настройка - Активно водене на прикачно приспособление - Калибриране на кормилното управление - Активно водене на прикачно приспособление".

1. Настройване на прикачното приспособление

ВАЖНО: Обърнете внимание, че централното соединително звено в поз. 1 или 3 не удря и не пречи на други хидравлични маркучи на трактора или подобни компоненти.

Обърнете внимание, че централната връзка в поз. 2 или 3 не удря и не пречи на компоненти на прикачното приспособление.

ВАЖНО: Уверете се, че долните теглителни соединителни звена в поз. 2 или 3 никога не удрят и не пречат на гумата или корпуса на диференциала, когато хидравличният цилиндър (А) е напълно изтеглет/прибран и теглителните соединителни звена са докрай нагоре или надолу.

- Проверете предварителната настройка на хидравличния цилиндър.
- Бавно изтеглете докрай хидравличния цилиндър (А) и внимавайте да не ударите или повредите нещо (напр. корпуса на диференциала).
- Амортисьорът трябва да има достатъчно място и датчикът за обратна връзка не трябва да удря корпуса на датчика за обратна връзка. Ако е така, регулирайте дължината на амортисьора.
- Бавно издърпайте докрай хидравличния цилиндър (А) и проверете дали долните лостове

не удрят или не повреждат нещо (напр. корпуса на диференциала).

е. Проверете дали датчикът за обратна връзка не удря корпуса на датчика за обратна връзка.

ф. Уверете се, че когато хидравличният цилиндър (А) е в средно положение, прикачното приспособление остава в средно положение зад трактора.

2. Обща информация

Проверете размера на колелата и разстоянието на коловоза на използвания трактор.

Ако системата се използва при други обстоятелства, които изискват специални настройки, друг размер на колелото или междурелсие (напр.), използвайте CAMO "Ръчно калибриране".

Задайте "Min and max" (мин. и макс.) на специалните стойности, за да не се удрят никакви части/колела.

3. Хидравлични маркучи

Хидравличните маркучи трябва да бъдат свързани правилно - изтеглете за изтегляне и приберете за изтегляне. Ако това е направено, може да се въведе "Асиметрия на управлението" от 124 (вижте страница **Чувствителност на управлението в Настройката на контролера**). В противен случай трябва да се въведе 83.

Това може да се провери, като се извърши честотно сканиране и команда за позициониране = системата управлява/осигурява много гладко движение. Хидравличният цилиндър (А) се изтегля и прибира с една и зъща скорост.

4. Калибриране/Настройка

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693514521707 -11-31AUG23-1/2

Продължете с калибрирането на прикачното приспособление и камерата. Калибрирането на прикачното приспособление може да се извърши ръчно или автоматично (вижте ръководството на оператора за активно водене на прикачното приспособление на John Deere).

ЗАБЕЛЕЖКА: Автоматичното калибриране на кормилното управление може да доведе до по-малко агресивни прагове за изтегляне/прибиране. Ако се изисква повече агресивност, извършете ръчно калибриране.

След калибриране на системата, "Чувствителността на проследяване" и "Асиметрията на управлението" не трябва да се променят.

Ако е необходимо, започнете фина настройка с:

- Чувствителност на WAS – важна е и прави системата повече или по-малко агресивна.

- Праг за изтегляне/прибиране – трябва да се задава веднъж за изпълнение и няма нужда да се променя след това. Прикачното приспособление ще се движи възможно най-бавно, като същевременно поддържа непрекъснато движение.
- Максимално напрежение на датчика – трябва да се настрои веднъж и може да остане за тази система (прикачно приспособление). Може да се коригира всеки път при необходимост.
- Настройка на камерата – за да се подобри работата на камерата или да се избегне загубата на редове с растения, ъгълът на камерата може да се промени (да сочи пред предната ос), но височината трябва да остане същата. В някои случаи промяната на агресивността на праговете за изтегляне/прибиране също може да помогне.

zb48j1t,1693514521707 -11-31AUG23-2/2

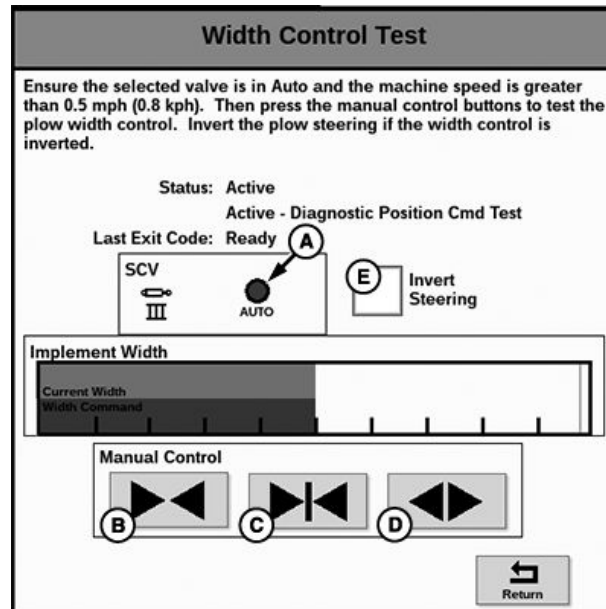
Тест на управлението на ширината — Plow Steer (кормилно управление на плуга)

Изберете екранен клавиш "Кормилно управление на плуга" > раздел "Настройка" > бутон "Тест на управлението на ширината".

1. Уверете се, че индикаторът за състоянието на превключващия управляващ клапан (ПУК) (А) показва АВТОМАТИЧНО и скоростта на машината е по-голяма от 0,1 km/h (0.06 mph).
2. За да тествате управлението на ширината на плуга, използвайте бутоните за ръчно управление (В—D).
3. Ако ширината на плуга се мести в обратна посока, тогава изберете квадратчето за отметка "Обръщане на кормилното управление" (Е).

А—Индикатор за състоянието на SCV
В—Бутон "Свиване"
С—Бутон "Център"

Д—Бутон "Разширяване"
Е—Квадратче за отметка "Обръщане на кормилното управление"



Тест на управлението на ширината

zb48j1t,1693514880552 -11-31AUG23-1/1

PC27025 —UN—23MAY19

Ръчно калибриране на SCV – Plow Steer (кормилно управление на плуга)

ВНИМАНИЕ: За да предотвратите сериозно нараняване, не допускайте хора в зоната около оборудването. Процедурата изисква движение на машината напред. Прикачното приспособление се движи при калибрирането. Преди да извършите калибрирането, прочетете и следвайте раздела "Безопасна работа със системите за автоматизация на прикачното приспособление".

ЗАБЕЛЕЖКА: Праговите стойности са уникални за всеки превключваем управляващ клапан (ПУК) вследствие на нормалните производствени допуски. Фината настройка на праговите стойности до най-ниската стойност, която генерира промяна на напрежението на датчика, спомага за оптимални работни характеристики. Сигналят на датчика за обратна връзка трябва да има най-малко 1 V разлика на напреженията в разгънато и прибрано положение.

Калибрирането на ПУК се използва за калибриране на "Контролер на приложението USS2" с цел определяне на минималната необходима стойност на сигнала от блока за управление на хидравликата, преди механизмът на плуга да започне да се движи. Без калибриране на ПУК механизмът на плуга се разгъва или прибира прекалено бързо, прекалено бавно или не работи съгласно очакванията поради ограничения на хидравликата. Тези проблеми създават трудности на блока за управление да поддържа необходимата ширина на плуга за поддържане на еднакви бразди.

ЗАБЕЛЕЖКА: Важно е датчикът за ъгъл на колелата да се движи едновременно с хидравличния цилиндър, който предизвиква движението в механизма на плуга.

Извършете калибриране, ако:

- Е създаден нов профил.
- Стойностите на разгъването и прибирането са зададени на 5 или 250 (фабрични стойности по подразбиране).
- Стойностите са копирани от друга машина.

- Има промени на маршрута на хидравличния маркук между отделните ПУК.
- На машината или на прикачното приспособление са направени ремонти на хидравлични компоненти.
- Изравнителният клапан е регулиран.
- Дебитът на хидравличната система е регулиран.

ЗАБЕЛЕЖКА: Уверете се, че хидравличното масло е достигнало работната си температура, преди да извършвате калибриране.

Ръчно калибриране на ПУК

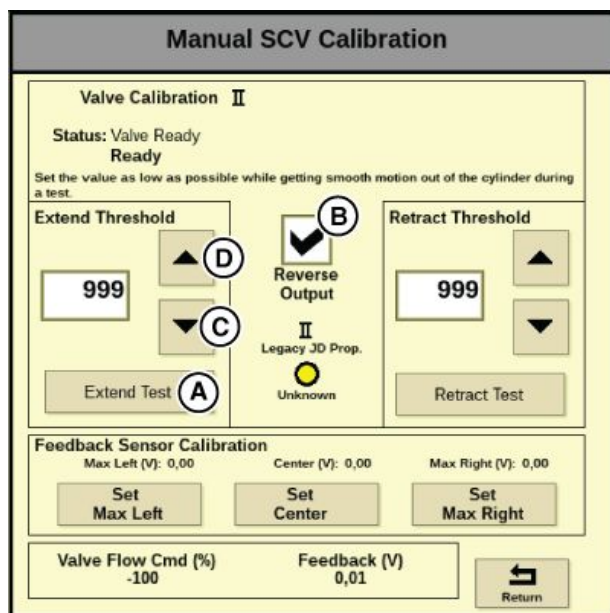
Изберете екранен клавиш "Кормилно управление на плуга" > раздел "Калибровки" > бутон "Ръчно калибриране".

1. Установете избрания ПУК в режим на автоматично управление.
2. Установете ПУК в положение на задържане на удължаването, а не в плаващо положение.
3. Карайте машината напред със скорост, по-висока от 0,7 km/h (0,45 mph). Не активирайте AutoTrac.
(Вижте "Ръководство за оператора на машината" за информация за изискванията за скорост на SCV)
4. Изберете бутона "Тест на разгъването" (A).

ЗАБЕЛЕЖКА: Посоките ляво и дясно се базират на гледната точка на оператора, който седи в кабината и гледа напред. Ако прикачното приспособление се движи в обратна на предвидената посока, тогава изберете квадратчето за отметка "Обратен изход" (B).

5. Натискайте бутона за намаляване (C), докато прикачното приспособление спре да се движи.
6. Натискайте бутона за увеличаване (D), докато прикачното приспособление започне да се движи възможно най-бавно, като същевременно се поддържа непрекъснато движение.

ЗАБЕЛЕЖКА: Ако цилиндърът на кормилното управление на прикачното приспособление достигне максималния или минималния си ход по време на теста, променете мястото на цилиндъра.



Ръчно калибриране на ПУК—Тест на разгъването

А—Бутон "Тест на разгъването"
В—Квадратче за отметка "Обратен изход"

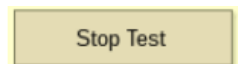
С—Бутон за намаляване
D—Бутон за увеличаване

PC589251 —UN—09AUG23

zb48j1t,1693514880488 -11-31AUG23-2/5

7. Изберете бутона "Спиране на теста".

PC29141 —UN—26MAY23



Бутон "Спиране на теста "

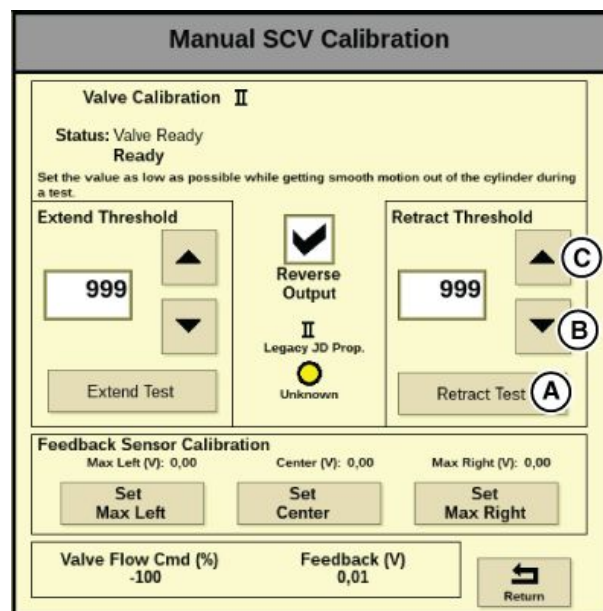
zb48j1t,1693514880488 -11-31AUG23-3/5

8. Изберете бутона "Тест на прибирането" (А).
9. Натискайте бутона за намаляване (В), докато прикачното приспособление спре да се движи.
10. Натискайте бутона за увеличаване (С), докато прикачното приспособление започне да се движи възможно най-бавно, като същевременно се поддържа непрекъснато движение.

ЗАБЕЛЕЖКА: Ако цилиндърът на кормилното управление на прикачното приспособление достигне максималния или минималния си ход по време на теста, променете мястото на цилиндъра.

А—Бутон "Тест на прибирането"
В—Бутон за намаляване

С—Бутон за увеличаване



Ръчно калибриране на ПУК—Тест на прибирането

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693514880488 -11-31AUG23-4/5

PC589252 —UN—09AUG23

11. Изберете бутона "Спиране на теста".

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Бутон "Спиране на теста"

zb48j1t,1693514880488 -11-31AUG23-5/5

Конфигурация на плуга — Plow Steer (кормилно управление на плуга)

Изберете екранен клавиш "Кормилно управление на плуга" > раздел "Настройка" > бутон "Редактиране на конфигурацията на плуга".

"Обща ширина на прикачното приспособление" измерва минималната и максималната ширина на прикачното приспособление от най-външните работни точки.

"Отделни елементи" измерва минималната и максималната ширина между две съседни работни точки.

Обща ширина на прикачното приспособление

- Изберете "Обща ширина на прикачното приспособление" от изскачащото меню "Режим" (A).
- Разгънете докрай прикачното приспособление, въведете максималната физическа граница в полето за въвеждане (B) и след това изберете бутона "Задаване на максимална ширина" (C).
- Приберете докрай прикачното приспособление, въведете минималната физическа граница в полето за въвеждане (D) и след това изберете бутона "Задаване на минимална ширина" (E).
- Разположете прикачното приспособление в централна позиция, въведете ширината на централната позиция в полето за въвеждане (F) и след това изберете бутона "Задаване на центъра" (G).

ЗАБЕЛЕЖКА: Уверете се, че ширината на колеята съвпада със зададената в "Диспечер на оборудването" ширина на прикачното приспособление.

- Въведете ширината на колеята в полето за въвеждане (H).

ЗАБЕЛЕЖКА: Въведете границите на потребителя, за да ограничите прикачното приспособление

Plow Configuration

Definition Mode: **Total Implement Width** (A)

Total Implement Width Physical Limits

Minimum (D) 800 cm	Center (F) 1600 cm	Maximum (B) 2400 cm
--------------------	--------------------	---------------------

Total Implement Width User Limits

Minimum (I) 800 cm	Maximum (J) 2400 cm	Track Width (H) 200 cm
--------------------	---------------------	------------------------

To properly function, ensure the AutoTrac track width matches the Plow Steer track width.

