

John Deere Active Implement Guidance



JOHN DEERE

PRIRUČNIK ZA RUKOVANJE

John Deere Active Implement Guidance™
(serijski brojevi PCXL01C200000—),
(serijski brojevi PCXL02C200000—),
(serijski brojevi PCXL01D3500000—)

OMPFP27090 IZDANJE L5 (CROATIAN)

John Deere Ag Management Solutions

PRINTED IN U.S.A.



Uvod

Predgovor

ZAHVALJUJEMO VAM na kupnji proizvoda tvrtke John Deere.

PAŽLJIVO PROČITAJTE OVAJ PRIRUČNIK da biste naučili kako pravilno rukovati i održavati svoj proizvod. U suprotnom može doći do osobnih ozljeda ili oštećenja opreme. Ovaj priručnik i sigurnosni znakovi na proizvodu također mogu biti dostupni i na drugim jezicima. Pogledajte www.techpubs.deere.com (Ag&Turf/JDPS), www.johndeeretechno.com (C&F) ili kontaktirajte svojeg John Deere zastupnika za narudžbu.

OVAJ SE PRIRUČNIK SMATRA trajnim dijelom vašeg proizvoda i trebao bi ostati uz proizvod u slučaju daljnje prodaje.

MJERE navedene u ovom priručniku pružene su u metričkom obliku, ali su navedene i ekvivalentne mjere koje vrijede u SAD. Upotrebljavajte samo ispravne zamjenske dijelove i pričvršćenja. Za metričke ili inčne vijke potrebne su različite vrste metričkih ili inčnih ključeva.

DESNA I LIJEVA STRANA odnose se na smjer kretanja stroja ili priključnog alata kada se vozi prema naprijed.

IDENTIFIKACIJSKE BROJEVE PROIZVODA (P.I.N.) UPIŠITE u Priručnik za rukovanje. Točno zapišite sve brojeve kako bi vam bilo lakše pronaći proizvod u

slučaju krađe. Vašem su distributeru isto tako potrebni pri narudžbi rezervnih dijelova. Sigurnosnu kopiju identifikacijskih brojeva pohranite na sigurnom mjestu izvan stroja ili proizvoda.

JAMSTVO se daje kao dio programa podrške tvrtke John Deere za korisnike koji rukuju opremom i održavaju je na način opisan u ovom priručniku. Jamstvo je pojašnjeno na jamstvenoj potvrdi ili izjavi koju ste trebali dobiti od svog prodavača.

Tvrtka John Deere ovim putem jamči kako će unutar jamstvenog razdoblja popraviti svoje proizvode u slučaju kvarova. Pod određenim okolnostima tvrtka John Deere osigurava i popravak na terenu, često bez dodatne naplate, čak i ako je isteklo jamstveno razdoblje. Ako se s opremom loše postupalo ili su na njoj izvršavanje preinake performansi izvan izvornih tvorničkih specifikacija, jamstvo se poništava te se pravo na terenska poboljšanja osporavaju.

Ako niste izvorni vlasnik ovog proizvoda, u vašem je interesu da kontaktirate svog lokalnog zastupnika tvrtke John Deere kako biste ga informirali o serijskom broju ove jedinice. To će pomoći John Deereu da vas obavijesti o bilo kakvoj problematici ili proizvodnim poboljšanjima.

DX,IFC,PRE -A5-24SEP25-1/1

John Deere stoji vam na usluzi

Zadovoljstvo kupca važno je za tvrtku John Deere.

Naši zastupnici nastoje vam pružiti brzu i djelotvornu uslugu za dijelove i servis:

- dijelovi za održavanje i servis vaše opreme
- stručni serviseri i neophodni alati za dijagnostiku i popravak za servisiranje vaše opreme
- **dostupni su zamjenski dijelovi tvrtke John Deere, servisi i informacije za održavanje ili popravke. Za više informacija posjetite deere.com ili deere.ca.**



TS201 —UN—15APR13

DX,IFC,JDS -A5-30SEP25-1/1

Zaštićeni znakovi

Zaštićeni znakovi	
AutoTrac™	Zaštitni znak tvrtke Deere & Company
CommandARM™	Zaštitni znak tvrtke Deere & Company
CommandCenter™	Zaštitni znak tvrtke Deere & Company
GreenStar™	Zaštitni znak tvrtke Deere & Company
iGrade™	Zaštitni znak tvrtke Deere & Company
ILS™	Zaštitni znak tvrtke Deere & Company
RowSense™	Zaštitni znak tvrtke Deere & Company
RTK Extend™	Zaštitni znak tvrtke Deere & Company
Service ADVISOR™	Zaštitni znak tvrtke Deere & Company
StarFire™	Zaštitni znak tvrtke Deere & Company
TLS™	Zaštitni znak tvrtke Deere & Company
TouchSet™	Zaštitni znak tvrtke Deere & Company

zb48j1t,1693379220046 -A5-30AUG23-1/1

John Deere knjižara tehničkih informacija

Ovaj dokument možda neće u potpunosti moći predstaviti funkcioniranje proizvoda uslijed promjena na proizvodu koje su nastale nakon tiskanja. Prije rada

pročitajte najnoviji Priručnik za rukovanje. Da biste dobili kopiju, kontaktirajte sa zastupnikom ili posjetite techpubs.deere.com.

CZ76372,000071F -A5-04AUG25-1/1

Sadržaj

Stranica

Stranica

Sigurnost

Prepoznavanje sigurnosnih obavijesti	05-1
Razumijevanje riječi upozorenja	05-1
Pridržavanje sigurnosnih uputa	05-1
Provodite održavanje na siguran način	05-2
Pravilna uporaba nogostupa i rukohvata	05-2
Sigurno rukovanje elektroničkim sastavnicama i držačima	05-3
Pravilna upotreba elektroničkog zaslona	05-3
Siguran rad sa sustavima navođenja	05-4
Pravilna uporaba sigurnosnog pojasa	05-4
Siguran rad sa sustavima automatizacije priključnog alata	05-5
Izbjegavajte tekućine pod visokim tlakom	05-5

Informacije o propisima i usklađenosti

Identificiranje koda datuma	20-1
Euroazijski gospodarski savez – EAC	20-2
EU Izjava o sukladnosti	20-5
Izjava o sukladnosti za UK	20-6

Pregled sustava

Teorija rada	30-1
Zahtjevi	30-2
Kretanje do stranice Kontroler primjene	30-3
Krenite do stranice StarFire	30-4
Unesite aktivacijski kod	30-5
Kompatibilnost stroja	30-6
Zamjena izbrisive programibilne memorije samo za čitanje (EPROM)	30-6

Pregled komponente

StarFire prijemnik	40-1
Prikaz	40-3
Senzor kuta kotača	40-4
Kontroler primjene	40-5
Protutežni ventil	40-5
Vanjski ventil	40-6
Prekidač visine priključnog alata	40-6
AutoTrac Vision kamera	40-7

Sklop

Pogon niske strane	50-1
--------------------------	------

Postavljanje – Stroj i priključni alat

Spajanje priključnog uređaja	60A-1
------------------------------------	-------

Konfiguriranje StarFire prijemnika priključnog alata	60A-1
Optimiziranje modula za kompenziranje zemljišta (TCM)	60A-2
Baždarenje modula za kompenziranje zemljišta (TCM)	60A-2
Prilagođavanje selektivnog upravljačkog ventila (SCV)	60A-6
Podesite dvostruki protutežni ventil	60A-8

Postavljanje – UCC2 kontroler primjene

Pregled čarobnjaka za postavljanje	60B-1
Pomaci GPS	60B-2
Serijski priključci	60B-4
Postavljanje stranica rada	60B-5

Postavljanje – Active Implement Guidance

Kontrola upravljanja – Active Implement Guidance	60C-1
Baždarenje upravljanja – Active Implement Guidance	60C-2
Osjetljivost upravljanja – Active Implement Guidance	60C-6
Ispravljanje pogrešaka – Active Implement Guidance	60C-7
Kontrola brzine – Active Implement Guidance	60C-8
RowSense postavke – Active Implement Guidance	60C-8
Opcije automatizacije – Active Implement Guidance	60C-9
Baždarenje Vision kamere za navođenje – Active Implement Guidance ..	60C-10
Praćenje priključnog alata – Active Implement Guidance	60C-12

Postavljanje – Traktorski integrirani Active Implement Guidance

Pregled traktorski integriranog Active Implement Guidance	60D-1
Postavljanje Active Implement Guidance za traktorski integrirano aktivno navođenje priključnog alata	60D-1
Prva upotreba - Postavljanje priključnog alata	60D-5

Nastavlja se na sljedećoj stranici

Izvorne upute. Sve informacije, crteži i tehnički podaci u ovom priručniku zasnivaju se na najnovijim informacijama dostupnim u trenutku objavljivanja. Zadržavamo pravo na izmjene u bilo koje vrijeme bez prethodne najave.