Feedback Sensor Calibration

Min. Width (V): 0,50	Center (V): 2,50	Max. Width (V): 4,50
----------------------	------------------	----------------------

Buttons: Set Min. Width (E), Set Center (G), Set Max Width (C)

Current Width (cm): 800 Feedback (V): 0,01

Обща ширина на прикачното приспособление

- | | |
|---|--|
| A—Падащо меню "Режим" | F—Поле за въвеждане на "Ширина на централната позиция" |
| B—Поле за въвеждане на максималната физическа граница | G—Бутон "Задаване на центъра" |
| C—Бутон "Задаване на максималната ширина" | H—Поле за въвеждане на "Ширина на колеята" |
| D—Поле за въвеждане на минималната физическа граница | I—Поле за въвеждане на "Минимална достоверност" |
| E—Бутон "Задаване на минималната ширина" | J—Поле за въвеждане на "Максимална граница на потребителя" |

да не достигне максималната или минималната ширина.

- Въведете минималната граница на потребителя в полето за въвеждане (B).
- Въведете максималната граница на потребителя в полето за въвеждане (B).

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693514880432 -11-31AUG23-1/2

Отделни елементи

1. Изберете отделни елементи от изскачащото меню "Режим" (A).
2. Разгънете докрай прикачното приспособление, въведете максималната физическа граница в полето за въвеждане (B) и след това изберете бутона "Задаване на максимална ширина" (C).
3. Приберете докрай прикачното приспособление, въведете минималната физическа граница в полето за въвеждане (D) и след това изберете бутона "Задаване на минимална ширина" (E).
4. Въведете броя на елементите в полето за въвеждане (F).
5. Разположете прикачното приспособление в централна позиция и изберете бутона "Задаване на центъра" (G).

ЗАБЕЛЕЖКА: Уверете се, че ширината на колеята съвпада със зададената в "Диспечер на оборудването" ширина на прикачното приспособление.

6. Въведете ширината на колеята в полето за въвеждане (H).

ЗАБЕЛЕЖКА: Въведете границите на потребителя, за да ограничите прикачното приспособление да не достигне максималната или минималната ширина.

7. Въведете минималната граница на потребителя в полето за въвеждане (I).
8. Въведете максималната граница на потребителя в полето за въвеждане (J).

The screenshot shows the 'Plow Configuration' screen with the following sections:

- Definition Mode:** A dropdown menu set to 'Individual Elements' (labeled A).
- Physical Element Limits:**
 - Minimum: 100 cm (labeled D)
 - Maximum: 300 cm (labeled B)
 - # of Elements: 8 (labeled F)
- User Element Limits:**
 - Minimum: 100 cm (labeled I)
 - Maximum: 300 cm (labeled J)
 - Track Width: 200 cm (labeled H)
- Feedback Sensor Calibration:**
 - Min. Width (V): 0,50
 - Center (V): 2,50
 - Max. Width (V): 4,50
 - Buttons: 'Set Min. Width' (labeled E), 'Set Center' (labeled G), 'Set Max Width' (labeled C)
- Current Width (cm):** 800
- Feedback (V):** 0,01

Отделни елементи

- | | |
|---|--|
| A—Падащо меню "Режим" | F—Полето за въвеждане "Брой на елементите" |
| B—Полето за въвеждане на максималната физическа граница | G—Бутон "Задаване на центъра" |
| C—Бутон "Задаване на максималната ширина" | H—Полето за въвеждане на "Ширината на колеята" |
| D—Полето за въвеждане на минималната физическа граница | I—Полето за въвеждане на "Минимална достоверност" |
| E—Бутон "Задаване на минималната ширина" | J—Полето за въвеждане на "Максимална граница на потребителя" |

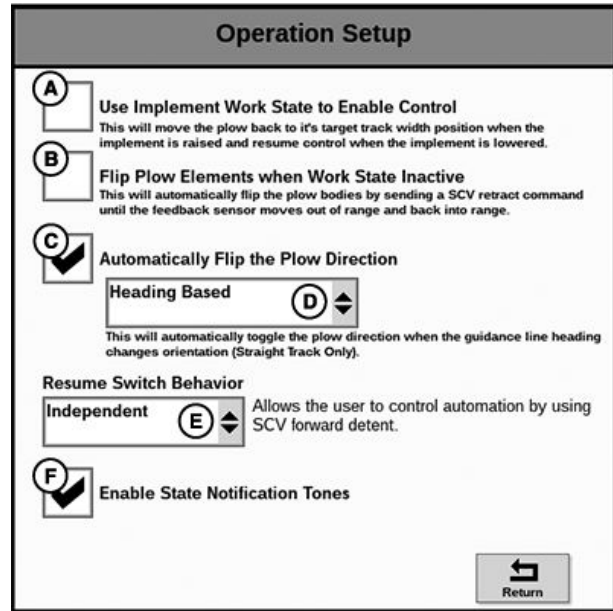
zb48j1t,1693514880432 -11-31AUG23-2/2

PC589254—UN—09AUG23

Настройка на операция—Кормилно управление на плуга

Изберете екранен клавиш "Кормилно управление на плуга" > раздел "Настройка" > бутон "Редактиране на настройка на операция".

1. За да преместите плуга обратно на целевата позиция за ширина на колеята, когато прикачното приспособление се повдигне и за възобновяване на управлението при спускане на прикачното приспособление, използвайте квадратчето за отметка (A) "Използване на работното състояние на прикачното приспособление за активиране на управлението". Когато е активирано и прикачното приспособление не е в работно положение, "Кормилно управление на плуга" не може да мести прикачното приспособление.
2. За автоматично обръщане на телата на плуга чрез изпращане на команда за прибиране на превключващия управляващ клапан (ПУК), докато датчикът за обратна връзка излезе от диапазона и се върне обратно в него, изберете квадратчето за отметка (B) "Обръщане на елементите на плуга, когато работното състояние е "Неактивно"".
3. За автоматично обръщане на посоката на плуга изберете квадратчето за отметка (C) и "На базата на посока" или "На базата на наклона" от изскачащото меню (D).
 - "На базата на наклона" избира автоматично посоката на плуга на базата на ъгъла на наклон на трактора (само при оране в бразди).
 - "На базата на посока" превключва автоматично посоката на плуга, когато посоката на линията за водене промени посоката си (само за права следа).
4. Изберете "Независимо" или "Включване на всички" от изскачащото меню "Поведение на превключвателя за възобновяване" (E).
 - "Независимо" активира воденето на прикачното приспособление, когато SCV бъде установен ръчно във фиксирано предно положение.
 - "Включване на всички" включва воденето на машината и на прикачното приспособление,



Настройка на операция

- | | |
|---|---|
| <p>A—Квадратче за отметка "Използване на работното състояние на прикачното приспособление за активиране на управлението"</p> <p>B—Квадратче за отметка "Обръщане на елементите на плуга в неактивно работно състояние"</p> <p>C—Квадратче за отметка "Автоматично обръщане на посоката на плуга"</p> | <p>D—Падащо меню "Автоматично обръщане на посоката на плуга"</p> <p>E—Падащо меню "Поведение на превключвателя за възобновяване"</p> <p>F—Квадратче за отметка "Активиране уведомлението за състояние"</p> |
|---|---|
- когато превключвателят за възобновяване на AutoTrac™ е натиснат и SCV за воденето на прикачното приспособление е във фиксирано положение.
5. За активиране на звукови сигнали, когато операцията преминава в друго състояние, изберете квадратчето за отметка (F).

zb48j1t,1693514880390 -11-31AUG23-1/1

PC27015—UN—15APR19

Калибриране на управлението на ширината—Кормилно управление на плуга

Изберете екранен клавиш "Кормилно управление на плуга" > раздел "Калибровки".

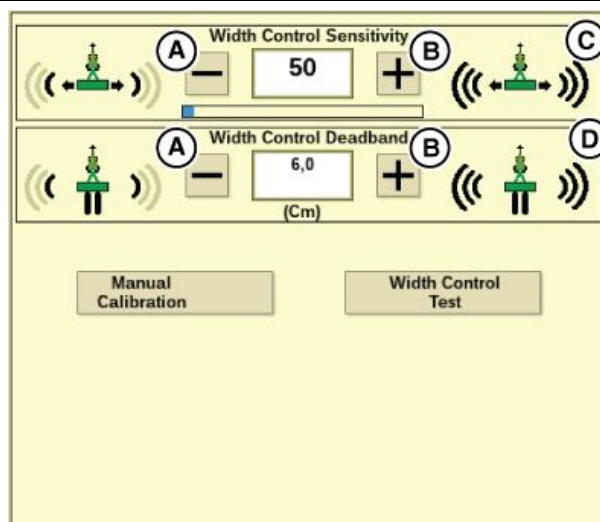
За да коригирате настройките на управлението на ширината, избирайте бутоните за намаляване (A) или за увеличаване (B).

Чувствителност на управлението на ширината (C)—Определя степента на агресивност, с която системата реагира на командите за ширина от контролера на приложението. По-големите стойности карат системата да реагира по-агресивно.

Мъртва зона на управлението на ширината (D)—Определя диапазона или допуската, при който системата не премества плуга за корекции. Ако е зададена много малка, тогава клапанът регулира непрекъснато прикачното приспособление.

A—Бутон за намаляване
B—Бутон за увеличаване

C—Чувствителност на управлението на ширината
D—Мъртва зона на управлението на ширината



Настройки на управлението на ширината

zb48j1t,1693514880352 -11-31AUG23-1/1

PC589255 —UN—09AUG23

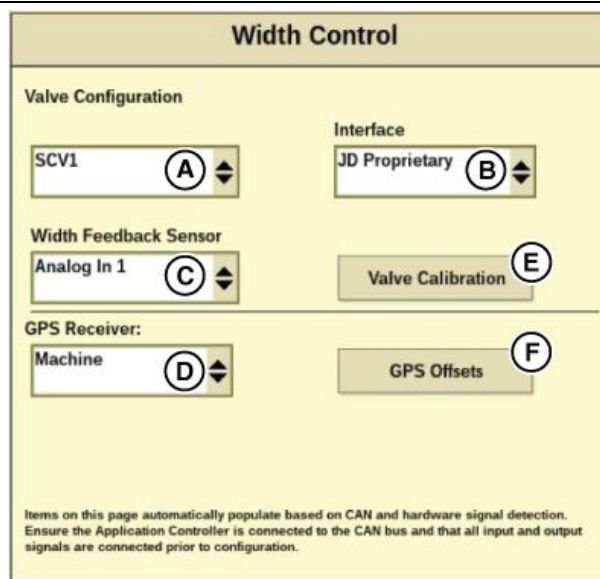
Управление на ширината — Plow Steer (кормилно управление на плуга)

Изберете екранен клавиш "Кормилно управление на плуга" > раздел "Настройка" > бутон "Редактиране на управлението на ширината".

Изскачащите менюта (A—D) се попълват автоматично на базата на откриване на сигнали от CAN и хардуера. Преди конфигурирането се уверете, че контролерът на приложението е свързан към CAN шината и са свързани всички входни и изходни устройства.

1. Уверете се в правилността на направения избор.
2. Изберете бутона "Калибриране на клапан" (E) и извършете ръчно калибриране.
3. Изберете бутона "Измествания на GPS" (F) и въведете изместванията на приемника.

(За повече информация относно ръчното калибриране вижте "Калибровки на кормилното управление".)



Управление на ширината

A—Падащо меню "Избор на клапан"
B—Падащо меню "Интерфейс"
C—Падащо меню "Датчик за обратна връзка за ширината"

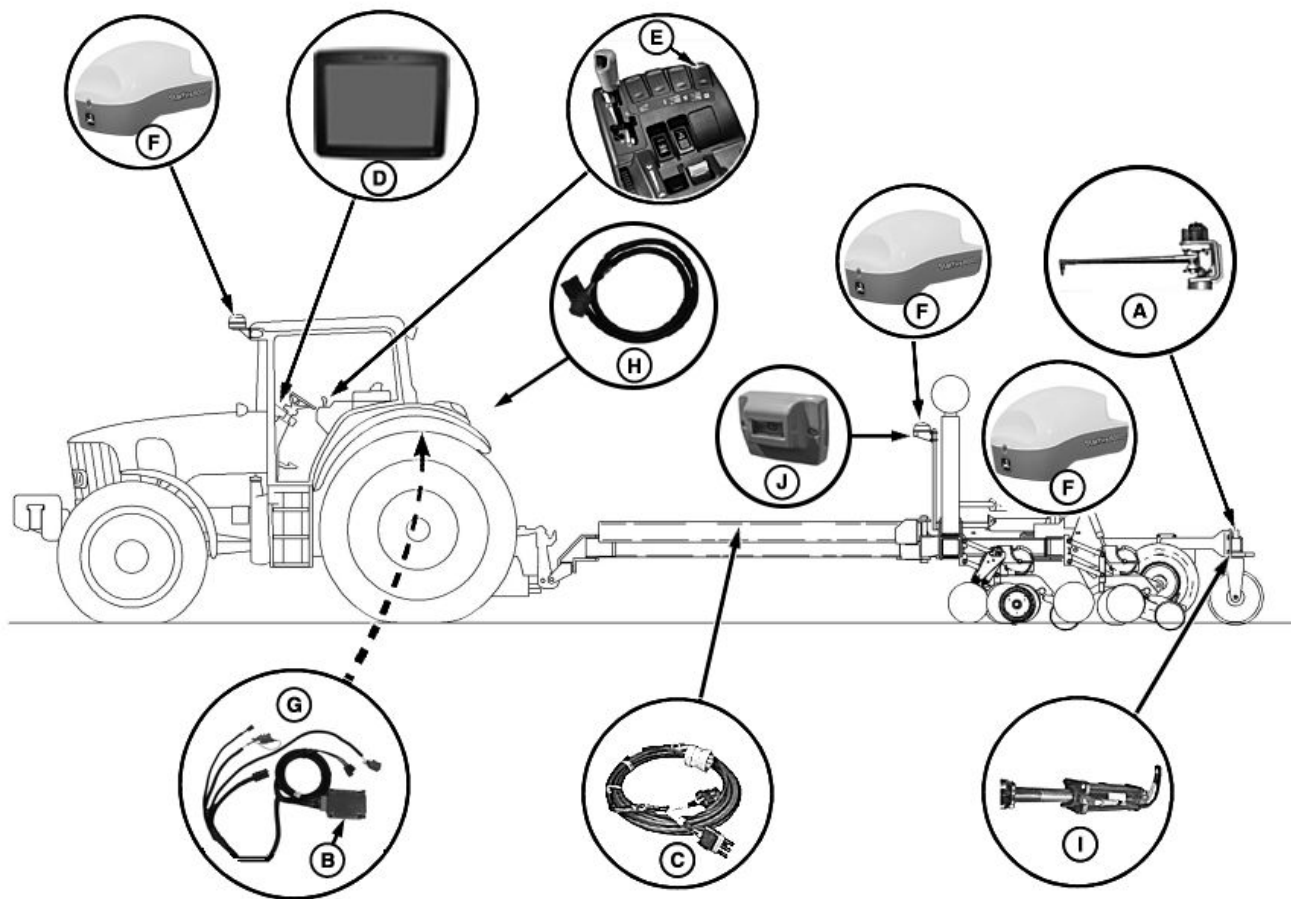
D—Отварящо се меню "GPS приемник"
E—Бутон "Калибриране на клапана"
F—Бутон "Измествания на GPS"

zb48j1t,1693514880296 -11-31AUG23-1/1

PC589269 —UN—09AUG23

Управление

Преглед на основните операции



Преглед на активното водене на прикачното приспособление

- | | | | |
|--|--|---|----------------------------------|
| A—Датчик на ъгъла на колелата | D—Дисплей | H—9-изводен кабелен сноп от страната на машината за обратна връзка от прикачното приспособление | J—Камера AutoTrac Vision (опция) |
| B—Контролер на приложението UCC2 | E—Лост за управление на SCV | I—Кормилен механизъм на прикачното приспособление | |
| C—Кабелен сноп на датчика за обратна връзка на прикачното приспособление | F—Приемник StarFire | | |
| | G—Кабелен сноп на контролера на приложението | | |

- Управляемият хидравличен изход (SCV) е установен в автоматичен режим.