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

Stranica

Postavljanje – Upravljanje plugom

Ispitivanje kontrole širine – Upravljanje plugom	60E-1
Ručno baždarenje SCV – Upravljanje plugom	60E-2
Konfiguracija pluga – Upravljanje plugom	60E-4
Postavljanje operacije – Upravljanje plugom...	60E-6
Baždarenje kontrole širine – Upravljanje plugom	60E-7
Kontrola širine – Upravljanje plugom	60E-7

Rad

Pregled osnovnog rada	70-1
Uključite automatizaciju priključnog alata	70-2
Isključivanje, deaktiviranje i onemogućivanje automatizacije priključnog alata	70-4
SCV zapovjedna kontrola	70-4
AutoTrac Vision sloj	70-5

Rješavanje problema

Informacije o satelitu	80-1
Poništavanje UCC2 kontrolera primjene	80-2
Kod stanja, izvor navigacije i izlazni kod	80-3
Dijagnostički kodovi problema (DTC-ovi)	80-5
Dijagnostika	80-6
Reakcija koraka – Active Implement Guidance ..	80-7
Frekvencijsko pretraživanje – Active Implement Guidance	80-7
Zapovijed položaja – Active Implement Guidance	80-8
Zapovijed plivanja – Active Implement Guidance	80-8
Navigacijski senzori – Active Implement Guidance	80-9
Kontrola brzine – Active Implement Guidance ...	80-9
Dijagnostika – Upravljanje plugom	80-10
Hardver/Softver	80-10
Radni sati	80-11
SCV dijagnostika	80-11
Očitavanja ulaza/izlaza	80-12
Konfiguracija stroja	80-14
Vanjski ventil	80-19
Prijemnik	80-21
AutoTrac Vision kamera	80-22
Performanse priključnog alata – Active Implement Guidance	80-23
Performanse priključnog alata – Upravljanje plugom	80-26

Održavanje

Stroj	100-1
Popis provjera prije sezone	100-1
Popis svakodnevnih provjera	100-1
Popis provjera nakon sezone	100-2

Sigurnost

Prepoznavanje sigurnosnih obavijesti

Ovo je znak za sigurnosno upozorenje. Ovaj znak na vašem stroju ili u ovom Priručniku znači da postoji opasnost od mogućih povreda.

Slijedite sigurnosne upute kao i opće propise o zaštiti na radu.



DX,ALERT -A5-29SEP98-1/1

T81388 —UN—28JUN13

Razumijevanje riječi upozorenja

Upozoravajući znak se proširuje pojmovima OPASNOST, OPREZ ili POZOR. Pri tome OPASNOST označava mjesta ili područja s najvećim stupnjem opasnosti.

Upozoravajuće naljepnice OPASNOST ili OPREZ, koriste se na posebnim mjestima na kojima postoji opasnost. Upozoravajuće naljepnice s oznakom POZOR sadrže opće mjere opreza. Upozoravajući znakovi s natpisom POZOR i u ovom Priručniku upućuju na sigurnosne upute.

⚠ OPASNOST

⚠ UPOZORENJE

⚠ OPREZ

DX,SIGNAL -A5-03MAR93-1/1

TS187 —A5—23APR14

Pridržavanje sigurnosnih uputa

Pažljivo pročitajte sve sigurnosne poruke u ovom priručniku i sigurnosne oznake na stroju. Sigurnosne oznake održavajte u dobrom stanju. Zamijenite oštećene sigurnosne oznake ili one koje nedostaju. Pripazite da novi dijelovi opreme i zamjenski dijelovi sadrže ažurne sigurnosne oznake. Zamjenske sigurnosne oznake možete dobiti kod servisera John Deere opreme.

Na dijelovima i komponentama mogu postojati dodatne sigurnosne informacije koje nisu navedene u ovom priručniku za rukovanje.

Naučite kako upravljati strojem i kako pravilno koristiti kontrole. Ne dopustite nikome da upravlja strojem bez prethodnih uputa.

Održavajte stroj u ispravnom radnom stanju. Nedoovoljene preinake utječu na funkcioniranje i/ili radnu sigurnost i radni vijek stroja.



Ako ne razumijete bilo koji dio ovih uputa za rad i potrebna vam je pomoć, kontaktirajte vašeg zastupnika tvrtke John Deere.

DX,READ -A5-01AUG22-1/1

TS201 —UN—15APR13

Provodite održavanje na siguran način

Radovi na servisiranju polaze od toga, da je osoblje dobro upoznato s postupcima. Prostor za rad treba biti čist i suh.

Nikada nemojte podmazivati, servisirati ni prilagođavati vozilo koje se kreće. Ruke, noge i odjeću držite podalje od pogonjenih dijelova. Isključite cjelokupno napajanje i radite kontrolama da biste rasteretili tlak. Spustite opremu na tlo. Zaustavite motor i osigurajte stroj. Ako je opremljeno, uklonite ključ, odspojite traku uzemljenja akumulatora i pustite da se stroj ohladi.

Učvrstite svaki element stroja koji se mora podignuti radi održavanja kako se ne bi srušio.

Držite sve dijelove u dobrom stanju i pravilno ugrađene. Odmah popravite oštećenja. Zamijenite potrošene ili slomljene dijelove. Uklonite bilo kakve nakupine maziva, ulja ili otpada.

Na opremi s vlastitim pogonom odspojite kabel uzemljenja akumulatora (–) prije izvođenja prilagodbi na električnom sustavu ili prije zavarivanja na stroju.

Na vučenim priključnim alatima odspojite kabelski snop s traktora prije servisiranja komponenti električnog sustava ili prije zavarivanja na stroju.

Pad tijekom čišćenja ili rada na visini može uzrokovati ozbiljne ozljede. Upotrijebite ljestve ili platformu kako biste jednostavno dosegli svaku lokaciju. Koristite čvrste i sigurne oslonce za noge i rukohvate.



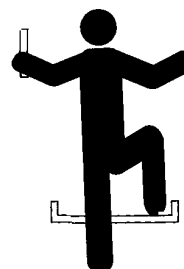
TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -A5-25NOV25-1/1

Pravilna uporaba nogostupa i rukohvata

Spriječite pad tijekom penjanja i spuštanja, okrećući se prema stroju. Održavajte kontakt u 3-točke sa stepenicama, držačima i rukohvati.

Posebno pazite u blatnjavim, snježnim ili vlažnim uvjetima. Održavajte nogostupe čistima i bez masti ili ulja. Nikada ne skačite kada izlazite iz stroja. Nikada se ne penjite niti spuštajte na stroju koji se kreće.



T133468 —UN—15APR13

DX,WW,MOUNT -A5-12OCT11-1/1

Sigurno rukovanje elektroničkim sastavnicama i držačima

Pad tijekom postavljanja ili uklanjanja elektroničkih sastavnica montiranih na opremi, može prouzročiti ozbiljne povrede. Upotrijebite ljestve ili platformu kako biste lakše pristupili svakom položaju za postavljanje. Upotrebljavajte čvrste i sigurne oslonce za noge i rukohvate. Ne ugrađujte i ne uklanjajte sastavnice u vlažnim ili hladnim vremenskim uvjetima.

Ako ugrađujete ili servirate RTK (Real-Time Kinematic) baznu postaju na toranj ili drugu visoku konstrukciju, pozovite ovlaštenog penjača.

Ako ugrađujete ili servirate stup prijmnika za globalno pozicioniranje koji se koristi na priključnom uređaju, upotrijebite odgovarajuće tehnike podizanja i nosite odgovarajuću zaštitnu opremu. Stup je težak i može biti



nespretno s njime rukovati. Kada mjesta ugradnje nisu pristupačna, potrebne su dvije osobe koje stoje na tlu ili na servisnoj platformi.

DX,WW,RECEIVER -A5-24AUG10-1/1

TS249 —JUN—23AUG88

Pravilna upotreba elektroničkog zaslona

Elektronički zasloni sekundarni su uređaji koji služe kao pomoć vozaču pri izvođenju radova u polju, istodobno povećavaju stupanj udobnosti i nude zabavu. Zaslone nude široki opseg funkcionalnosti, upotrebljavaju se u mnogim različitim aplikacijama sustava stroja i mogu se upotrebljavati s ostalim sekundarnim uređajima poput elektroničkih dlanovnih uređaja.

Sekundarni uređaj bilo je koji uređaj koji nije neophodan za upotrebu vašeg stroja u svojoj primarnoj namjeni. Rukovatelj je uvijek odgovoran za siguran rad i upravljanje strojem.

Da biste spriječili ozljeđivanje tijekom rada strojem:

- Namjestite zaslon sukladno uputama za ugradnju. Vodite računa o tome da uređaj bude pričvršćen, da ne ometa vozačev pogled ili da ne dolazi u konflikt s radnim komandama stroja.
- Ne dopustite da vam zaslon skreće pažnju. Budite na oprezu. Obratite pažnju na stroj i okruženje u blizini.

- Nemojte mijenjati postavke ili pristupati funkcijama koje zahtijevaju produljenu upotrebu kontrola zaslona dok je stroj u pokretu. Zaustavite stroj na sigurnom mjestu i postavite u parkirani položaj prije izvođenja takvih radnji.
- Glasnoću nikad ne postavljajte tako glasno da ne možete čuti okolni promet i vozila u hitnosti.

Da bi se poboljšao siguran rad, određene funkcije zaslona mogu biti onemogućene ako kretanje stroja nije ograničeno i/ili ako stroj nije parkiran. Nepoštivanje ove sigurnosne mjere može biti protivno primjenjivim zakonskim odredbama te izazvati oštećenja, teške ozljede ili smrt.

Dostupne funkcionalnosti zaslona upotrebljavajte samo kada vam uvjeti dopuštaju da to uradite na siguran način i sukladno pruženim uputama. Pri uporabi svih sekundarnih uređaja uvijek se pridržavajte pravila sigurne vožnje, nacionalnih ili lokalnih zakonskih i prometnih odredbi.

DX,ELEC,DISPLAY -A5-13JAN15-1/1

Siguran rad sa sustavima navođenja

Sustave navođenja ne upotrebljavajte na javnim prometnicama. Sustave navođenja uvijek isključite (onemogućite) prije izlaska na javnu prometnicu. Nemojte pokušavati uključiti (aktivirati) sustav navođenja tijekom transporta na javnim prometnicama.

Sustavi navođenja namijenjeni su kao pomoć rukovatelju za učinkovitije izvođenje operacija na polju. Rukovatelj je uvijek odgovoran za stazu stroja. Sustavi navođenja nemaju sposobnost da automatski otkrivaju ili sprječavaju sudare s preprekama ili drugim strojevima.

Sustavi navođenja obuhvaćaju svaku primjenu koja automatizira upravljanje strojem. To obuhvaća, ali se ne ograničava na, AutoTrac™, iTEC™, AutoTrac™ Automatizacija zaokreta, AutoTrac™ Navođenje alata (pasivno), AutoTrac™ Universal, AutoTrac™ Kontroler, AutoTrac™ RowSense™ i Machine Sync.

Da biste spriječili ozljeđivanje rukovatelja ili drugih osoba u blizini:

*AutoTrac je zaštićeni znak tvrtke Deere & Company
iTEC je trgovački naziv tvrtke Deere & Company
RowSense je zaštitni znak tvrtke Deere & Company*

- Nikada nemojte silaziti sa stroja niti se penjati na njega dok je u pokretu.
- Provjerite jesu li stroj, alat i sustav navođenja ispravno postavljeni.
 - Ako koristite iTEC™, AutoTrac™ Automatizaciju zaokreta ili AutoTrac™ Navođenje alata (pasivno) provjerite jesu li utvrđene točne granice.
 - Ako koristite Sinkronizaciju stroja, provjerite je li pratiteljeva početna točka baždarena sa zadovoljavajućim prostorom između strojeva.
- Budite oprezni i obraćajte pažnju na okruženje u neposrednoj blizini.
- Po potrebi preuzmite kontrolu nad upravljačem kako biste izbjegli opasnosti u polju, druge osobe, opremu ili prepreke.
- Zaustavite radove ako slaba vidljivost umanjuje vašu mogućnost rukovanja strojem ili ako u smjeru kretanja stroja uočite druge osobe ili prepreke.
- Prilikom odabira brzine stroja uzmite u obzir uvjete na polju, vidljivost i konfiguraciju stroja.

AL70325,000048F -A5-15APR21-1/1

Pravilna uporaba sigurnosnog pojasa

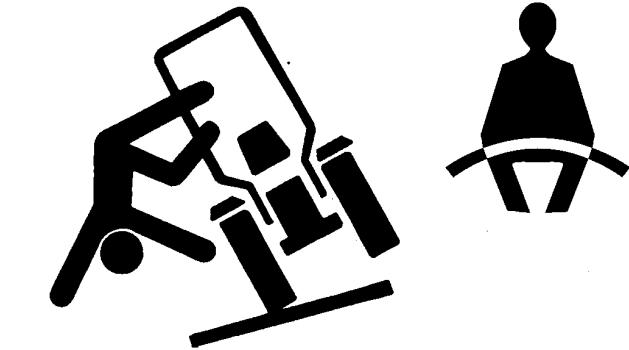
Spriječite ozljede od prignječenja ili smrt u slučaju prevrtanja.

Ovaj stroj je opremljen zaštitnim okvirom protiv prevrtanja (ROPS). Koristite sigurnosni pojas kada radite sa strukturom za zaštitu od prevrtanja (ROPS).

- Držite zasun i izvucite sigurnosni pojas povlačeći ga preko tijela.
- Gurnite zasun u kopču. Poslušajte čuje li se klik.
- Povucite za zasun sigurnosnog pojasa kako biste provjerili je li pojas sigurno učvršćen.
- Sigurnosni pojas namjestite preko kukova.

Zamijenite cijeli sigurnosni pojas ako pričvrсни dijelovi, kopča, pojas ili uvlačnik pokazuju znakove oštećenja.

Provjerite sigurnosni pojas vozačkog sjedala i pripadnu konstrukciju barem jednom godišnje. Pri tome obratite pažnju na labave pričvrсне dijelove ili oštećenja na



pojasu, primjerice na rezove, ispadanje vlakana, izrazitu ili neobičnu istrošenost, promjenu boje ili mjesta istrošena trenjem. Zamijenite samo sa zamjenskim dijelovima koji ispunjavaju specifikacije za vaš stroj.

TS1729 —UN—24MAY13

DX,ROPS1 -A5-22AUG13-1/1

Siguran rad sa sustavima automatizacije priključnog alata

Sustave automatizacije priključnog alata nemojte koristiti na javnim prometnicama. Uvijek isključite (onemogućite) sustave automatizacije priključnog alata prije izlaska na javnu prometnicu. Nemojte pokušavati uključiti (aktivirati) sustav automatizacije priključnog alata tijekom transportiranja na javnoj prometnici.

Sustavi automatizacije priključnog alata namijenjeni su kao pomoć rukovatelju za učinkovitije izvođenje operacija na polju. Rukovatelj je uvijek odgovoran za stazu stroja.

Sustavi automatizacije priključnog alata obuhvaćaju bilo koju primjenu koja automatizira kretanje priključnog alata. Ovo obuhvaća, ali se ne ograničava na, iGrade i Aktivno navođenje priključnog alata.

Da biste spriječili ozljeđivanje rukovatelja ili drugih osoba u blizini:

- Provjerite jesu li stroj, priključni alat i sustavi automatizacije ispravno postavljeni.
- Budite oprezni i obraćajte pažnju na okruženje u neposrednoj blizini.
- Prema potrebi preuzmite kontrolu nad strojem da biste izbjegli opasnosti u polju, druge osobe, opremu ili druge prepreke.