ЗАБЕЛЕЖКА: ПУК не може да се превключи в автоматичен режим, когато машината е в паркирано състояние. Автоматичният режим изисква скорост 0,1 km/h (0.06 mph) или по-висока, за да се включи автоматично хидравликата на прикачното приспособление.

- Датчикът за ъгъла на колелата (A) комуникира с "Контролер на приложението UCC2" (B) чрез кабелния сноп за датчика за обратна връзка на прикачното приспособление (C).
- Операторът калибрира системата чрез дисплея (D) и лоста за управление на SCV (E).

- Контролерът на приложението UCC2 изчислява позицията на прикачното приспособление с помощта на приемници StarFire (F).
- Когато се изисква регулиране, "Контролерът на приложението UCC2" изпраща сигнал чрез кабелния сноп на контролера на приложението (G) към контролера на SCV на машината чрез кабелния сноп за обратна връзка на прикачното приспособление (H) или към външния клапан по CAN шината.

ЗАБЕЛЕЖКА: Ако се използва външен клапан, 9-изводният кабелен сноп от страната на машината за обратна връзка от прикачното приспособление не може да се използва. Откачете кабелния сноп, когато машината е изключена.

- Контролерът на SCV изпраща инструкции за подаване на хидравлична течност към кормилния механизъм на прикачното приспособление (I).
- Камерата AutoTrac Vision (J) е компонент – опция, който предава информация за локалната позиция на

контролера на приложението UCC2, за да изчисли корекцията и да увеличи производителността.

- Системата следи и регулира непрекъснато позицията на прикачното приспособление.

zb48j1t,1693515046544 -11-31AUG23-2/2

Включване на автоматизацията на прикачното приспособление

ВНИМАНИЕ: За да предотвратите смърт или тежко нараняване, деактивирайте системите за водене на машината и прикачното приспособление, преди да излезете на път.

1. Задаване на линия на водене на дисплея.
2. Проверете дали приложението е готово за активиране:

- Проверете дали кръговата диаграма на активното водене на прикачното приспособление (A) е 2/4.
- Проверете дали кормилното управление на плуга е в състояние "В готовност за активиране" (жълто) (A).

(Вижте "Диагностика" за допълнителна информация.)

ЗАБЕЛЕЖКА: ПУК не може да се превключи в автоматичен режим, когато машината е в паркирано състояние.

Автоматичният режим изисква скорост 0,1 km/h (0,06 mph) или по-висока, за да се включи автоматично хидравликата на прикачното приспособление.

3. Изведете машината от паркирано състояние.

ЗАБЕЛЕЖКА: След всяко преминаване установявайте ПУК 3 в положение на задържане.

4. За да активирате автоматичен режим на прикачното приспособление, установете лоста за управление на ПУК (A) в предно фиксирано положение.

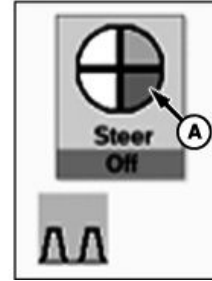
- При работа на машина с дисплей TouchSet проверете дали ЕС се променя на АС (В).
- При работа на машина с дисплей Command Center проверете дали автоматичният режим се променя от ИЗКЛ. (С) на ВКЛ. (D).

5. При необходимост спуснете прикачното приспособление в работно положение.

ВНИМАНИЕ: Активното водене на прикачното приспособление започва да захваща линията веднага след включването. За прикачни приспособления, използващи плугова кормилна система, движението започва дори когато прикачното приспособление не е в контакт със земята. За да предотвратите смърт или тежко нараняване, проверете

дали няма хора в близост до машината и прикачното приспособление.

6. Включете автоматизацията на прикачното приспособление. Изискванията за включване зависят от конфигурацията.



Бутон за кормилно управление

A—Кръгова диаграма на състоянието

PC589256 —UN—09AUG23



Бутон за кормилно управление на плуг

A—Състояние "В готовност за активиране"



Лост за управление на ПУК

A—Лост за управление на SCV

ЗАБЕЛЕЖКА: Системата се изключва, ако скоростта на машината е по-голяма от максималната скорост.

- Максималната скорост на AutoTrac за John Deere Active Implement Guidance™ зависи от платформата. (За повече информация вижте "Ръководство за оператора на машината".)
- Максималната скорост в режим на следване е 36 km/h (22.4 mph).
- Максималната скорост при кормилно управление на плуга е 15 km/h (9.4 mph).

Кръговата диаграма на активното водене на прикачното приспособление (A) показва 4/4 при включването.

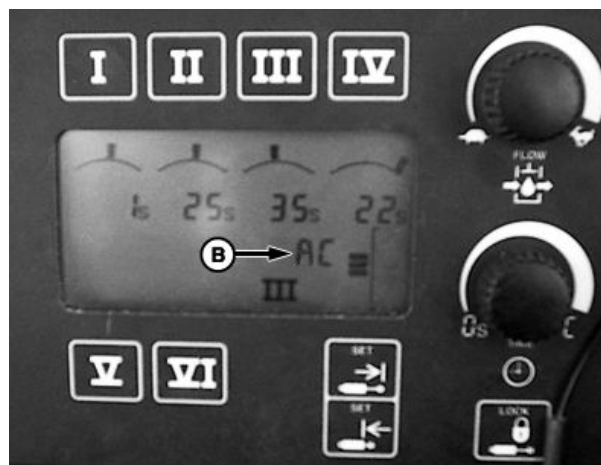
- Установете бутона за кормилно управление (B) на ВКЛ.

ЗАБЕЛЕЖКА: Режимът на следване задава траекторията на водене на прикачното приспособление, като тази на приемника на машината. Тя включва завои в края на редовете или каране на машината без дефинирана линия за водене. Режимът на следване е полезен при първото минаване, когато се дефинира линията на водене. Режимът на следване се изключва автоматично, ако скоростта на машината е по-ниска от минималната скорост 0,1 km/h (0,06 mph) в продължение на 120 секунди.

- Или активирайте AutoTrac и изберете превключвателя за възобновяване на AutoTrac, или изберете бутона "Режим на следване" (C).
- Ако е избрано квадратчето за отметка "Изключване на кормилното управление при изключен запис на работата", тогава включете записа на работата.

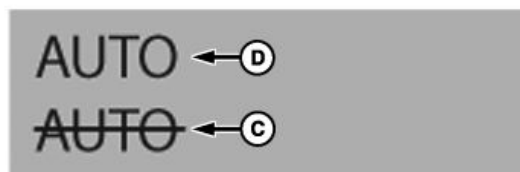
Когато е включено, "Кормилно управление на плуга" показва Активно (синьо) състояние (A).

- Установете бутона за кормилно управление на плуг (B) на ВКЛ.
- Ако е избрано квадратчето за отметка "Използване на работното състояние на прикачното приспособление за активиране на управлението", включете записа на работата.
- Ако е избрано "Включване на всички" за "Поведение на превключвателя за възобновяване", активирайте AutoTrac™ и изберете превключвателя за възобновяване на AutoTrac™.



Десен дисплей

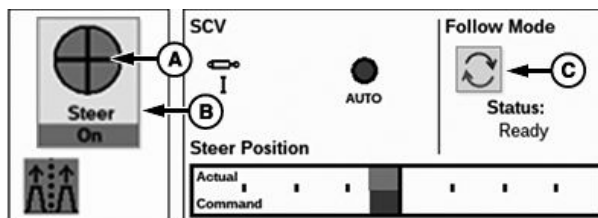
B—Режим AC



Автоматично управление на SCV на CommandCenter

C—Автоматичен режим ИЗКЛ. D—Автоматичен режим ВКЛ.

PC28291 —UN—17NOV20



John Deere Active Implement Guidance™ 4/4 от кръговата диаграма

A—Кръгова диаграма на състоянието
B—Бутон за кормилно управление

C—Бутон "Режим на следване"

PC28293 —UN—17NOV20



Активно състояние на кормилното управление на плуга

A—Активно състояние

B—Бутон за кормилно управление на плуга Power Steer

zb48j1t,1693515046462 -11-31AUG23-2/2

Изключване, деактивиране и блокиране на автоматизацията на прикачното приспособление



ВНИМАНИЕ: За да предотвратите смърт или тежко нараняване, деактивирайте системите за водене на машината и прикачното приспособление, преди да излезете на път.

Изключване на автоматизацията на прикачното приспособление

- Намалете скоростта на машината до скорости на движение е по-малки от 0,1 км/ч (0.06 mph).
 - John Deere Active Implement Guidance™ и "Кормилно управление на плуга" се изключват веднага, след като скоростта спадне под минималната скорост.
 - Режимът на следване се изключва след 120 секунди, ако движението е със скорост по-малка от минималната скорост.
- В зависимост от конфигурацията превключете бутона на кормилното управление на ИЗКЛ., бутона "Режим на следване" на ИЗКЛ. или бутона "Кормилно управление на плуга" на ИЗКЛ.

- В зависимост от конфигурацията изключете AutoTrac.
(За повече информация за AutoTrac вижте ръководството за оператора на дисплея.)

Деактивиране на автоматизацията на прикачното приспособление

В зависимост от конфигурацията превключете бутона на кормилното управление на ИЗКЛ., бутона "Режим на следване" на ИЗКЛ. или бутона "Кормилно управление на плуга" на ИЗКЛ.

Блокиране на автоматизацията на прикачното приспособление

- Изключете превключваемия управляващ клапан (ПУК)
- Изключете автоматичния режим.
- В зависимост от конфигурацията деактивирайте AutoTrac™.
(За повече информация за AutoTrac вижте ръководството за оператора на дисплея.)

zb48j1t,1693515046420 -11-31AUG23-1/1

Команда за управление на ПУК

Ако избраният профил за Контролер за приложение UCC2 е настроен за използване на превключващи управляващи клапани (ПУК), той подава команди за управление на тези ПУК дори когато приложението не се използва и други приложения няма да могат

да изпращат команди към въпросните ПУК. За да освободите подаването на команди за управление на ПУК, създайте и изберете профил на Контролер за приложение UCC2 без ПУК или откачете Контролера за приложение UCC2.

RW00482,0000A93 -11-25NOV20-1/1

Наслагване на изображения при AutoTrac Vision

Насложеното изображение от AutoTrac Vision показва образ от камерата за наблюдение, заедно с индикаторите на входните данни на системата и състоянията. Насложеното изображение от камерата за наблюдение се показва на началната страница чрез опцията "Видео" в "Диспечер на оформлението".

Иконката "Камера" (A) показва нивото на достоверност на камерата за наблюдение. На страниците за диагностика на системата се показва действителната стойност на достоверността (0–10).

При ниво на достоверност десет иконката на камерата се показва в зелено. Това показва, че визуалното водене може да определи достоверно местоположението на средата на реда.

При ниво на достоверност осем или девет иконката на камерата се показва в жълто. В това състояние, визуалното водене все още е активно и може да води машината. Обаче, визуалното водене работи при по-лоши от идеалните условия, като например близо до покриваща редовете култура, ниска култура или при наличие на бурени.

При ниво на достоверност седем или по-малко, иконката на камерата се показва в червено. Тези нива на достоверност не могат да се използват за водене. Ако възникнат такива условия, системата за наблюдение се изключва и се използва за водене глобалната система за позициониране (GPS), ако е зададена линия за водене. Ако не е зададена линия за водене, операторът трябва да поеме управлението на машината и да я управлява ръчно.

ЗАБЕЛЕЖКА: *Нивото на достоверност на камерата за наблюдение не е признак за това колко добре се води машината. Визуалното водене локализира само средата на реда. Системата AutoTrac™ е отговорна за следенето на машината в реда.*



Наслагване на изображения при AutoTrac Vision

A—Иконка "Камера"
B—Иконка "Ъгъл на наклона"

C—Иконка "Разстояние между редовете"
D—Икона за състоянието на RowSense

Иконката "Ъгъл на наклона" (B) осигурява обратна връзка в реално време относно условията на наклона. Системата AutoTrac™ може да компенсира наклона, обаче при увеличаване на наклона може да бъдат влошени работните характеристики. Иконката показва наклона в цифров вид и чрез промяна на цвета си:

- Зелена иконка – наклонът е 0–2 градуса
- Жълта иконка – наклонът е 2–6 градуса
- Червена иконка – наклонът е над 6 градуса

Иконка "Разстояние между редовете" (A)— показва разстоянието между редовете, което е избрано в момента за системата. Ако разстоянието, което е показано, не е правилно, операторът трябва да въведе правилното разстояние между редовете и да калибрира системата AutoTrac™ Vision.

Текущото изместване, което е приложено за системата, също се показва на иконата. Ако изместването не е правилно или не трябва да се прилага, операторът трябва да промени настройката чрез процедурата за настройка.

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693515046343 -11-31AUG23-1/2

PC590596 —UN—21AUG23

Индикатор за средата на реда (E) – бяла пунктирна линия показва средата на реда и е идеалното място за следване от колелата на машината. Линията се променя леко при промяна в условията на културата. По-забележими промени в линията възникват, когато машината работи в разпознат ред или когато културата е била засята без използване на GPS водене.

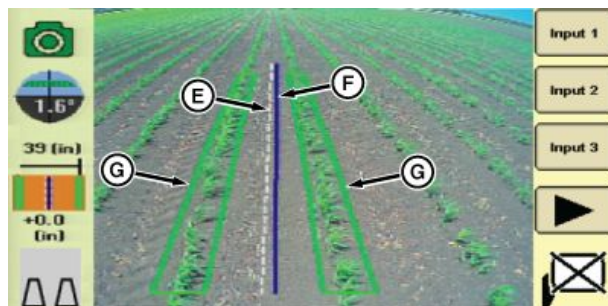
Индикатор за средата на колелото (F) – плътна синя линия показва центъра на колелото, което е дефинирано по време на процеса на калибриране. Ако се приложи изместване в системата, индикаторът за центъра на колелото се премества.

Индикатор за ред с култура (G) – два зелени правоъгълника очертават редовете с култура и показват къде камерата за наблюдение е изчислила тяхното местоположение.

Икона за състояние на RowSense (D) показва състоянието на RowSense. Цветът на иконата указва какво се случва по машината в момента. Цветът на иконата се променя в зависимост от режима на работа RowSense.

- сив цвят: Системата е инсталирана
- Зелен цвят: Системата е активна и работи с двата датчика за редове и GPS
- Жълт цвят: GPS сигналът е изгубен, работи само с данни от датчиците на редове
- Оранжев цвят: Сигналът от датчика на редове е изгубен, работи само с GPS

Следващата таблица съдържа общи правила, които трябва да бъдат следвани, когато се наблюдава поведението на индикатора за среда на реда и индикатора за център на колелото при движение по реда.