PC13793 —JUN—25MAY11

- Zaustavite radove ako slaba vidljivost umanjuje vašu mogućnost rukovanja strojem ili ako u smjeru kretanja stroja uočite druge osobe ili prepreke.

CF86321,0000366 -A5-05AUG25-1/1

Izbjegavajte tekućine pod visokim tlakom

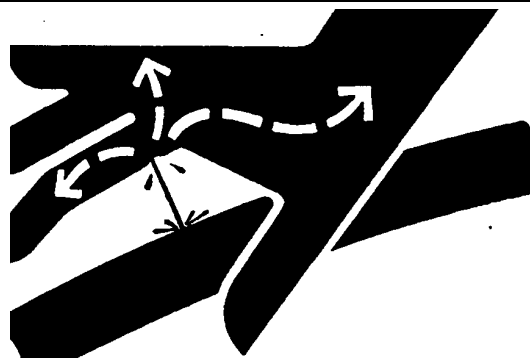
Povremeno provjeravajte hidraulička crijeva, najmanje jednom godišnje, na propuštanja savijanja, napukline, pukotine, abrazije, mjehure, koroziju, izloženost upletenih žica ili bilo kakvih drugih znakova istrošenosti ili oštećenja.

Istrošene ili oštećene sklopove crijeva odmah zamijenite zamjenskim dijelovima koje je odobrila tvrtka John Deere.

Tekućine koje izlaze pod visokim tlakom mogu oštetiti kožu i uzrokovati teške ozljede.

Izbjegnite opasnost ispuštanjem tlaka prije odspajanja hidrauličkih i drugih cijevi. Pritegnite sve spojeve prije ponovnog uspostavljanja tlaka u sustavu.

Moguća curenja tražite pomoću komada kartona. Zaštite ruke i tijelo od tekućina pod visokim tlakom.



X9811 —JUN—23AUG88

U slučaju nehotičnog kontakta s kožom, odmah potražite liječničku pomoć.

DX,FLUID -A5-05NOV25-1/1

Informacije o propisima i usklađenosti

Identificiranje koda datuma

Datum proizvodnje identificirajte pomoću koda datuma (A) na naljepnici na proizvodu. "YY" označava posljednje dvije znamenke godine proizvodnje (B). "WW" označava broj tjedna kalendarske godine proizvodnje (C).

NAPOMENA: Broj tjedna proizvodnje je u rasponu 01 – 53.

Kod datuma		
YY	Posljednje dvije znamenke godine proizvodnje	Primjer: 16 = 2016 17 = 2017 18 = 2018
WW	Broj tjedna kalendarske godine proizvodnje	Primjer: 01, 02, 03—53

A—Kod datuma (datum proizvodnje)

B—Posljednje dvije znamenke godine proizvodnje

C—Broj tjedna kalendarske godine proizvodnje



PC28647 —UN—07FEB22

Primjer naljepnice na proizvodu
PC17574 —UN—16AUG13

DATE CODE YY WW

(B) (C)

Primjer koda datuma

RW00482,00007B7 -A5-08FEB22-1/1

Euroazijski gospodarski savez – EAC

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.



EAC na engleskom

Nastavlja se na sljedećoj stranici

hy01057,1763963967754 -A5-24NOV25-1/3

PC894510—UN—19NOV/25

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.



EAC na kazaškom

Nastavlja se na sljedećoj stranici

hy01057,1763963967754 -A5-24NOV25-2/3

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.



EAC na ruskom

hy01057,1763963967754 -A5-24NOV25-3/3

PC894512—UN—24NOV25

EU Izjava o sukladnosti

Deere & Company
Moline, Illinois, SAD.

Niže potpisani ovime izjavljuju da:

Proizvod: Univerzalni CAN kontroler 2, kontroler primjene, kontroler primjene 1100, kontroler primjene 1120

Model(i): XL01, XL02

ispunjava/ispunjavaju sve relevantne odredbe i bitne zahtjeve sljedećih direktiva:

Direktiva	Broj	METODA IZDAVANJA CERTIFIKATA
Direktiva za elektromagnetsku usklađenost	2014/30/EU	Prilog II. Direktivi

Proizvod je sukladan sljedećim normama i/ili drugim normativnim dokumentima:

EN 55032: 2012/AC: 2013

EN 55024: 2010

EN ISO 14982: 2009

Ime i adresa osobe iz zemlje članice Europske Unije, ovlaštene za sastavljanje tehničke dokumentacije:

John Deere Walldorf GmbH i Co. KG
Korisnička podrška
Impexstraße 3
D-69190 Walldorf
EUConformity@JohnDeere.com

Ova se izjava o sukladnosti izdaje pod isključivom odgovornošću proizvođača.

Mjesto izjave: Urbandale, IA, SAD

Ime: Scott Torgerson

Datum izjave: 12. travnja 2021.

Naslov:Elektronički sklopovi upravitelja isporukom

Proizvodna jedinica: Deere & Company, Moline, IL 61265

DXCE01 —UN—28APR09



CT47125,000115D -A5-22OCT21-1/1

Izjava o sukladnosti za UK

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

Niže potpisani ovime izjavljuju da:

Proizvod: Univerzalni CAN kontroler, kontroler primjene 1100, kontroler primjene 1120

Model(i): XL01, XL02

ispunjava/ispunjavaju sve relevantne odredbe i bitne zahtjeve sljedećih direktiva:

Direktiva	Broj	METODA IZDAVANJA CERTIFIKATA
Propisi o elektromagnetskoj kompatibilnosti	S.I. 2016/1091	Plan 2, Modul A

Proizvod je sukladan sljedećim normama i/ili drugim normativnim dokumentima:

EN 55032:2012/AC:2013

EN ISO 14982:2009

EN 55024:2010

Ime i adresa osobe iz zemlje članice Europske Unije, ovlaštene za sastavljanje tehničke dokumentacije:

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

Ova se izjava o sukladnosti izdaje pod isključivom odgovornošću proizvođača.

Mjesto izjave: Urbandale, IA, SAD

Datum izjave: 12. travnja 2021.

Proizvodna jedinica: Deere & Company, Moline, IL 61265

Ime: Scott Torgerson

Naslov: Elektronički sklopovi upravitelja isporukom

Uvoznik proizvoda poljoprivredne i opreme za održavanje
travnjaka: John Deere Ltd- Harby Road, Langar,
Nottinghamshire, NG13 9HT, Ujedinjeno Kraljevstvo

APY46000 —UN—25AUG21

Uvoznik proizvoda za šumarstvo: John Deere Forestry
Ltd- Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria,
CA6 4NW, Ujedinjeno Kraljevstvo

Uvoznik za građevinarstvo: Wirtgen Limited, Wirtgen
Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark,
Notts. NG24 2UA, Ujedinjena Kraljevina

UK
CA

CT47125,0001174 -A5-11NOV21-1/1

Pregled sustava

Teorija rada

Aktivno navođenje alata omogućuje neovisno upravljanje strojem na istoj putanji navođenja kao i stroj.

Traktorsko integrirano aktivno navođenje alata je hardversko rješenje koje se prodaje u nekim područjima i koristi Active Implement Guidance.

(Za više informacija pogledajte Postavljanje – Traktorski integriran Active Implement Guidance.)

Upravljanje plugom upravlja plugovima podesive radne širine kako bi se izradili ujednačene brazde.

Položaj priključnog alata izračunava se korištenjem podataka iz:

- Sustav globalnog određivanja položaja (GPS)
- GPS priključnog alata
- AutoTrac
- Prikaz
- Potencijometar ili Hallov senzor
- Ako je primjenjivo, AutoTrac Vision kamera

(Za više informacija pogledajte Zahtjevi.)

UCC2 kontroler primjene naređuje hidrauličnom upravljačkom mehanizmu priključnog alata dok se ne postigne željeni položaj priključnog alata.