Наслаждане на изображения при AutoTrac Vision

E—Индикатор за средата на реда
F—Индикатор за центъра на колелото

G—Индикатор за реда с култура

Качество на калибриране на AutoTrac Vision	Настройка на AutoTrac	Получен резултат
Добро	Добро	Индикаторът за център на реда и индикаторът за център на колелото са изравнени добре (изместване по-малко от 10 cm [4 in]) при всички скорости.
Добро	Лошо	Индикаторът за център на реда и индикаторът за център на колелото са изравнени добре при ниски скорости (по-малки от 16 km/h [10 mph]). Индикаторите са твърде агресивни или бавни при изравняване или с бавна реакция при по-високи скорости.
Лошо	Добро или лошо	Индикаторът за център на реда и индикаторът за център на колелото не са изравнени при никакви скорости. В този случай индикаторите могат да бъдат задраскани с кръст.

zb48j1t,1693515046343 -11-31AUG23-2/2

PC562181—UN—21AUG23

Сателитна информация

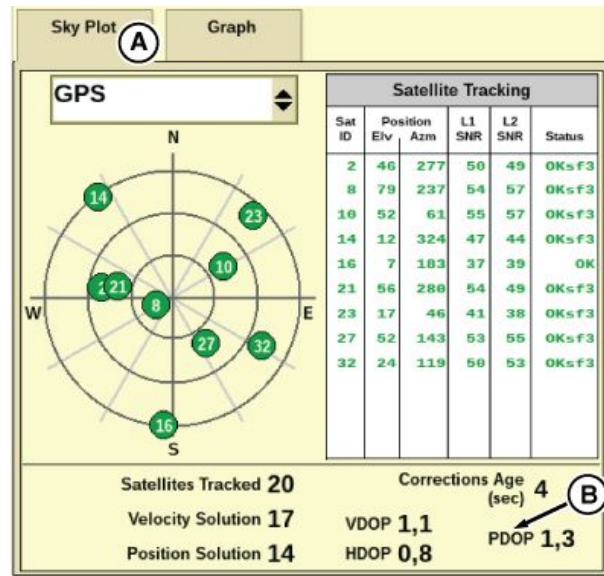
"Контролер на приложението UCC2" зависи от разпространението на сигналите от глобалната система за позициониране (GPS). Намаляването на точността за позицията (PDOP) е индикатор за покритието на GPS сателитите при приемника. По-ниската стойност на PDOP показва по-добро покритие на сателитите за изчисление на хоризонталната и вертикалната позиция.

Преди да настроите стойностите за чувствителността или мъртвата зона, се уверете, че стойността на PDOP е под 2,5. Стойностите за чувствителността, зададени когато стойността на PDOP е над 2,5, са неточни и изискват извършване на повторно регулиране.

1. Отидете до страниците на StarFire.
2. Изберете раздела "Небесна схема" (A).
3. Проверете дали PDOP (B) е под 2,5.

A—Раздел "Небесна схема"

B—PDOP (Намаляване на точността на позицията)



Раздел "Небесна схема"

PC589257 —UN—09AUG23

zb48j1t,1693893831197 -11-05SEP23-1/1

Нулиране на "Контролер на приложението USS2"

ВАЖНО: Не свързвайте "Контролер на приложението USS2", докато към машината се подава захранване. Свързването при наличие на захранване ще доведе до грешки в комуникацията по CAN шината и ще причини неизправности на блока за управление на хидравличната система.

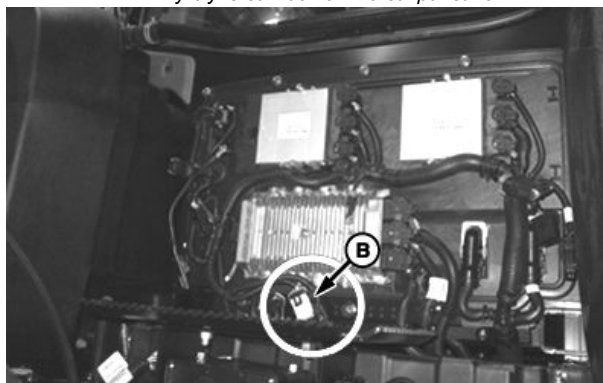
1. ИЗКЛЮЧЕТЕ машината.
2. Откачете куплунга за постоянно захранване (A) и допълнителния куплунг (B).

A—Куплунг за постоянно захранване

B—Допълнителен куплунг



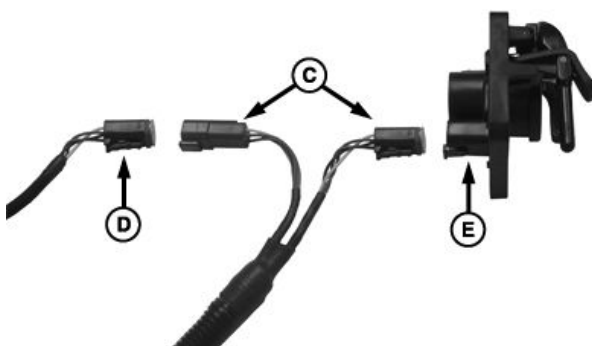
Куплунг за постоянно захранване



Допълнителен куплунг

zb48j1t,1693893905613 -11-05SEP23-1/2

3. Откачете Т-образните куплунги на CAN-шината и свържете 4-изводния куплунг на CAN-шината (D) директно към куплунга за ISO прикачното приспособление (E).
4. Запалете машината. Щом стартират всички системи, прегледайте и изчистете всички диагностични кодове за неизправност и след това изключете машината.
5. Свържете отново постоянното захранване и допълнителните куплунги.
6. Свържете отново Т-образните куплунги на CAN шината между 4-изводния куплунг и куплунга на ISO прикачното приспособление.



Куплунги на CAN-шината

C—Т-образни куплунги на CAN шината
D—4-изводен куплунг на CAN шината

E—Куплунг на ISO прикачно приспособление

zb48j1t,1693893905613 -11-05SEP23-2/2

**Код за състояние, източник на навигацията
и код за изход**

Код за състояние	Описание	Решение
Забранено	В системата има неизправности.	Проверете страниците за диагностика на активното водене на прикачното приспособление за повече информация и отстранете неизправностите.
Готов за разрешаване	Системата изчаква активиране от оператора.	За активиране изберете бутона "Вкл. на кормилното управление".
Активирано	Системата изчаква оператора да включи автоматиката на прикачното приспособление.	Активирането на системата зависи от начина на конфигуриране на системата. (За повече информация вижте раздела "Експлоатация".)
Активно	Системата управлява активно прикачното приспособление като използва направляване чрез системата за глобално позициониране (GPS).	Системата работи нормално.

Източник на навигацията	Описание	Решение
Липсва състояние	Системата не е активна. Не се използва датчик.	Настройка на системата.
Активна—GPS	Системата управлява активно прикачното приспособление като използва направляване чрез GPS.	Дефинирана при настройката нормална работа.
Активна—Първичен локален датчик	Системата управлява активно прикачното приспособление като използва направляване чрез първични локални грешки.	Дефинирана при настройката нормална работа.
Активна—Вторичен локален датчик	Системата управлява активно прикачното приспособление като използва направляване чрез вторични локални грешки.	Дефинирана при настройката нормална работа.
Активна—Оставане във включено състояние на кормилното управление - GPS	Системата управлява активно прикачното приспособление като използва водене чрез GPS. Системата ще изключи автоматиката на прикачното приспособление, когато AutoTrac избере следващата следа.	Нормална работа, дефинирана при настройването.
Активна—Оставане във включено състояние на кормилното управление - Първични локални грешки	Системата управлява активно прикачното приспособление, като използва водене чрез първични локални грешки. Системата ще изключи автоматиката на прикачното приспособление, когато AutoTrac избере следващата следа.	Дефинирана при настройката нормална работа.
Активна—Оставане във включено състояние на кормилното управление - Вторични локални грешки	Системата управлява активно прикачното приспособление като използва направляване чрез вторични локални грешки. Системата ще изключи автоматиката на прикачното приспособление, когато AutoTrac избере следващата следа.	Дефинирана при настройката нормална работа.

Кодове за излизане	Описание	Решение
ОК	Автоматиката на прикачното приспособление е готова за работа или работи без грешки. По всяка вероятност неизправностите са независими от системата на Контролера на приложението UCC2.	Системата работи правилно.
Не е активиран	Желаното приложение не е активирано в Контролер на приложението UCC2.	Вижте "Въвеждане на код за активиране" за повече информация.
Точността на GPS на машината не съответства на изискванията	Липсва сигнал от GPS на машината или нивото на точност е прекалено ниско.	За повече информация вижте "Информация за сателитите" или ръководството за оператора на приемника StarFire.

Отстраняване на неизправности

Точността на GPS на прикачното приспособление не съответства на изискванията	Липсва сигнал от GPS на прикачното приспособление или нивото на точност е прекалено ниско.	За повече информация вижте "Информация за сателитите" или ръководството за оператора на приемника StarFire.
Не е избран датчик за обратна връзка	Не е избран датчик за обратна връзка.	Изберете: - Изберете екранен клавиш "Активно водене на прикачното приспособление" > раздел "Настройка" > бутон "Редактиране на управлението на кормилната система" > датчик за обратна връзка на кормилното управление. - Изберете екранен клавиш "Кормилно управление на плуга" > раздел "Настройка" > "Управлението на ширината".
Не е открит датчик за обратна връзка	Избраният датчик за обратна връзка липсва или е извън диапазона (< 0,1 V или > 4,9 V).	Свържете датчика или регулирайте съгласуващите елементи, за да остане в рамките на диапазона за напрежението.
Датчикът за обратна връзка не е калибриран	Макс. ляво, център или макс. дясно не са настроени за избрания датчик за обратна връзка или са настроени неправилно.	Проверете дали макс. ляво, център или макс. дясно са настроени правилно. Проверете дали между напреженията за макс. ляво и макс. дясно има разлика, най-малко 1 V. Регулирайте съгласуващите елементи, ако е необходимо.
Не е избран клапан	Не е направен избор на клапан или интерфейс.	Изберете: - Изберете екранен клавиш "Активно водене на прикачното приспособление" > раздел "Настройка" > бутон "Редактиране на управлението на кормилната система" > избор на клапан или интерфейс. - Изберете екранен клавиш "Кормилно управление на плуга" > раздел "Настройка" > "Управлението на ширината".
Липсва клапан	В момента избраният клапан не е открит или не работи.	Проверете връзките и след това рестартирайте машината, за да се опитате да извършите възстановяване.
Клапанът не е в автоматичен режим	Избраният клапан не е установен в автоматичен режим на работа.	Като използвате "Предходен собствен на JD" или "Собствен на JD", фиксирайте и освободете желанния клапан. При ISO интерфейс на клапана изберете превключвателя за възстановяване.
Неизправност на клапана	Избраният клапан подава информация за неизправност и не може да се използва.	Проверете клапана и след това рестартирайте машината, за да се опитате да извършите възстановяване.
Клапанът не е калибриран	Граничните нива на избрания клапан не са калибрирани.	Калибрирайте граничните нива. Изберете: - Изберете екранен клавиш "Активно водене на прикачното приспособление" > раздел "Калибровки" > бутон "Автоматично калибриране" или "Ръчно калибриране". - Екранен клавиш "Кормилно управление на плуга" > раздел "Калибровки" > бутон "Ръчно калибриране".
Липсва AutoTrac на машината	Не е открит или не е инсталиран AutoTrac на машината.	Проверете дали AutoTrac™ е инсталиран и дали работи.
Променен номер на следата	Нормално поведение и извеждане на дисплеите, когато е активирано оставане на кормилното управление и системата се изключи при промяна на избраната от AutoTrac™ следа.	Системата работи нормално.
Прекъсване на GPS	Намаляването на точността на местоположението (PDOP) или възрастта на корекциите са прекалено големи.	Проверете точността на GPS и сателитите. (За повече информация направете справка с ръководството за оператора на приемник StarFire.)
Скоростта е прекалено ниска	Скоростта на машината е под 0,1 km/h (0.06 mph) и тя не може да управлява клапаните.	Увеличете скоростта на машината над минималното гранично ниво за скорост 0,1 km/h (0.06 mph).
Прикачното приспособление не извършва запис	Изключете кормилното управление, когато е разрешено изключване на запис на работата, и дисплеят подава информация, че записът на работата е изключен.	Проверете настройките на дисплея за запис на работата.

Продължава на следващата страница

zb48j1t,1693893916402 -11-05SEP23-2/3

Отстраняване на неизправности

Не е открита първична локална грешка	RowSense е активиран, но не са открити източници на локална грешка.	Свържете източник на локална грешка или деактивирайте RowSense™.
Няма вторична локална грешка	RowSense е активиран, но не са открити източници на локална грешка.	Свържете източник на локална грешка или деактивирайте RowSense™.
Изчакване за активиране от потребител	Изчакване операторът да избере бутона "Вкл. на кормилното управление".	Изберете бутона "Вкл. на кормилното управление".
Скоростта е извън диапазона	Скоростта е прекалено висока или прекалено ниска.	Работете с машината при скорост между 0,1 km/h (0,06 mph) и максималната скорост. - Максималната скорост на AutoTrac за John Deere Active Implement Guidance™ зависи от платформата. (За повече информация вижте "Ръководство за оператора на машината".) - Максималната скорост в режим на следване е 36 km/h (22.4 mph). - Максималната скорост при кормилно управление на плуга е 15 km/h (9.4 mph).
Липсва оператор	Липсва оператор.	Операторът трябва да е седнал. Проверете превключвателя на седалката.
В готовност	Системата е готова за включване.	Изберете превключвателя за възобновяване.
Грешка в клапана—Рестартирайте за опитване на възстановяване.	Подадена е информация за повреда в клапана.	Проверете кабелите и след това рестартирайте машината, за да се опитате да извършите възстановяване.
AutoTrac не е активно	AutoTrac не е активно.	Активирайте AutoTrac.

zb48j1t,1693893916402 -11-05SEP23-3/3

**Диагностични кодове за неизправности
(ДК)**

ДК	Описание	Препоръка
168.03	Захранващо напрежение през контактния ключ е над нормалното.	Проверете подаваното захранване.
168.04	Захранващо напрежение през контактния ключ е под нормалното.	Проверете подаваното захранване.
629	Операционната система не е реагирала в продължение на 1 секунда.	Ако проблемът остава, тогава изключете и отново включете захранването.
517232.02	CAN шината на прикачното приспособление не е активна.	Ако проблемът остава, тогава изключете и отново включете захранването.
517857.14	Системата е открила много контролери на приложения на CAN шината.	Откачете един от контролерите на приложение.
523773.03	Напрежението на високото ниво на CAN на машината е над нормалното.	Ако проблемът остава, тогава изключете и отново включете захранването.
523773.04	Напрежението на високото ниво на CAN на машината е под нормалното.	Ако проблемът остава, тогава изключете и отново включете захранването.
523774.03	Напрежението на ниското ниво на CAN на машината е над нормалното.	Ако проблемът остава, тогава изключете и отново включете захранването.
523774.04	Напрежението на ниското ниво на CAN на машината е под нормалното.	Ако проблемът остава, тогава изключете и отново включете захранването.
524215.03	Напрежението на високото ниво на CAN на прикачното приспособление е над нормалното.	Ако проблемът остава, тогава изключете и отново включете захранването.
524215.04	Напрежението на високото ниво на CAN на прикачното приспособление е под нормалното.	Ако проблемът остава, тогава изключете и отново включете захранването.
524217.03	Напрежението на ниското ниво на CAN на прикачното приспособление е над нормалното.	Ако проблемът остава, тогава изключете и отново включете захранването.
524217.04	Напрежението на ниското ниво на CAN на прикачното приспособление е под нормалното.	Ако проблемът остава, тогава изключете и отново включете захранването.
524259.00	Температурата на контролера на приложението е над 90°C (194°F).	Уверете се, че контролерът на приложението не е замърсен с кал, прах или някаква чужда материя.