Opcije hidrauličnog upravljanja

- **Kontrola selektivnog upravljačkih ventila (SCV)** koristi se kada je stroj opremljen elektronički kontroliranim SCV-ima. UCC2 kontroler primjene šalje signalni napon hidrauličnoj upravljačkoj jedinici stroja kako bi upravljao hidrauličkim protokom SCV do upravljačkog mehanizma priključnog alata dok se ne postigne željeni položaj priključnog alata. Baždarenje SCV pragova putem zaslona je potrebno kada je sustav postavljen i svaki put kada se hidraulički sustav mijenja. Zbog normalnih varijacija u SCV-ovima, svaki stroj ima svoje jedinstvene vrijednosti praga napona signala SCV. Hidraulični sustavi koji ne reguliraju povratni hidraulični protok zahtijevaju protutežni ventil za održavanje povratnog tlaka u sustavu radi dosljednih performansi.
- **Vanjska kontrola ventila** se koristi kada se ne koriste elektronički kontrolirani SCV. UCC2 kontroler primjene šalje signalni napon vanjskom ventilu koji kontrolira količinu hidrauličnog protoka do upravljačkog mehanizma priključnog alata dok se ne postigne željeni položaj priključnog alata. Hidraulično dovodno i povratno ulje vode se kroz vanjski ventil koji ne zahtijeva protutežni ventil.

zb48j1t,1693381252749 -A5-30AUG23-1/1

Zahtjevi

Kompatibilnost i funkcionalnost sustava razlikuju se ovisno o lokaciji i konfiguraciji opreme. Za dodatne informacije o dostupnosti komponenti, funkcionalnosti sustava i kompatibilnosti kontaktirajte svog zastupnika tvrtke John Deere ili drugog serviseru. Dodatne informacije mogu se pronaći u Vodiču za kompatibilnost u Navigatoru za prodaju vrijednosti.

Hardver:

- UCC2 kontroler primjene
- AutoTrac
- Zaslon GreenStar 3 ili Generacije 4
- Senzor kuta kotača ugrađen na priključnom alatu
- Hidraulični cilindar priključnog alata ili upravljački mehanizam

NAPOMENA: Upravljanje plugom zahtijeva samo StarFire prijemnik ugrađen na stroju. Ako koristite kameru AutoTrac Vision na priključnom alatu s Active Implement Guidance, StarFire prijemnik priključnog alata nije obavezan.

- Prijemnik StarFire s RTK ugrađenim na stroju
- Prijemnik StarFire ugrađen na priključnom alatu
- Razni kabelski snopovi povezani s napajanjem, integracijom upravljačke jedinice, komunikacijom senzora i kontrolom upravljanja

Softver:

NAPOMENA: Zasloni Generacije 4 s procesorom verzije 1 mogu se ažurirati samo pomoću softvera Service ADVISOR. Za više informacija obratite se svom zastupniku za John Deere ili drugom ovlaštenom serviseru.

NAPOMENA: Osigurajte da oprema ima neprekidno napajanje tijekom ažuriranja softvera. Vrijeme ažuriranja softvera ovisi o opremi, brzini mreže ili CAN sabirnice i veličini datoteke programa. Na primjer, ažuriranje UCC2 kontroler primjene traje u prosjeku 30 minuta. Osigurajte da oprema ima neprekidno napajanje tijekom ažuriranja softvera.

- Najnoviji softver instaliran na:
 - Prikaz

- Prijemnik StarFire
- UCC2 kontroler primjene
- Ako je primjenjivo, AutoTrac Vision kamera (Krenite na StellarSupport.com i krenite na Ažuriranja softvera.)
- AutoTrac aktivacija na zaslonu (nije potrebno za ručno upravljanje sustavom)
- Aktivacija automatizacije priključka traktora (potrebno samo za korištenje kontrole brzine Active Implement Guidance ili za omogućavanje sučelja ISO upravljačkog ventila na nekim modelima traktora) (Za dodatne informacije pogledajte priručnik za rukovanje traktorom.)

NAPOMENA: Aktivacija Active Implement Guidance prikazana je na stranici Aktivacije kontrolera primjene.

- Aktivna Active Implement Guidance na UCC2 kontroleru primjene
- Dovršeno postavljanje AutoTrac i kontrolera primjene (nepotpuno AutoTrac postavljanje sprječava rad navođenja)

Specifikacije performansi/zahtjevi:

Dopustite ovim specifikacijama da Vision kamera najbolje odredi lokaciju redova kulture i razlike u boji između kulture i tla.

NAPOMENA: (Integriranom na traktoru) Aktivno navođenje priključnog alata Active Implement Guidance odobreno je za korištenje u ranim fazama kulture (samo kukuruz) od visine kulture 15 cm (5,9 in) do 90 posto pokrova.

- Sustav može izvoditi radove pri nagibu tla do 2 stupnja.
- Redovi kulture moraju biti dobro definirani s dosljednim razmakom.
- Veliki preskoci prisutni u redovima ili prekomjerni materijal korova mogu rezultirati neuspjehom baždarenja kamere ili smanjenim performansama sustava.
- Imajte na umu da prašina ili kiša na leći kamere, kao i izravna sunčeva svjetlost ili slabo dnevno svjetlo, mogu utjecati na sustav.
- Jak vjetar također može utjecati na performanse kamere zbog snažnog pomicanja kulture.

zb48j1t,1693381896998 -A5-18AUG25-1/1

Kretanje do stranice Kontroler primjene

PC582158 —UN—01AUG23

NAPOMENA: ISKLJUČITE ključ i pustite da se zaslon potpuno isključi prije spajanja ili odspajanja ISOBUS alata ili senzora.

Nakon navigacije do stranice Kontroler primjene, zasloni GreenStar 3 i Generacije 4 imaju isti izgled.

Za navigaciju do stranica Kontroler primjene pomoću zaslona GreenStar 3:

1. Odaberite tipku Izbornik.



Tipka Izbornik

zb48j1t,1693381939510 -A5-30AUG23-1/7

2. Odaberite tipku Kontroler primjene.

PC589279 —UN—09AUG23

Za navigaciju do stranica Kontroler primjene pomoću zaslona Generacije 4:



Tipka Kontroler primjene

zb48j1t,1693381939510 -A5-30AUG23-2/7

1. Odaberite tipku Izbornik.

PC28688 —UN—25AUG22

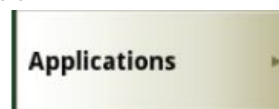


Tipka Izbornik

zb48j1t,1693381939510 -A5-30AUG23-3/7

2. Odaberite karticu Aplikacije.

PC589276 —UN—09AUG23



Kartica Aplikacije

zb48j1t,1693381939510 -A5-30AUG23-4/7

3. Odaberite aplikaciju ISOBUS VT.

PC28796 —UN—29AUG22



Aplikacija ISOBUS VT

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693381939510 -A5-30AUG23-5/7

4. Odaberite tipku ISOBUS VT.

PC28799 —UN—29AUG22



Tipka izbornika aplikacije ISOBUS VT

zb48j1t,1693381939510 -A5-30AUG23-6/7

5. Odaberite tipku Kontroler primjene.

PC589279 —UN—09AUG23



Tipka Kontroler primjene

zb48j1t,1693381939510 -A5-30AUG23-7/7

Krenite do stranice StarFire

PC582158 —UN—01AUG23

Nakon navigacije do stranice StarFire, zasloni GreenStar 3 i Generacije 4 imaju isti izgled.

Da dođete do stranice StarFire pomoću GreenStar 3 zaslona:

1. Odaberite tipku Izbornik.



Tipka Izbornik

zb48j1t,1693381951278 -A5-30AUG23-1/6

2. Odaberite tipku StarFire.

- Odaberite tipku StarFire stroja.
- Tipka StarFire priključnog alata

Za navigaciju do stranica StarFire pomoću zaslona Generacije 4:

PC589282 —UN—09AUG23



Tipka StarFire stroja

PC589283 —UN—09AUG23



Tipka StarFire priključnog alata

zb48j1t,1693381951278 -A5-30AUG23-2/6

1. Odaberite tipku Izbornik.

PC28688 —UN—25AUG22

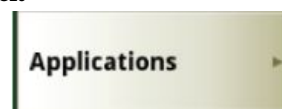


Tipka Izbornik

zb48j1t,1693381951278 -A5-30AUG23-3/6

2. Odaberite karticu Aplikacije.

PC589276 —UN—09AUG23



Kartica Aplikacije

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693381951278 -A5-30AUG23-4/6

3. Odaberite aplikaciju StarFire.

PC28798 —UN—29AUG22



Aplikacija StarFire

zb48j1t,1693381951278 -A5-30AUG23-5/6

4. Odaberite prijemnik na popisu StarFire uređaja.

PC589245 —UN—09AUG23

- StarFire stroja (A)
- StarFire priključnog alata (B)

A—StarFire stroja

B—StarFire priključnog alata



Popis StarFire uređaja

zb48j1t,1693381951278 -A5-30AUG23-6/6

Unesite aktivacijski kod

PC26352 —UN—05OCT18

Kontroler primjene UCC2 zahtijeva 26-znamenkasti aktivacijski kod za rad s aplikacijama. Kontaktirajte svog John Deere prodavača i navedite serijski broj kontrolera primjene UCC2 i željene aplikacije.