RW00482.0000987 -11-06OCT21-1/1

Диагностика

Изберете:

- Екранен клавиш "Активно водене на прикачното приспособление" > раздел "Диагностика" > "Диагностика"
- Екранен клавиш "Диагностика"> раздел "Диагностика"

Диагностиката показва:

- Състояние (A)—Работното състояние.
- Условие (B)—Изискванията за достигане до всяко от състоянията.
- В готовност (C)—Показва, че състоянието съответства на изискванията.

A—Състояние
B—Условие

C—В готовност

Status	Setup	Calibrations	Diagnostics
Last Exit 1 Feedback Sensor Not Detected Codes Issued 2 Feedback Sensor Not Selected 3 Feedback Sensor Not Detected			
Diagnostics			
A Status	B Conditions	C Is Ready	
	Activated	Yes	
	Feedback Sensor (Selected, Available, Calibrated)	Yes, No, No	
	Control Valve (Selected, Available, Calibrated)	Yes, Yes, No	
	GPS Accuracy (Machine, Implement)	Yes, Yes	
	Machine AutoTrac	Yes	
	Steer toggle button was pressed and system is ready to be activated.	No	
	AutoTrac or Follow Mode Active	No	
	Implement Ready	No	
	Valve In Auto	No	
	Is Speed > 0.06 mph (0.1 kph)	No, Yes	
	Operator Presence	Yes	

PC589258 —UN—09AUG23

Диагностика—Активно водене на прикачното приспособление

Status	Setup	Calibrations	Diagnostics
Last Exit 667 Feedback Sensor Not Selected Codes Issued 333 OK 000 OK			
A Status	B Condition	C Is Ready	
	Activated	Yes	
	AutoTrac and Guidance Line OK	Yes	
	Feedback Sensor (Selected, Available, Calibrated)	No, No, No	
	Control Valve (Selected, Available, Calibrated)	Yes, Yes, No	
	Is GPS Available, Ready	Yes, Yes	
	Equipment Offsets Valid	Yes	
	Plow toggle button was pressed and system is ready to be activated.	No	
	Implement Ready	Yes	
	Is Operator Present	Yes	
	Is Speed > 0.06 mph (0.1 kph) and < 9.3 mph (15 kph)	No	
	Valve In Auto	No	

PC589259 —UN—09AUG23

Диагностика—Кормилно управление на плуга

zb48j1t,1693893964042 -11-05SEP23-1/1

Реакция на стъпално въздействие—John Deere Active Implement Guidance™

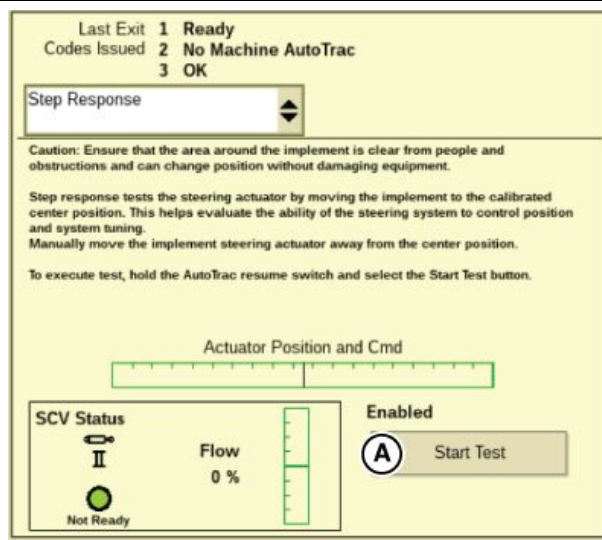
Изберете екранен клавиш "Активно водене на прикачното приспособление" > раздел "Диагностика" > "Реакция на стъпално въздействие".

ВНИМАНИЕ: За да избегнете нараняване се уверете, че в зоната около прикачното приспособление няма хора и препятствия и че прикачното приспособление може да променя позицията си, без да повреди оборудване.

"Реакция на стъпално въздействие" тества задвижващия механизъм на кормилното управление чрез преместване на прикачното приспособление в калибрираната централна позиция. То помага за оценка на способността на системата за кормилно управление да управлява позицията и настройката на системата.

Преместете ръчно задвижващия механизъм на кормилното управление на прикачното приспособление настрани от централното положение.

За да изпълните теста, задръжте превключвателя за възобновяване на AutoTrac и изберете бутона "Стартиране на теста" (A).



Реакция на стъпално въздействие

A—Бутон "Стартиране на теста"

zb48j1t,1693893982740 -11-05SEP23-1/1

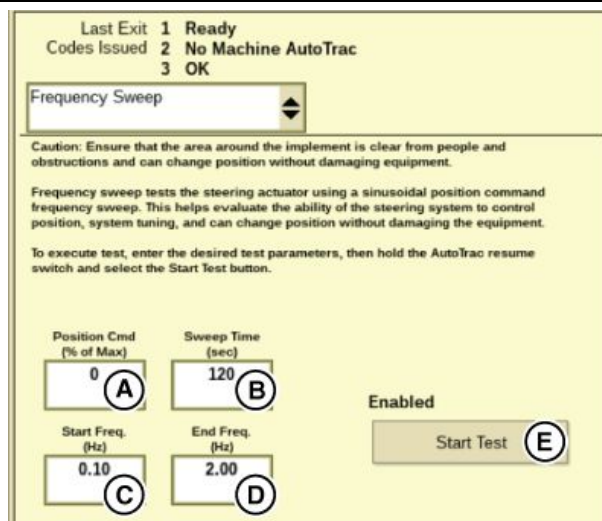
Колебание на честотата — активно водене на прикачното приспособление (Active Implement Guidance™)

Изберете екранен клавиш "Активно водене на прикачното приспособление" > раздел "Диагностика" > "Колебание на честотата".

ВНИМАНИЕ: За да избегнете нараняване се уверете, че в зоната около прикачното приспособление няма хора и препятствия и че прикачното приспособление може да променя позицията си, без да повреди оборудване.

"Колебание на честотата" тества задвижващия механизъм на кормилното управление чрез синусоидално колебание на честотата на командата за позиция. То помага за оценка на способността на системата за кормилно управление да управлява позицията, настройката на системата и може да променя позицията, без да поврежда оборудването.

За да изпълните теста, въведете желаните параметри на теста (A—D), след това задръжте превключвателя за възобновяване на AutoTrac и изберете бутона "Стартиране на теста" (E).



Колебание на честотата

A—Команда за позиция
B—Време на колебанието
C—Начална честота

D—Крайна честота
E—Бутон "Стартиране на теста"

zb48j1t,1693894028541 -11-05SEP23-1/1

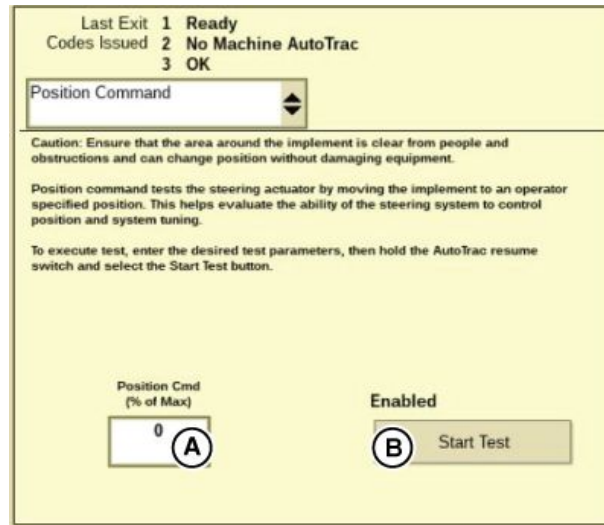
Команда за позиция — активно водене на прикачното приспособление (Active Implement Guidance™)

Изберете екранен клавиш "Активно водене на прикачното приспособление" > раздел "Диагностика" > "Команда за позиция".

ВНИМАНИЕ: За да избегнете нараняване се уверете, че в зоната около прикачното приспособление няма хора и препятствия и че прикачното приспособление може да променя позицията си, без да повреди оборудване.

"Команда за позиция" тества задвижващия механизъм на кормилното управление чрез преместване на прикачното приспособление в определена от оператора позиция. Това спомага за оценка на способността на системата за кормилно управление да управлява позицията и настройката на системата.

За да изпълните теста, въведете желаната команда за позиция (A), след това задръжте превключвателя за възобновяване на AutoTrac и изберете бутона "Стартиране на теста" (B).



Команда за позиция

A—Команда за позиция

B—Бутон "Стартиране на теста"

zb48j1t,1693894110616 -11-05SEP23-1/1

PC589272 —UN—09AUG23

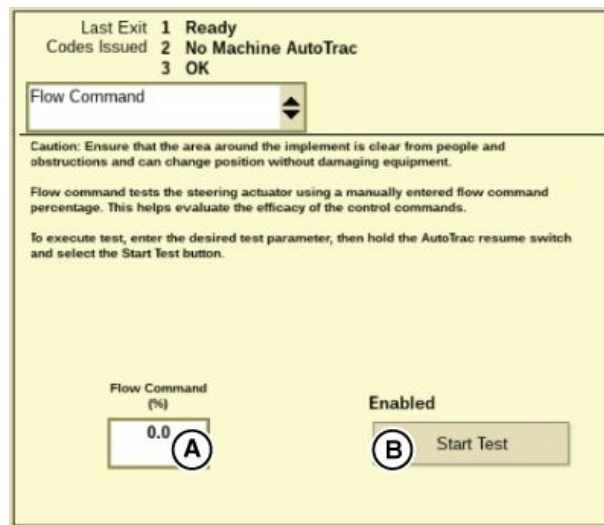
Команда за дебит — активно водене на прикачното приспособление (Active Implement Guidance™)

Изберете екранен клавиш "Активно водене на прикачното приспособление" > раздел "Диагностика" > "Команда за поток".

ВНИМАНИЕ: За да избегнете нараняване се уверете, че в зоната около прикачното приспособление няма хора и препятствия и че прикачното приспособление може да променя позицията си, без да повреди оборудване.

"Команда за поток" тества задвижващия механизъм на кормилното управление чрез ръчна команда за въвеждане на процент за потока. Тя помага за оценяване на ефективността на командите за управление.

За да изпълните теста, въведете желаната команда за дебит (A), след това задръжте превключвателя за възобновяване на AutoTrac и изберете бутона "Стартиране на теста" (B).



Команда за поток

A—Команда за дебит

B—Бутон "Стартиране на теста"

zb48j1t,1693894110545 -11-05SEP23-1/1

PC589273 —UN—09AUG23

Датчици за навигация — активно водене на прикачното приспособление (Active Implement Guidance™)

Изберете екранен клавиш "Активно водене на прикачното приспособление" > раздел "Диагностика" > "Датчици за навигация".

Датчиците за навигация показват следната информация за глобалната система за позициониране (GPS), първичния датчик и вторичния датчик:

- Източник (A).
- Странична грешка (B)
- Грешка в курса (C)
- Кривина (D)
- Достоверност (E)
- Адрес на източника (F)
- Първичен (G)

A—Източник
B—Странична грешка
C—Грешка в курса
D—Кривина

E—Достоверност
F—Адрес на източника
G—Груб

Last Exit 1: Feedback Sensor Not Calibrated Codes Issued 2: OK 3: Ready			
Nav. Sensors			
		Primary Sensor	Secondary Sensor
Source: (A)	GPS	N/A	N/A
Lateral Error: (B)	0 (in)	0 (in)	0 (in)
Heading Error: (C)	0 (deg)	0 (deg)	0 (deg)
Curvature: (D)	0.0 (dpm)	0.0 (dpm)	0.0 (dpm)
Confidence: (E)	15	0 %	0 %
Source Addr: (F)	9C	--	--
Primary: (G)	●	○	○

Датчици за навигация

zb48j1t,1693894128823 -11-05SEP23-1/1

PC26431 —UN—25OCT18

Управление на скоростта—John Deere Active Implement Guidance™

Изберете екранен клавиш "Активно водене на прикачното приспособление" > раздел "Диагностика" > "Управление на скоростта".

Управлението на скоростта показва:

- Състояние на управлението (A)
- Гранично състояние (B)
- Код за изход (C)
- Граница на оператора (D)
- Скорост на машината (E)
- Команда за скоростта (F)

A—Състояние на управлението
B—Гранично състояние
C—Код за изход

D—Граница на оператора
E—Скорост на машината
F—Команда за скоростта

Last Exit 1: No Machine AutoTrac Codes Issued 2: OK 3: Ready			
Speed Control			
Speed Control Diagnostics			
(A)	Control State: Error		
(B)	Limit State: Error		
(C)	Exit Code: OK		
(D)	Operator Limit:	0.0 (mi/h)	
(E)	Machine Speed:	0.0 (mi/h)	
(F)	Speed Command:	2.0 (mi/h)	

Управление на скоростта

zb48j1t,1693894235577 -11-05SEP23-1/1

PC569274 —UN—09AUG23

Диагностика—Кормилно управление на плуга

Изберете екранен клавиш "Диагностика"> раздел "Диагностика"

Диагностиката показва:

- Състояние (A)—Работното състояние на "Кормилно управление на плуга".
- Условия (B)—Изискванията за достигане до всяко от състоянията.
- В готовност (C)—Показва дали състоянието е съответства на изискванията.

A—Състояние
B—Условие

C—В готовност

Status	Setup	Calibrations	Diagnostics
Last Exit 667 Feedback Sensor Not Selected Codes Issued 333 OK 000 OK			
A	B	C	
Disabled	Activated	Yes	
Ready to Enable	AutoTrac and Guidance Line OK Feedback Sensor (Selected, Available, Calibrated)	Yes No, No, No	
Enabled	Control Valve (Selected, Available, Calibrated) Is GPS Available, Ready Equipment Offsets Valid	Yes, Yes, No Yes, Yes Yes	
Active	Plow toggle button was pressed and system is ready to be activated. Implement Ready Is Operator Present Is Speed > 0.06 mph (0.1 kph) and < 9.3 mph (15 kph) Valve In Auto	No Yes Yes No No	

Диагностика

zb48j1t,1693894235528 -11-05SEP23-1/1

PC589259 —UN—09AUG23

Хардуер / софтуер

Изберете екранния клавиш "Настройка на контролера" > раздел "Диагностика" > "Хардуер/Софтуер" от изскачащото меню (A).

"Хардуер/Софтуер" показва контролера на приложението:

- Версия на хардуера (B)
- Версия на софтуера (C)
- Серийен номер (D)
- Адрес на първичния източник (E)
- Адрес на вторичния източник (F)

За да активирате предаването на диагностични стойности и състояния за запис на CAN, изберете полето за отметка "Активиране на диагностиката на CAN" (I). CAN записите се използват за разширено отстраняване на неизправности.