Uz ažuriranje softvera 22-1, više se aplikacija može aktivirati na kontroleru primjene UCC2. Ponovite ovaj postupak za svaku aplikaciju koristeći 26-znamenkasti aktivacijski kod.

Dostupne aplikacije:

- Identifikacija žetve, pamuk
- Mobilna meteorologija
- Dokumentiranje prinosa, Specijalna kultura
- Active Implement Guidance
- iGrade

1. Krenite na stranicu Kontroler primjene.
2. Odaberite softversku tipku Postavke kontrolera.



Softverska tipka Postavke kontrolera

zb48j1t,1693385253184 -A5-30AUG23-1/4

3. Odaberite karticu Aktivacije.

PC25903 —UN—05JUL18



Kartica Aktivacije

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693385253184 -A5-30AUG23-2/4

4. Odaberite tipku Dodaj aktivaciju.

PC25904 —UN—05JUL18



Tipka Dodaj aktivaciju

zb48j1t,1693385253184 -A5-30AUG23-3/4

5. Aktivacijski kod unesite u okvir za unos (A).

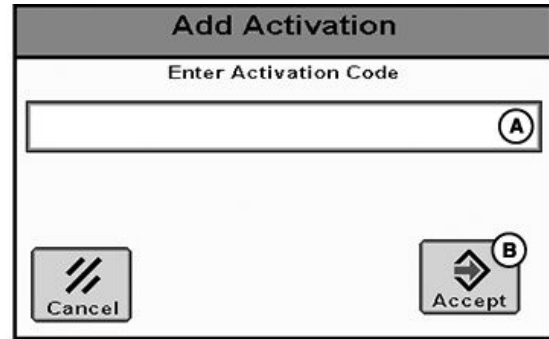
6. Odaberite tipku Prihvati (B).

7. Da biste aktivirali sljedeću aplikaciju, ponovite korake 4 - 6.

8. ISKLJUČITE stroj, pričekajte da se zaslon ugasi, a zatim ponovno pokrenite stroj.

A—Okvir za unos

B—Tipka Prihvati



Prozor Dodaj aktivaciju

zb48j1t,1693385253184 -A5-30AUG23-4/4

PC25905 —UN—05JUL18

Kompatibilnost stroja

Dio za navođenje Active Implement Guidance i Upravljanje plugom kompatibilan je na strojevima s ugrađenim AutoTrac, AutoTrac Universal ili AutoTrac kontrolerom.

Vanjski komplet ventila dodaje hidrauličnu kontrolu strojevima koji ne dolaze s tvornički ugrađenim hidrauličnim kontrolama.

(Za više informacija pogledajte Vanjski ventil.)

zb48j1t,1693385301503 -A5-30AUG23-1/1

Zamjena izbrisive programibilne memorije samo za čitanje (EPROM)

EPROM se nalazi u hidrauličnom upravljaču traktora. Na nekim ranim modelima traktora serije 8000 i 9000 potrebno

je zamijeniti EPROM. To može zahtijevati zamjenu samo EPROM-a ili cijelog hidrauličnog kontrolera traktora.

Za više informacija o zahtjevima i kompatibilnosti EPROM-a kontaktirajte svog zastupnika tvrtke John Deere ili drugog servisera.

RW00482,00003A8 -A5-05AUG25-1/1

Pregled komponente

StarFire prijemnik

PC589281 —UN—09AUG23



StarFire 6000 prijemnik

Ako stroj nema AutoTrac Vision kameru, Active Implement Guidance zahtijeva StarFire 3000 ili StarFire 6000 prijemnike na stroju i alatu. Ako koristite kameru, StarFire prijemnika priključnog alata je opcionalan.

Upravljanje plugom zahtijeva samo StarFire prijemnik na stroju.

Ako je moguće, koristite prijemnike istog modela radi najboljih performansi. Ako koristite različite modele, koristite StarFire 6000 prijemnik na priključnom alatu.

- Oba prijemnika moraju imati razinu RTK signala, osim ako se koristi dijeljeni signal.
- Ugradite prijemnik priključnog alata manje od 4,0 m (13.1 ft) iznad razine tla.
- Prijemnik priključnog alata mora biti spojen na CAN sabirnicu stroja preko ISO priključka.

StarFire prijemnik - Dijeljeni signal

NAPOMENA: Za korištenje dijeljenog signala, prijemnici stroja i priključnog alata moraju biti istog modela. StarFire iTC prijemnici ne mogu dijeliti signal.

Dijeljeni signal koristi signal ispravljanja stroja za dijeljenje signala s prijemnikom priključnog alata. Prijemnik s najvećim signalom korekcije mora biti ugrađen na stroj, da bi dijeljeni signal radio.

Dijeljeni signal se automatski povezuje i radi kada su ispunjeni sljedeći zahtjevi:

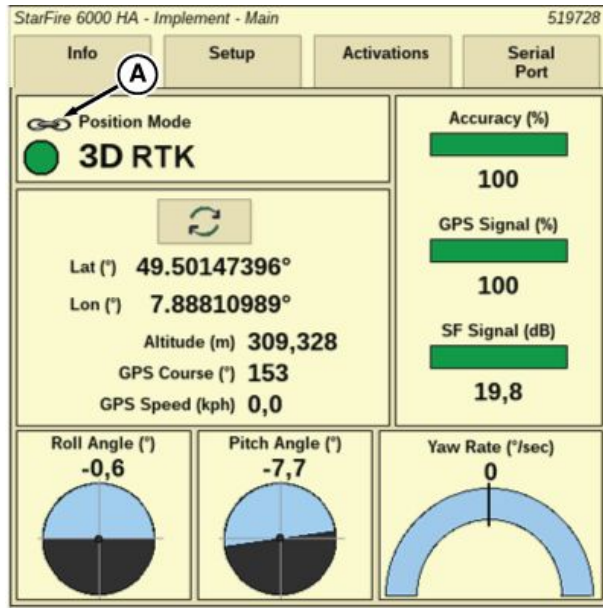
- Stroj je u pokretu.

NAPOMENA: John Deere zaslon 4240 Universal i 4100 CommandCenter ne podržavaju dijeljeni signal.

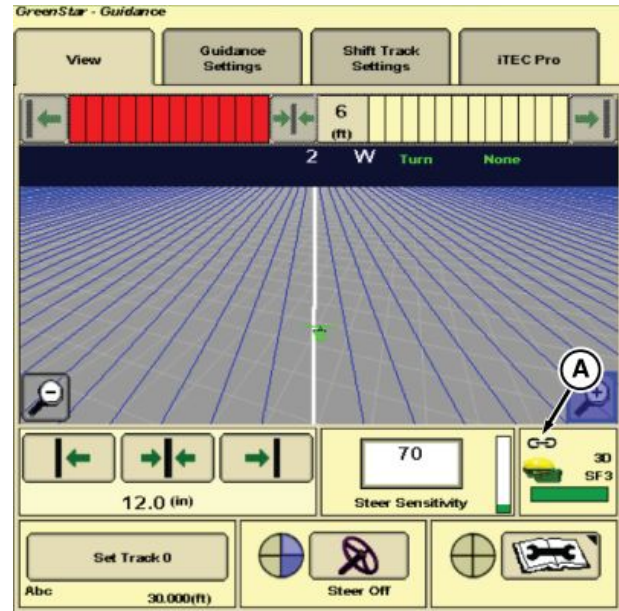
- Koristi se zaslon GreenStar 3, zaslon John Deere 4640 Universal ili 4600 CommandCenter.
- Prijemnici StarFire 3000 ili StarFire 6000 ugrađeni su na stroju i priključnom alatu.
- SF2, SF3 ili RTK je aktiviran na prijemniku stroja.
- SF1, SF2, SF3 ili RTK se aktivira na prijemniku priključnog alata.
- Odabrana je funkcija upravljanja priključnim alatom ili pomicanja priključnog alata.
- Vrijednost naprijed/nazad za prijemnik priključnog alata postavljena je na nulu.
- Najnovija ažuriranja softvera ugrađena su na zaslonu, prijemnicima i kontroleru primjene.
- iGrade nije omogućen u profilu.