A—Падащо меню
B—Версия на хардуера
C—Версия на софтуера
D—Серийен №

E—Адрес на първичния източник
F—Адрес на вторичния източник
G—Поле за отметка "Активиране на диагностиката на CAN"

Profile	Activations	Diagnostics
Hardware/Software		
B	Hardware Version	3,00
C	Software Version	3.20P
D	Serial Number	312429
E	Primary Source Address	BA
F	Secondary Source Address	B9
G	Enable CAN Diagnostics	

Хардуер / софтуер

zb48j1t,1693894235476 -11-05SEP23-1/1

PC589260 —UN—09AUG23

Часове

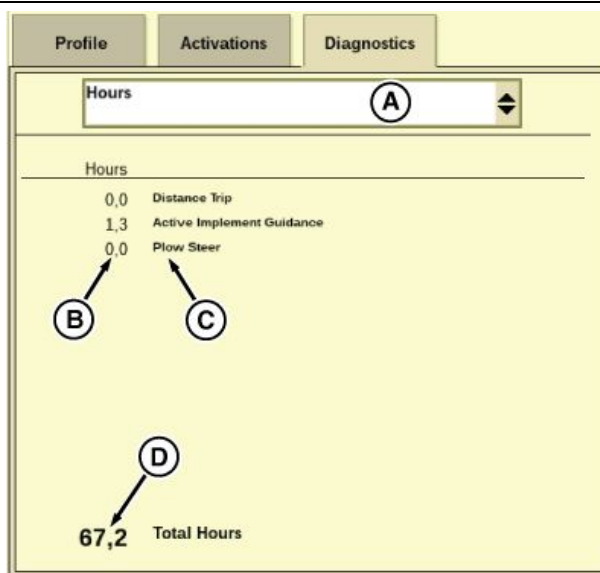
Изберете екранния клавиш "Контролер на приложението" > раздел "Диагностика" > "Часове" от изскачащото меню (A).

"Часове" (B) показва времето, през което всяко от приложенията (C) е работило в активно състояние.

"Общо часове" (D) показва общото време, през което контролерът на приложението е работил в активно състояние.

A—Отварящо се меню
B—Часове

C—Приложение
D—Общи часове



Часове

zb48j1t,1693894235420 -11-05SEP23-1/1

PC589261—UN—09AUG23

Диагностика на ПУК

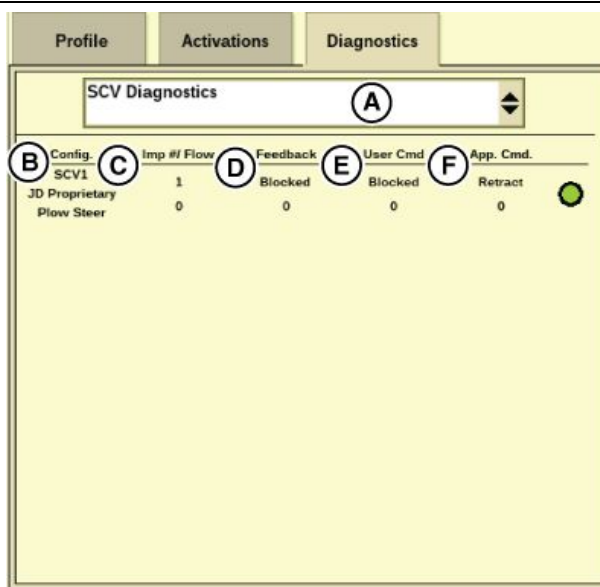
Изберете екранния клавиш "Настройка на контролера" > раздел "Диагностика" > "Диагностика на ПУК" от изскачащото меню (A).

"Диагностика на ПУК" показва:

- Конфигурация (B)
- Поток на прикачно приспособление номер (C)
- Обратна връзка чрез датчик (D)
- Команда от потребителя (E)
- Команда от контролера на приложението (F)

Стойности от диагностиката на SCV		
Състояние на потока	Брой	Дефиниция
Блокирано	0	Клапанът не пропуска поток.
Разгъване	1	Клапанът пропуска положителен поток.
Прибиране	2	Клапанът пропуска отрицателен поток.
Плаване	3	Клапанът е отворен.
Грешка	14	Има някакъв проблем.

Стойности от диагностиката на SCV



Диагностика на ПУК

A—Отварящо се меню
B—Конфигуриране
C—Дебит на прикачно приспособление номер

D—Обратна връзка чрез датчик
E—Команда от потребителя
F—Команда от контролера на приложението

zb48j1t,1693894235326 -11-05SEP23-1/1

PC589262—UN—09AUG23

Показания на входа/изхода

Изберете екранния клавиш "Настройка на контролера" > раздел "Диагностика" > "Показания на входа/изхода" от изскачащото меню (A).

"Показания на входа/изхода" показва типа на сигнала (B—D) и номера на извода (E), който се използва в куплунга на контролера на приложението.

- Аналоговите сигнали показват напрежение (F).
- Цифровите сигнали показват състояние (G) и честота (H).
- Драйверите на долната страна показват състоянието (G) и тока (I).

A—Отварящо се меню
B—Аналогов сигнал
C—Цифров сигнал
D—Сигнал на драйвера на долната страна
E—Номер на извода

F—Напрежение
G—Състояние
H—Честота
I—Текуща

Profile			
Activations			
Diagnostics			
Input/Output Readings			
B	Signal	Pin	E Voltage
	Analog In 1	G2	0,01
	Analog In 2	K2	0,01
	Analog In 3	G3	0,00
	Analog Out 1	H1	0,03
	Analog Out 2	J1	0,02
	5 V In	E1	0,02
	5 V Out	K3	4,95
C	Signal	Pin	E State
	Dig In 1	G1	0
	Dig In 2	K1	0
	Dig In 3	C3	0
D	Signal	Pin	E State
	Low Side Driver 1	E3	0
	Low Side Driver 2	E2	1
	Low Side Driver 3	D3	1
Frequency (Hz)			
Current (mA)			

Показания на входа/изхода

Аналогов и напрежителен			Избран тип ПУК		
Сигнал	Щифт	Напрежение	Предходен собствен на JD	Собствен на JD	ISO
Аналогов вход 1	G2	Показание за напрежението на датчика за ъгъл на колелата, за присвоения ПУК. (Този вход може да се използва също от инструмента за калибриране на ПУК за кормилно управление на плуга, на дилъра.) 0 - 5 V, 2,5 V = неутрална	Текущото показание за напрежението на датчика за ъгъл на колелата при свързване към присвоения превключваем управляващ клапан (ПУК) на кабелния сноп за обратна връзка на прикачното приспособление.		Външен клапан
Аналогов вход 2	K2	Показание за напрежението на датчика за ъгъл на колелата, за присвоения ПУК. (Този вход може да се използва също от инструмента за калибриране на ПУК за кормилно управление на плуга, на дилъра.) 0 - 5 V, 2,5 V = неутрална	Текущото показание за напрежението на датчика за ъгъл на колелата при свързване към присвоения ПУК на кабелния сноп за обратна връзка на прикачното приспособление.		
Аналогов вход 3	G3	Не е приложим за John Deere Active Implement Guidance™, кормилно управление на плуг или изминато разстояние.	Не е приложимо		

Отстраняване на неизправности

Аналогов изход 1	H1	Стойност на командното напрежение на ПУК 0 - 5 V, 2,5 V = неутрално	При настройка за ПУК 1 това е напрежението, което се подава към блока за управление на хидравликата или текущото подадено напрежение на съответния ПУК, ако системата не е в автоматичен режим.	Не е приложимо	Не е приложимо	При настройка за ПУК 1 това е показанието за напрежение на външния лост на ПУК. В неутрално положение е приблизително 2,8 V. Ако напрежението е близко до 0 V и/или не се променя с движението на лоста на дистанционно монтирания електронен ПУК, проверете дали е свързан външен клапан и дали индикаторът свети.
Аналогов изход 2	J1	Стойност на командното напрежение на ПУК 0 - 5 V, 2,5 V = неутрално	При настройка за ПУК 3 това е напрежението, което се подава към блока за управление на хидравликата или текущото подадено напрежение на съответния ПУК, ако системата не е в автоматичен режим.	Не е приложимо	Не е приложимо	При настройка за ПУК 2 това е показанието за напрежение на външния лост на ПУК. В неутрално положение е приблизително 2,8 V. Ако напрежението е близко до 0 V и (или) не се променя с движението на лоста на дистанционно монтирания електронен ПУК, проверете дали е свързан външен клапан и дали индикаторът свети.
Входящо 5 V	E1	Напрежение на датчика 0 - 5 V. При свързан кабелен сноп на датчика за обратна връзка на прикачното приспособление то е 5 V. При ПУК на трактора то е 0 V и се променя след команда.	Стойността на подаваното от системата на блока за управление на хидравличната система напрежение трябва да бъде 5 V.	Не е приложимо	Не е приложимо	Не е приложимо
5 V Изх.	K3	Подавано напрежение за системата. 0 - 5 V	Стойността на подаваното на системата напрежение трябва да бъде близко до 5 V.			

Аналогов и напрежителен

Цифров сигнал	Щифт	Състояние	Честота (Hz)
Цифров вход 1	G1	Лост на дистанционно монтирания външен електронен ПУК, 0 = няма команда, 1 = команда	Не е приложим за John Deere Active Implement Guidance™ или за кормилно управление на плуг.
Цифров вход 2	K1	Показаната стойност е 1	
Цифров вход 3	C3	Не е приложим за John Deere Active Implement Guidance™ или за кормилно управление на плуг.	

Цифров сигнал

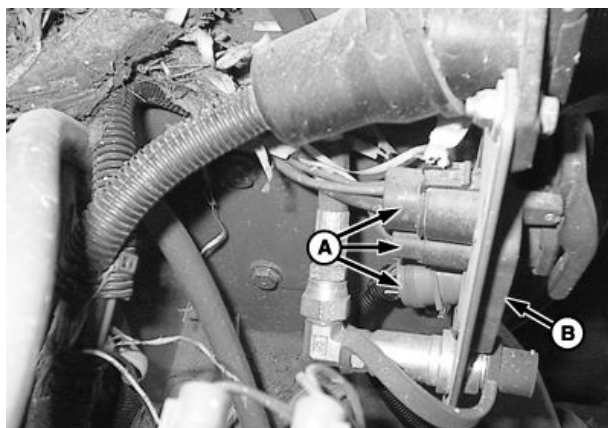
Отстраняване на неизправности

Драйвери	Щифт	Състояние	Ток (mA)
Драйвер 1 на долната страна	E3	Драйвер за реле, използвано от прикачни приспособления, оборудвани с електронни спирачки, които блокират и освобождават управляващите колела по време на събития, свързани с обръщане на посоката, прикачни приспособления с хидравлични системи за кормилно управление, които използват стойности от електрониката, за да се установят кормилните цилиндри в плаващо състояние по време на свързаните с обръщането на посоката събития. 0 = John Deere Active Implement Guidance™ е изключено, 1 = John Deere Active Implement Guidance™ е включено	< 3000 mA
Драйвер 2 на долната страна	E2	Не е приложим за John Deere Active Implement Guidance™ или за кормилно управление на плуг.	< 3000 mA
Драйвер 3 на долната страна	D3	Не е приложим за John Deere Active Implement Guidance™ или за кормилно управление на плуг.	< 3000 mA

Драйвери

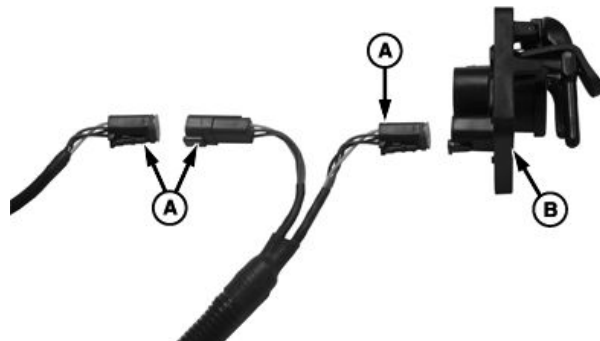
zb48j1t,1693894270695 -11-05SEP23-3/3

Конфигурация на машината



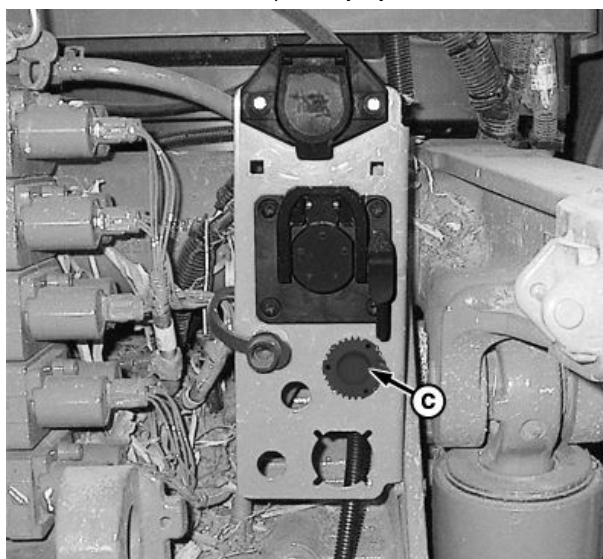
ISO куплунг

PC19673 —UN—28MAY14



Y-образен куплунг

PC19672 —UN—27MAY14



Куплунг за обратна връзка от датчика

PC19674 —UN—28MAY14

A—Куплунги от страната на машината
B—ISO куплунг

C—Куплунг за обратна връзка от датчика

Симптом

Прикачното приспособление не се показва или не може да работи.

Повреда

Замърсени или хлабави куплунги (A) от страната на машината на ISO куплунга (B).

Неправилно свързан кабелен сноп на GreenStar.

Решение

Почистете куплунгите и ги свържете отново докрай.

Изключете машината и системата, откачете кабелния сноп, почистете го и го поставете правилно.

Симптом	Повреда	Решение
	Има електрическо късо съединение в кабелния сноп.	Проверете кабелите за прекъсвания, къси съединения и повреди.
	"Контролерът на приложението UCC2" е свързан при захранена машина и (или) кодовете на машината са активни.	ИЗКЛЮЧЕТЕ машината и откачете изцяло "Контролер на приложението UCC2" от системата. Стартирайте машината и изчакайте да се извърши началното зареждане на дисплея докрай. ИЗКЛЮЧЕТЕ машината и свържете отново "Контролер на приложението UCC2" и всички кабелни снопове.
	"Контролер на приложението UCC2" не комуникира с CAN шината след изключване и включване на контактния ключ.	Проверете дали е включено захранването на "Контролер на приложението UCC2". Ако "Контролер на приложението UCC2" има постоянно захранване, то не прекъсва и не се показва на дисплея при повторно включване на захранването на машината.
Превключващият управляващ клапан (ПУК) не влиза в автоматичен режим.	Допълнителният куплунг за ПУК не е включен.	Уверете се, че допълнителният 9-изведен куплунг за ПУК е включен в машината.
	ПУК не е конфигуриран.	Проверете дали е конфигуриран ПУК. (За повече информация вижте "Управление на кормилната система за активно водене на прикачното приспособление" или вижте "Управление на ширината" и "Конфигуриране на плуга за кормилно управление на плуга")
АС (Автоматично управление) не се показва на дисплея на ПУК (при трактори от серия 30 или по-стари). Квадратче за отметка "Автоматичен режим" е в сив цвят и не може да се избере (при трактори серия от R).	Замърсен или хлабав куплунг от страната на машината на датчика за обратна връзка от прикачното приспособление (C) в задната част на машината. По-старите версии на кабелния сноп са използвали 10-изведен правоъгълен куплунг.	Почистете куплунгите и ги свържете отново докрай.
	ПУК не е в режим на задържане.	Уверете се, че ПУК е в режим на задържане, а не е в плаващ режим. Ако лостът на ПУК остане в предно положение, тогава той е в плаващ режим.

Симптом	Повреда	Решение
	Настройката е неправилна.	Уверете се, че е избран правилният тип управление, SCV са избрани в настройката на Active Implement Guidance™ (Активно водене на прикачното приспособление) и захранването е изключено и включено отново.
	Неправилен избор на SCV в CommandCenter (серия R).	В CommandCenter изберете използвания SCV.
Системата се движи в една посока.	В системата са инсталирани линейни възвратни клапани.	Демонтирайте възвратните клапани.
	Хидравличните маркучи са разменени.	Разменете позициите на хидравличните маркучи или изберете квадратчето за отметка "Обратен изход" и калибрирайте ПУК и датчика за обратна връзка. (За повече информация вижте "Управление на кормилната система за активно водене на прикачното приспособление" или вижте "Управление на ширината" и "Конфигуриране на плуга за кормилно управление на плуга")
	"Контролер на приложението UCC2" е свързан, докато машината работи, генерирайки кодове за грешка на блока за управление на хидравличната система.	(Вижте "Нулиране на контролер на приложението UCC2" за повече информация.)
Странично изместеният 3-точков теглич се заключва в едната посока след достигане на синор.	Движението на теглича не е успоредно на задния мост на машината.	Инсталирайте датчик за обратна връзка от прикачното приспособление и кабелния сноп на датчика. Променете избора на управление от "Изместване на прикачното приспособление" на "Кормилно управление на прикачното приспособление". Калибрирайте лявото, централното и дясното положения.

Симптом	Повреда	Решение
Прикачното приспособление се отдалечава от линията при натискане на бутона за възобновяване на AutoTrac.	Разменени са маркучите на SCV.	Разменете позициите на хидравличните маркучи или изберете квадратчето за отметка "Обратен изход" и калибрирайте ПУК и датчика за обратна връзка. (За повече информация вижте "Управление на кормилната система за активно водене на прикачното приспособление" или вижте "Управление на ширината" и "Конфигуриране на плуга за кормилно управление на плуга")
	Неправилно свързан куплунг за датчика за обратна връзка от прикачното приспособление към датчика за ъгъла на колелата.	Включете правилния куплунг на датчика за обратна връзка от прикачното приспособление за избрания в настройките ПУК.
Машината не се насочва към линията.	На дисплея на ПУК се показва ЕС.	За да влезете в режим АС, натиснете правилния лост за управление на ПУК във фиксирана позиция.
Хидравличният цилиндър не реагира нормално.	Има теч от хидравличния цилиндър.	Проверете за теч. (Обърнете се към производителя на цилиндъра на кормилното управление за повече информация.) Поправете или сменете цилиндъра. Свържете се с вашия доставчик на John Deere или с друг доставчик на услуги за помощ.
	Недостатъчно хидравлично налягане в машината.	Проверете хидравличното налягане на машината. (За повече информация вижте Ръководството за оператора на машината.) Уверете се, че хидравличното масло е достигнало работната си температура. Използвайте хидравлични цилиндри с правилен размер за налягането на машината.
	Неправилно регулиран изравнителен клапан.	Регулирайте патроните на изравнителния клапан и извършете калибриране на праговото ниво.

Симптом	Повреда	Решение
	Хидравличните маркучи са свързани неправилно или лошо.	Проверете О-пръстените на маркучите, свържете ги правилно и затегнете съединенията.
	Клапанът е замръзнал.	Раздвижете на ръка хидравличните цилиндри до крайно ляво и крайно дясно положения. Ако състоянието се повтори, може маслото да е замърсено, което да предизвиква запушване или ПУК може да изисква клапан с възвратно-постъпателно движение, за да се предотврати преминаване в режим на утаяване при условия на нисък дебит.
	Настройките на приложението са неправилни.	Проверете плавността на движението на системата с тестове за разгъване и прибиране и регулирайте съответно чувствителностите и праговете стойности.
Приложението не се включва.	За състоянието на дисплея не се показва ОК.	(Вижте кода за състояние, източника на грешката и кода за излизане за повече информация.)
	"Контролер на приложението UCC2" е свързан, докато машината работи, генерирайки кодове за грешка на блока за управление на хидравличната система.	1. ИЗКЛЮЧЕТЕ машината. 2. Откачете "Контролер на приложението UCC2", кабелния сноп за постоянното захранване и допълнителния куплунг от външния заден панел на кабината. 3. Откачете Т-образните куплунги на CAN шината и свържете 4-изводния куплунг директно към куплунга за ISO прикачно приспособление. 4. Стартирайте машината. След стартирането на всички системи ИЗКЛЮЧЕТЕ двигателя. 5. Свържете отново "Контролер на приложението UCC2", кабелния сноп за постоянното захранване и допълнителния куплунг. 6. Свържете отново Т-образните куплунги на CAN шината между куплунга с 4 извода и куплунга на ISO прикачното приспособление.

zb48j1t,1693894927443 -11-07AUG25-5/5

Външен клапан

Симптом	Повреда	Решение
Външният клапан не реагира.	Включен е куплунгът от страната на машината на датчика за обратна връзка от прикачното приспособление в задната част на машината за управление на вградения превключващ управляващ клапан (ПУК) . По-старите версии на кабелния сноп са използвали 10-изводен правоъгълен куплунг.	Разединете куплунга от страната на машината на датчика за обратна връзка.
	Кабелният стоп на външния клапан е изключен.	Свържете кабелния сноп на външния клапан. Светодиодът на външния клапан трябва да светне.
	Монтираният външен клапан не е съвместим с конструкцията на хидравличната система на машината. (конструкции с отворен център срещу такава със затворен център).	Уверете се, че номерът на частта на монтирания клапан на прикачното приспособление е съвместим с конструкцията на хидравличната система на машината. (За повече информация вижте инструкциите за монтаж на Контролера на приложението UCC2 и на външния клапан или се свържете с вашия дилър на John Deere или с друг доставчик на услуги.)
	Хлабаво или липсващо съединение на кабелния сноп на управлението на ПУК с кабелния сноп на Контролера на приложението.	Проверете връзките.
	Кабелният сноп на управлението на ПУК е поставен в приемника на прикачното приспособление или в предния удължаващ кабелен сноп.	Уверете се, че кабелният сноп на управлението на ПУК е включен в кабелния сноп на Контролера на приложението.
	Линейният управляващ клапан на маркуча на помпата не работи или липсва.	Монтирайте, ремонтирайте или сменете управляващия клапан.

Симптом	Повреда	Решение
Светодиодът свети в червен цвят.	Във външния клапан се е получило обратно налягане.	⚠ ВНИМАНИЕ: За да предотвратите сериозно нараняване, не допускайте хора в зоната около оборудването. Преместването на лоста за управление на външния клапан може да накара прикачното приспособление да се премести. Маркучите са свързани обратно, което предизвиква обратно налягане. Проверете дали са свързани правилно маркучите. Ако проблемът остава, направете следното: 1. Поставете хидравличната система в плаващо положение, докато тракторът работи. 2. Изключете машината от контактния ключ. 3. Задействайте лоста за управление на външния клапан няколко пъти ръчно между двете крайни положения. 4. Рестартирайте захранването, за да изчистите червената светлина.
	Грешка на външния клапан.	Свържете се с вашия дилър на John Deere или с друг квалифициран сервиз.

RW00482,00007A8 -11-05AUG25-2/2

Приемник

Предупреждение за точността на приемника

За да постигнете по-добри работни характеристики, свържете приемника с най-високо ниво на точност към първичната машина (прев. средство).



Предупреждение за точността на приемника

PC13798 —UN—02JUN11

Симптом

Показано е предупреждение за точността на приемника.

Повреда

Сигналът за корекция е по-силен на приемника на прикачното приспособление.

Решение

Споделеният сигнал използва автоматично сигнала за корекция на машината. Монтирайте приемник с по-силен сигнал за корекция на машината.

Предупреждението за точност не деактивира споделения сигнал.

Използването на споделения сигнал е невъзможно, докато машината се движи.

Има проблем със софтуера.

Уверете се, че контролерът на приложението, дисплеят и приемникът са с последната версия на софтуера.

Двата приемника използват кинематика в реално време (RTK) и RTK е включена.

Изключете RTK на приемника на прикачното приспособление.

(Вижте ръководството за оператора на приемника StarFire.)

Симптом	Повреда	Решение
Приемниците не са свързани със споделен сигнал.	Стойностите напред/назад за приемника на прикачното приспособление не са настроени на нула. Споделеният сигнал е деактивиран на страницата "Настройка на кормилното управление на прикачното приспособление".	Настройте стойностите напред/назад на прикачното приспособление на нула. 1. Изберете бутона "Меню". 2. Изберете бутона "Контролер на приложението". 3. Изберете екранен клавиш "Главен на контролера на приложението". 4. Изберете бутона "Настройка на кормилното управление на прикачното приспособление". 5. Изберете "Активиран споделен сигнал" от падащото меню.

zb48j1t,1693894986469 -11-05SEP23-2/2

Камера AutoTrac Vision

Симптом

Повреда

Решение

Не е открита камера за наблюдение.

Камерата AutoTrac™ Vision не е свързана или връзката е разхлабена.

Проверете дали камерата за наблюдение е свързана и дали връзката не е разхлабена. Ако проблемът продължи, се свържете с вашия доставчик на John Deere или с друг доставчик на услуги.

Няма изображение или изображението е лошо.

Обективът на камерата е замърсен или е повреден.

Проверете дали обективът на камерата не е замърсен или повреден.

Почистете обектива на камерата.

Работните характеристики на визуалното насочване са лоши.

Метеорологичните условия влияят върху работните характеристики.

Силният вятър може да предизвика движение на културата. Калибрирайте системата в ден с по-малко вятър или, ако има такова, превключете на водене чрез GPS.

Погрижете се за чистотата на обектива на камерата Vision. Вятърът и дъждът могат да доведат до натрупване на прах и кал върху обектива.

Работните характеристики се влияят от осветяване на камерата от пряка слънчева светлина и от слаба дневна светлина.

Камерата Vision трябва да бъде насочена към земята с ясен изглед към най-малко два реда зад трактора.

Използвайте светлините на трактора за полето и работните светлини.

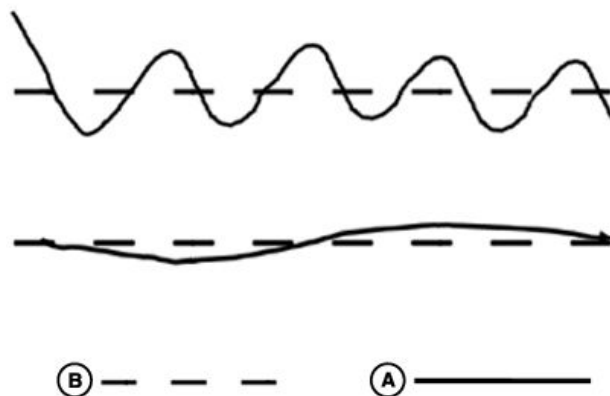
Ако има такова, използвайте водене чрез GPS до подобряването на светлинните условия.

Камерата Vision не е под подходящ ъгъл.

Камерата Vision трябва да бъде насочена към земята с ясен изглед към най-малко два реда зад трактора.

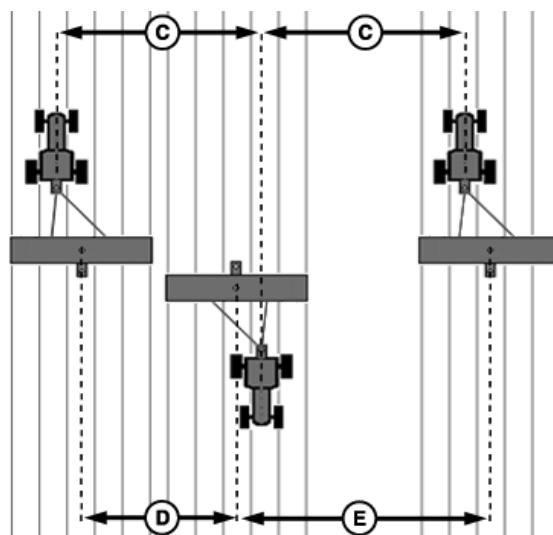
zb48j1t,1693894999968 -11-07AUG25-1/1

Работни характеристики на прикачното приспособление—John Deere Active Implement Guidance™



Разстояние

PC19677 —UN—12JUN14



Широко и тясно разстояние между редовете

PC19676 —UN—12JUN14

A—Траектория на движение на прикачното приспособление

B—Желана линия на водене

C—Еднакво разстояние от център до център на машината

D—Малко разстояние от център до център на прикачното приспособление

E—Голямо разстояние от център до център на прикачното приспособление

Симптом

S-образно движение—непрекъснатото движение напред и назад на траекторията на движение (A) на прикачното приспособление по протежение на желаната линия на водене (B).

Повреда

Условията на полето са лоши.

Теглителният прът не е заключен в неподвижно положение.

Настройките за чувствителността на движение по линия при следене и натрупаната чувствителност на движение по линия не са оптимизирани.

Решение

Използвайте блокировката на диференциала на трактора, ако има такава.

Заклучете теглителния прът в неподвижно положение.

(Вижте "Чувствителност на кормилното управление" за допълнителна информация.)

Симптом	Повреда	Решение
Голямо и малко междуредово разстояние—Има непостоянство на междуредовите разстояние между отделните минавания по цялата дължина на полето.	Разстоянието от център до център на машината (C) е еднакво между преминаванията. Разстоянията от център до център на прикачното приспособление (D и E) са различни при всяко преминаване, което предизвиква тесни и широки редове между отделните минавания.	1. Уверете се, че Контролерът на приложението UCC2, дисплеят и приемникът са с последната версия на софтуера. (Отидете на www.StellarSupport.com, а там на "Актуализации на софтуера".) 2. Включете Модула за компенсиране на терена (TCM) и го калибрирайте. (За повече информация вижте "Калибриране на модула за компенсиране на терена (TCM).") 3. Проверете и регулирайте баласта на машината, налягането в гумите и разстоянието между гумите. (За повече информация вижте "Ръководство за оператора на машината".)
	Разстоянието от центъра до центъра на прикачното приспособление е еднакво между преминаванията. Прикачното приспособление не се води директно зад машината.	1. Измерете и въведете точните измествания на прикачното приспособление. (За повече информация вижте "Измествания на GPS".) 2. Ремонтирайте или сменете износените компоненти на прикачното приспособление. (За повече информация вижте "Ръководството за оператора на прикачното приспособление".) 3. Регулирайте 3-точковия теглич. Регулирайте люлеещите се блокове на машината и повдигнете връзките до препоръчаните настройки. (За повече информация вижте "Ръководство за оператора на машината".) 4. Измерете и регулирайте всички редови блокове така, че да са симетрични на средната линия на прикачното приспособление. (За повече информация вижте "Ръководството за оператора на прикачното приспособление".)