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693385410178 -A5-30AUG23-1/2



Povezani prijemnici



Stranica Povezano navođenje

Povezani simbol (A) prikazuje se na više mjesta ako prijemnici dijele signal.

A—Povezani simbol



Povezani prijemnici



Povezani prijemnici

zb48j1t,1693385410178 -A5-30AUG23-2/2

Prikaz

Zaslon je korisničko sučelje koje rukovatelj koristi za:

- Konfiguriranje i baždarenje komponenti sustava.
- Nadzor performansi sustava.
- Izvođenje prilagođavanja sustava.
- Programiranje softvera.
- Pregledavanje dijagnostičkih ispitivanja.



GreenStar 3 2630 zaslon



Univerzalni zaslon John Deere 4640

zb48j1t,1693385437447 -A5-30AUG23-1/1

PC589266 —UN—09AUG23

PC589267 —UN—09AUG23

Senzor kuta kotača

Za sustave upravljanja priključkom, senzor kuta kotača koristi se za povratnu informaciju priključnog alata. Kao senzor kuta kotača koristi se potenciometar (A) ili Hallov senzor (B).

Kako se cilindar upravljanja izvlači ili uvlači, signal potenciometra se mijenja kako bi odražavao položaj upravljačkog mehanizma priključnog alata. Ovaj signal je povratna informacija za sustav navođenja i osjetljivost upravljanja, a koristi se za upravljanje upravljačkim mehanizmom.

NAPOMENA: Neki uređaji za upravljanje priključnim alatom imaju senzor kuta kotača ugrađen u opremu.

Senzor kuta kotača mora biti analogni senzor od 0 – 5 V.

Ugradite i baždarijte senzor kuta kotača kako bi njegov raspon kretanja bio poravnat i simetričan. Neispravno postavljanje senzora rezultira lošim radom. Provjerite jesu li hidrauličke i mehaničke vezne poluge upravljanja pravilno podešene prema specifikacijama proizvođača.

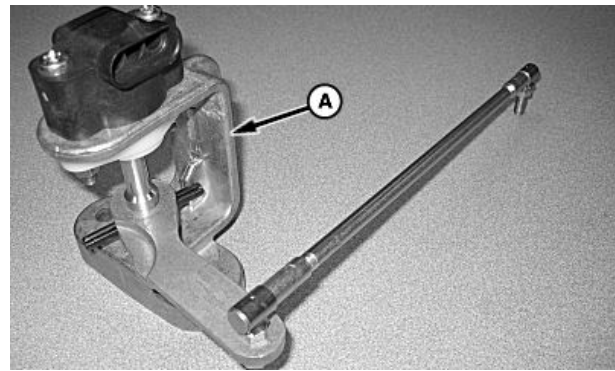
(Pogledajte korisnički priručnik za upravljački sustav za određeni upravljački sustav.)

Zahtjevi ugradnje

Za najbolji učinak, ugradite senzor kuta kotača za najveći raspon napona. Središte treba biti linearno i na jednakoj udaljenosti između lijeve i desne strane.

A—Potenciometar

B—Hallov senzor



Senzor kuta kotača



Ugrađeni senzor kuta kotača



Hallov senzor

PC12344 —UN—19OCT09

PC12189 —UN—14OCT09

PC13565 —UN—03MAY11

zb48j1t,1693385463215 -A5-30AUG23-1/1

Kontroler primjene

UCC2 kontroler primjene dobiva informacije o liniji navođenja sa zaslona i prijemnika stroja. Informacije o liniji za navođenje uspoređuju se s lokacijom prijemnika priključka kako bi se izračunala bočna pogreška priključnog alata. UCC2 kontroler primjene šalje potrebne zapovijedi bilo vanjskom ventilu ili hidrauličkom kontroleru stroja za upravljanje upravljačkim mehanizmom priključnog alata za praćenje linije za navođenje. Ako priključni alat koristi način upravljanja upravljačkim uređajem, podaci senzora kuta kotača također se koriste za praćenje linije vođenja.



UCC2 kontroler primjene s kabelskim snopom

RW00482,0000337 -A5-12JAN15-1/1

PC20218 —UN—07NOV14

Protutežni ventil

Protutežni ventil vraća hidrauličku tekućinu kada je prisutan pritisak na hidrauličnoj strani ventila. Protutežni ventil radi u kombinaciji s podešavanjem protoka hidrauličkog sustava. Kada se promijeni hidraulički protok sustava, potrebno je podesiti protutežni ventil.

Protutežni ventil je potreban kada hidraulički sustav stroja ne regulira povratni tok. Protutežni ventil nije potreban kada se koristi vanjski ventil.

Za optimalnu i dosljednu izvedbu, ugradite i pravilno podesite protutežni ventil.

Sljedeći modeli strojeva koriste selektivne upravljačke ventile (SCV) temeljene na CAN-u koji zahtijevaju protutežni ventil i moraju se prilagoditi za optimalne performanse:

- Traktori na kotačima serije 8030 (ser. br. 40001–).
- Traktori serije 8030 (ser. br. 905001–).
- Traktori na kotačima serije 9030 (ser. br. 013000–).



Protutežni ventil

- Traktori serije 9030 (ser. br. 911000–).
- Svi traktori serije 7R, 8R, 8RT, 9R i 9RT.

RW00482,0000338 -A5-11SEP14-1/1

PC19769 —UN—02JUL14

Vanjski ventil

Vanjski ventil daje UCC2 kontroleru primjene mogućnost upravljanja hidrauličkom stroja. Dizajn i funkcionalnost John Deere vanjskih ventila razlikuju se za hidraulične sustave s otvorenim i zatvorenim središtem. Koristite vanjski ventil:

- Ako UCC2 kontroler primjene ne može upravljati hidrauličkom stroja. Obično se ovo stanje javlja kod starijih modela strojeva ili modela koji nisu John Deere, a opremljeni su John Deere sustavom navođenja i ISO konektorom.
- Za očuvanje strojevih priključaka selektivnog upravljačkog ventila (SCV). Vanjski ventil se može spojiti na otvoreni SCV na stroju ili može koristiti snagu izvan kao hidraulički izvor energije iz stroja.

Komponente vanjskog ventila

Hidraulički upravljački blok (A) usmjerava hidraulički tok u hidraulične cilindre za položaj priključnog alata.

Tijelo elektroničkog ventila (B) prima zapovijedi od UCC2 kontrolera primjene i prenosi ih hidrauličkom upravljačkom bloku.

⚠ POZOR: Da biste izbjegli ozbiljne ozljede, držite prostor oko opreme čistim.

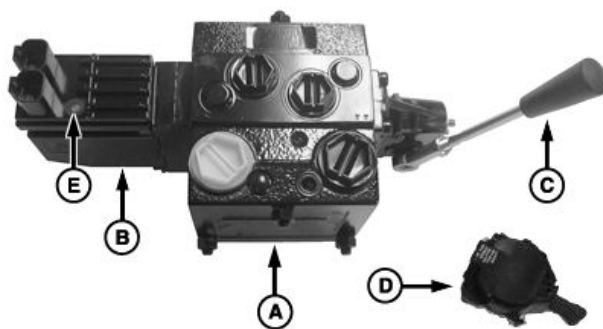
Pomicanje vanjske ručice za upravljanje ventilom (C) može uzrokovati pomicanje priključnog alata.

Upravljačka poluga vanjskog ventila ručno upravlja hidrauličkim upravljačkim blokom.