Симптом	Повреда	Решение
Линията на водене АВ не е на правилното място за прикачното приспособление.	Изместванията от предишна операция не са изчистени от дисплея.	Създайте отново линията на водене, като използвате Курс А+. Най-добрата практика е да зададете линиите на водене за най-критичната операция. Използвайте измествания за по-малко критични операции на същото поле. Изчистете всички измествания при напускане на полето. (За информация за създаване на линия на водене вижте ръководството за оператора на дисплея.)
Изпълнението е непостоянно.	Стойността на намаляване на точността на положението (PDOP) е над 2,5 с препятствия повече 5 градуса над нивото.	Уверете се, че приемникът на прикачното приспособление не е ограничен от препятствия или от кабината на машината във всички посоки на движение.
	Сигналят на кинематиката в реално време (RTK) е слаб или пада до разликата на RTK Extend (RTK-X).	Използвайте базовата станция, която осигурява сигнал с ясно видима линия на обзор.
	Стойността на PDOP е над 2,5 и липсват препятствия.	Изчакайте сигнала от сателитите да се подобри. Ако настройките и регулиранията са извършени, запишете оригиналните стойности на настройките, които трябва да въведете, когато PDOP падне под 2,5.
	След като извършите обръщане при синора, работните характеристики стават грешни.	Уверете се, че контролерът на приложението, дисплеят и приемникът са с последната версия на софтуера. (Отидете на www.StellarSupport.com, а там на "Актуализации на софтуера".)

zb48j1t,1693895025120 -11-05SEP23-3/3

Симптом	Повреда	Решение
	Грешката в следенето при водене на машината е по-голяма от грешката при следене на "Активното водене на прикачното приспособление".	Определете причината за голямата грешка при следенето на машината. (Вижте ръководството за оператора на дисплея за повече информация.)
Системата за кормилно управление не отговаря, но индикацията за състоянието е ОК.	Зададено е прекалено ниско гранично ниво на ПУК.	Извършете калибриране на кормилното управление. (За повече информация вижте "Калибровки на кормилното управление — активно водене на прикачното приспособление/Active Implement Guidance™.)

zb48j1t,1693895025120 -11-05SEP23-4/3

Работни характеристики на прикачното приспособление—Кормилно управление на плуга

Симптом	Повреда	Решение
Хидравличната система не отговаря, но индикацията за състоянието е ОК.	Зададено е прекалено ниско гранично ниво на ПУК.	Извършете ръчно калибриране на ПУК. (За повече информация вижте "Ръчно калибриране на ПУК—Кормилно управление на плуга".)
	Датчикът за обратна връзка не е калибриран.	Извършете калибриране на датчика за обратна връзка. (За повече информация вижте "Конфигурация на ПУК—Кормилно управление на плуга".)
	Настройките на чувствителността на управление на ширината или на мъртвата зона не са правилни.	Калибрирайте настройките на чувствителността на управление на ширината и на мъртвата зона. (За повече информация вижте "Калибриране на управлението на ширината—Кормилно управление на плуга".)

RW00482,0000883 -11-06OCT21-1/1

Машина

Обърнете се към производителя на модула за кормилно управление на прикачното приспособление, за процедурите за техническо обслужване.

CF86321,0000349 -11-23MAY11-1/1

Списък с проверки преди началото на сезона

В допълнение към извършването на проверките преди началото на сезона използвайте списъка с проверки, в случай че възникне някое от следващите

- Към системата се присъединят различен трактор или прикачно приспособление.
- Компонент на хидравличната система бъде ремонтиран, сменен или регулиран.
- Компонент на решение за земеделско управление (AMS) бъде сменен.

Списък с проверки преди началото на сезона

- ☐ Получете най-новото Ръководство за оператора. (За повече информация вижте "Библиотека с техническа информация на John Deere".)

ЗАБЕЛЕЖКА: Погрижете се захранването на оборудването да не прекъсва, докато софтуерът се актуализира. Времето за актуализация е различно в зависимост от оборудването, мрежата или скоростта на CAN шината и размера на файла на програмата. Например, актуализирането на Контролер на приложението UCC2 отнема средно 30 минути.

- ☐ Актуализиране на софтуера. Отидете на StellarSupport.com за най-новия софтуер.
 - ☐ Дисплей
 - ☐ Приемник на машината
 - ☐ Приемник(ци) на прикачното приспособление
 - ☐ Приемник на Базова станция
 - ☐ Контролер на

- ☐ Активирайте приложенията на дисплея.
- ☐ Проверете кабелния сноп за износване и повреда около точките на притискане, ъглите, ръбовете и местата на подпиране на кабелните снопове. Ремонтирайте според необходимостта.
- ☐ Проверете кабелния сноп при конекторите за износване на откритите проводници. Ремонтирайте според необходимостта.
- ☐ Проверете уплътненията на конекторите и заключващите механизми. Ремонтирайте според необходимостта.
- ☐ Проверете свързващите изводи за износване, отлагания и корозия. Почистете ги и ги ремонтирайте при необходимост.
 - ☐ ISO куплунг
 - ☐ Приемници
 - ☐ Дисплей
- ☐ Проверете крепежните елементи. Затегнете, ако това е необходимо.
 - ☐ Дисплей
 - ☐ Приемници
 - ☐ Опора
- ☐ Регулирайте дебитите на превключваемия управляващ клапан (ПУК).
- ☐ Регулирайте изравнителния клапан (ако е приложимо).
- ☐ Калибрирайте праговите нива на ПУК.
- ☐ Калибрирайте машината и модулите за компенсиране на терена (TCM).
- ☐ Проверете хидравличния цилиндър на прикачното приспособление за течове.

(за подробни списъци със задачи вижте Ръководството за оператора на прикачното приспособление.)

RW00482,0000A8C -11-24NOV20-1/1

Списък с ежедневни проверки

- ☐ Регулирайте настройките за чувствителността на движение по линия при следене и натрупаната чувствителност според условията на почвата.
- ☐ Проверете кабелния сноп за износване и повреда около точките на притискане, ъглите, ръбовете и местата на подпиране на кабелните снопове. Ремонтирайте според необходимостта.
- ☐ Проверете кабелния сноп при конекторите за износване или оголени проводници. Ремонтирайте според необходимостта.
- ☐ Проверете крепежните елементи. Затегнете, ако това е необходимо.

- ☐ Дисплей
- ☐ Приемници
- ☐ Опора
- ☐ Проверете кормилния механизъм на прикачното приспособление за износване.
- ☐ Проверете лостовата връзка за обратна връзка на прикачното приспособление за износване.
- ☐ Проверете хидравличния цилиндър на прикачното приспособление за течове.

(за подробни списъци със задачи вижте Ръководството за оператора на прикачното приспособление.)

RW00482,0000307 -11-12JUN14-1/1

Списък с проверки след приключване на сезона

- ☐ Проверете кабелния сноп за износване и повреда около точките на притискане, ъглите, ръбовете и местата на подпиране на кабелните снопове. Ремонттирайте според необходимостта.
- ☐ Проверете кабелния сноп при конекторите за износване или оголени проводници. Ремонттирайте според необходимостта.
- ☐ Проверете уплътненията на конекторите и заключващите механизми. Ремонттирайте според необходимостта.
- ☐ Проверете свързващите пинове за износване, замърсявания и корозия. Почистете и (или) ремонттирайте, ако това е необходимо.
 - ☐ ISO куплунг

- ☐ Приемници
- ☐ Дисплей
- ☐ Проверете крепежните елементи. Затегнете, ако това е необходимо.
 - ☐ Дисплей
 - ☐ Приемници
 - ☐ Опора
- ☐ Проверете кормилния механизъм на прикачното приспособление за износване.
- ☐ Проверете лостовата връзка за обратна връзка на прикачното приспособление за износване.
- ☐ Проверете хидравличния цилиндър на прикачното приспособление за течове.

(за подробни списъци със задачи вижте Ръководството за оператора на прикачното приспособление.)

RW00482,0000308 -11-02JUN14-1/1

Индекс

Стр.	Стр.
A	К
Автоматизация на прикачното приспособление	Източник на навигацията..... 80-3
Изключване, деактивиране, блокиране..... 70-5	Инструкции за работа
Автоматично калибриране на кормилното управление	Наслагване на изображения при AutoTrac Vision..... 70-6
Active Implement Guidance..... 60C-2	
Активно водене на прикачното приспособление	
Обслужване на машината..... 100-1	
Б	
Безопасност	
Безопасна поддръжка, практикуване..... 05-2	
Безопасност, избягване на течности под високо налягане	
Пазете се от течности под високо налягане..... 05-5	
Безопасност, стъпала и дръжки	
Използване на стъпалата и дръжките правилно..... 05-2	
В	
Височина на StarFire..... 60A-2	
Включване	
Автоматизация на прикачното приспособление.. 70-3	
Кормилно управление на плуга..... 70-3	
Active Implement Guidance..... 70-3	
Външен клапан	
Съвместимост на машината..... 30-6	
Д	
Датчици за навигация	
Active Implement Guidance..... 80-10	
Датчици за ъгъла на колелата..... 40-4	
Двоен изравнителен клапан	
Регулиране..... 60A-8	
Действие на компонентите..... 70-1	
Диагностика..... 80-7	
Кормилно управление на плуга..... 80-11	
Диагностични кодове..... 80-6	
Дисплей..... 40-3	
Е	
Електронни дисплеи, правилна работа..... 05-3	
И	
Изисквания..... 30-2	
Изключване, деактивиране, блокиране	
Автоматизация на прикачното приспособление.. 70-5	
Измествания на оборудването..... 60B-2	
Измествания на GPS..... 60B-2	
	К
	Калибриране
	Модул за компенсирание на терена (TCM)..... 60A-3
	Мъртва зона на управлението на ширината..... 60E-7
	Чувствителност на кормилното управление..... 60C-6
	Чувствителност на управлението на ширината..... 60E-7
	Калибриране на датчика за обратна връзка..... 60C-2
	Кормилно управление на плуга..... 60E-4
	Калибриране на камерата за визуално водене.. 60C-12
	Код за активиране..... 30-5
	Код за изход..... 80-3
	Код за състояние..... 80-3
	Колебание на честотата
	Active Implement Guidance..... 80-8
	Команда за позиция
	Active Implement Guidance..... 80-9
	Команда за поток
	Active Implement Guidance..... 80-9
	Контролер на
	Надграждане..... 30-6
	Конфигурация на плуга..... 60E-4
	Коригиране на грешки..... 60C-8
	Кормилно управление на плуга
	Настройка на операцията..... 60E-6
	Работни характеристики на прикачното приспособление..... 80-29
	Крепежни елементи..... 30-2
	М
	Местоположение на компонентите..... 70-1
	Модул за компенсирание на терена (TCM)
	Калибриране..... 60A-3
	Оптимизиране..... 60A-2
	Позициониране на машината и калибриране... 60A-4
	Н
	Навигация..... 30-3, 30-4
	Надграждане на контролера..... 30-6
	Наслагване на изображения при AutoTrac Vision... 70-6
	Настройване
	Вградено в трактор John Deere Active Implement Guidance™..... 60D-1
	Калибриране на камерата за визуално водене..... 60C-12
	Калибриране на SCV
	Plow Steer (Кормилно управление на плуга) .. 60E-2

Продължава на следващата страница

Стр.	Стр.
Калибровки на кормилното управление	Проверки
Active Implement Guidance 60C-2	Ежедневно 100-1
Конфигурация на плуга 60E-4	Преди началото на сезона 100-1
Коригиране на грешки 60C-8	След приключване на сезона 100-2
Опции за автоматизация 60C-11	
Управление на кормилната система 60C-1	Р
Управление на скоростта 60C-9	Работна страница 60B-5
Чувствителност на кормилното управление 60C-6	Работни характеристики на прикачното
Настройка	приспособление
Измествания на оборудването 60B-2	Кормилно управление на плуга 80-29
Измествания на GPS 60B-2	Active Implement Guidance 80-26
Калибриране на датчика за обратна	Раздел "Диагностика"
вързка	Датчици за навигация
Active Implement Guidance 60C-2	Active Implement Guidance 80-10
Настройки на RowSense 60C-10	Диагностика 80-7
Работна страница 60B-5	Кормилно управление на плуга 80-11
Серийни портове 60B-4	Колесие на честотата
Следене на прикачното приспособление 60C-15	Active Implement Guidance 80-8
Управление на ширината 60E-7	Команда за дебит
Настройка на StarFire 60A-2	Active Implement Guidance 80-9
Настройки на RowSense 60C-10	Команда за позиция
Няколко приложения 60B-1	Active Implement Guidance 80-9
О	Реакция на стъпката (извършеното
Обслужване	действие)
Машина 100-1	Active Implement Guidance 80-8
Обслужване на машината 100-1	Управление на скоростта
Обща информация	Active Implement Guidance 80-10
Общи препратки	Реакция на стъпално въздействие
Търговски марки -3	Active Implement Guidance 80-8
Оптимизиране	Регулиране
Модул за компенсиране на терена (TCM) 60A-2	Двоен изравнителен клапан 60A-8
Опции за автоматизация 60C-11	Регулиране на управляемия хидравличен
Откриване и отстраняване на	изход (SCV)
неизправности	Дисплей TouchSet 60A-7
Контролер на приложението	GreenStar 3 CommandCenter 60A-7
Диагностика на SCV 80-12	Ръчно калибриране на кормилното
Показания на входа/изхода 80-13	управление
Хардуер / софтуер 80-11	Active Implement Guidance 60C-2
Часове 80-12	Ръчно калибриране на SCV
Откриване и отстраняване на	Кормилно управление на плуга 60E-2
неизправности в машината 80-16	С
Отстраняване на неизправности	Сателитна информация 80-1
Конфигурация на машината 80-16	Серийни портове 60B-4
П	Система за управление
Преглед на вградено в трактор John	Датчици за ъгъла на колелата 40-4
Deere Active Implement Guidance™ 60D-1	Следене на прикачно приспособление 60C-15
Приемник StarFire	Смяна на изтривачната се програмируема
Споделен сигнал 40-1	памет само за четене (EPROM) 30-6
Приемници	Софтуер 30-2
StarFire 40-1	Софтуер и настройки 30-1
Приемници StarFire 40-1	Съветник за настройка
Принцип на действие 30-1	Общ преглед 60B-1
	Съвместимост на машината 30-6

Продължава на следващата страница

	Стр.		Стр.
Т		Съвместимост на машината	30-6
Тест на управлението на ширината	60E-1	Active Implement Guidance™ (Активно водене на прикачното приспособление)	30-1
У		Софтуер и настройки	30-1
Управление на кормилната система	60C-1	Принцип на действие	30-1
Управление на скоростта	60C-9	С	
Active Implement Guidance	80-10	CommandCenter	40-3
Управление на ширината	60E-7	Органи за управление на SCV	
Х		Автоматичен режим	60A-6
Хидравлична система		Конфигуриране	60A-6
Органи за управление на SCV		Г	
Автоматичен режим	60A-6	GPS приемник	40-1
Конфигуриране	60A-6	И	
А		iGrade	
Active Implement Guidance		Използване на активно водене на прикачното приспособление (Active Implement Guidance™) с iGrade™	60B-1
Отстраняване на неизправности		С	
Машина	80-16	StarFire движение напред/назад	60A-2
Приемници StarFire	40-1		
Работни характеристики на прикачното приспособление	80-26		
Смяна на изтриващата се програмируема памет само за четене (EPROM)	30-6		