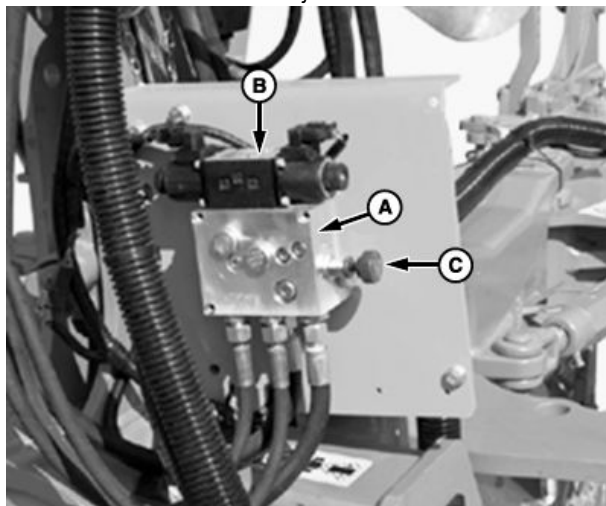
Udaljeno ugrađena elektronička SCV upravljačka poluga (D) ručno upravlja hidrauličkim upravljačkim blokom iz mjesta rukovatelja.

LED pokazivač (E) prikazuje stanje sustava tijela elektroničkog ventila.

- Zeleno – Ventil prima zapovijed od upravljačke jedinice.
- Narančasta – Ventil je uključen. Od upravljačke jedinice ne prima se zapovijed.
- Crveno – Naznačuje problem.



Vanjski ventil



Vanjski ventil

- | | |
|---------------------------------------|--|
| A—Hidraulični upravljački blok | D—Upravljačka poluga elektroničkog SCV za daljinsko postavljanje |
| B—Tijelo elektroničkog ventila | E—LED indikator |
| C—Upravljačka poluga vanjskog ventila | |

(Pogledajte odjeljak za rješavanje problema.)

zb48j1t,1693385491776 -A5-30AUG23-1/1

Prekidač visine priključnog alata

Dijelovi John Deerea mogu se konfigurirati za više dizajna priključnih alata.

Ako je za vašu primjenu potreban prekidač visine, kontaktirajte svog zastupnika tvrtke John Deere ili drugog servisera.

Tehnički priručnik John Deere sadrži dodatne informacije.

RW00482,0000876 -A5-05AUG25-1/1

AutoTrac Vision kamera

AutoTrac Vision kamera ugrađena na priključni alat daje povratnu informaciju UCC2 kontroleru primjene.



AutoTrac Vision kamera

zb48j1t,1693385507896 -A5-30AUG23-1/1

PC589268 —UN—09AUG23

Sklop

Pogon niske strane

VAŽNO: Da biste izbjegli oštećenje UCC2 kontrolera primjene, koristite svitak releja (A) koji je deklariran na 1 A ili manje i ne prelazi 12 V.

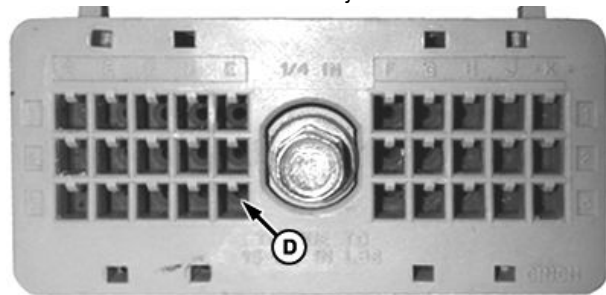
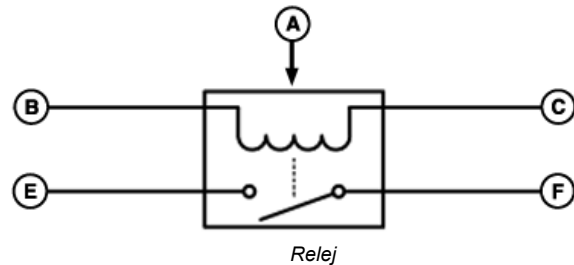
NAPOMENA: Potreban relej za korištenje pogona niske strane UCC2 kontrolera primjene nije osiguran.

Primjene koje koriste funkcionalnost pogona niske strane:

- Priključni alati opremljeni elektroničkim kočnicama koje blokiraju i otpuštaju kotače upravljanja tijekom okretanja.
- Priključni alati s hidrauličkim sustavima upravljanja koji koriste elektroničke vrijednosti kako bi cilindrima upravljača omogućili da plutaju tijekom okretanja.

Spojite relej na 5 – 12 V DC napajanje slabe struje (B) i uzemljenje (C) na pin E3 (D) priključka UCC2 kontrolera primjene.

Pin E3 pogona niske strane se aktivira (zatvara/uzemljuje) i drži dok je AutoTrac aktivan. Pogon niske strane se deaktivira (otvara) kada AutoTrac nije aktivan.



A—Relaj (1 A ili manje)
B—Napajanje slabom strujom
C—Uzemljenje

D—E3
E—Napajanje jakom strujom
F—Elektronički uređaj

zb48j1t,1693513049186 -A5-31AUG23-1/1

PC26989 —UN—09APR19

PC26990 —UN—09APR19

Postavljanje – Stroj i priključni alat

Spajanje priključnog uređaja

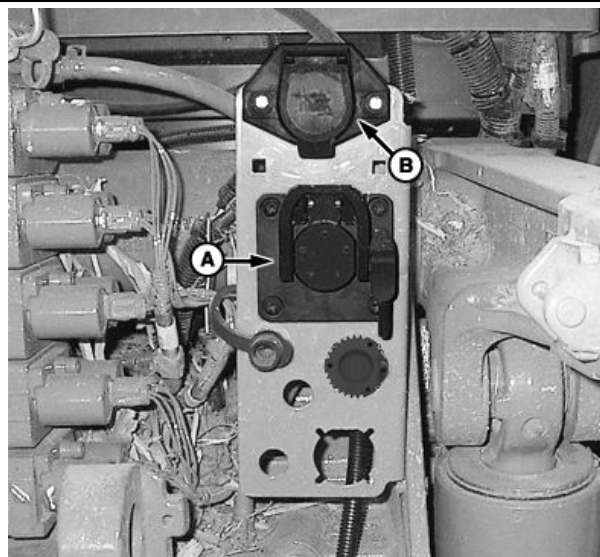
1. Ugasite stroj, povucite parkirnu kočnicu i izvadite ključ.

NAPOMENA: Nemojte spajati priključni alat kada je stroj uključen. Spajanje dok je napajano stvara kvarove zbog kojih ne radi Active Implement Guidance.

2. Spojite kabelski snop prijemnika priključnog alata na ISO 9-pinski priključak (A).
3. Spojite kabelski snop stalnog napajanja priključnog alata na priključak za konstantno napajanje stroja.
4. Ako je priključni alat konfiguriran s cestovnim svjetlima, spojite kabelski snop rasvjete na priključak za rasvjetu (B).
5. Spojite sve ostale priključke priključnog alata koji se odnose na pričvršćivanje opreme na traktor.

NAPOMENA: Provođenje hidrauličnog crijeva ključno je za pravilan rad. Vanjski ventil ima otisnuto P za priključak tlačnog crijeva, T za priključak crijeva za povrat ili spremnik i LS za priključak crijeva za mjerenje opterećenja.

6. Ako se koristi vanjski ventil, spojite tlačno crijevo i crijevo povrata ili spremnika s vanjskog ventila na stroj. Ako za opskrbu vanjskog ventila koristite dodatna snaga, spojite crijevo za mjerenje opterećenja.



Prikazan je stražnji dio traktora

A—ISO 9-pinski priključak

B—Priključak osvjettjenja

(Pogledajte priručnik stroja za dodatne informacije o pričvršćivanju priključnog alata i hidraulike priključnog alata na stroj.)

zb48j1t,1693513330291 -A5-31AUG23-1/1

Konfiguriranje StarFire prijemnika priključnog alata

1. Krenite do stranica StarFire.
2. Odaberite karticu Postavljanje (A).
3. Unesite 0 za uzdužni pomak prijemnika priključnog alata (B).
4. Unesite visinu prijemnika priključnog alata (C). Visina se mjeri od tla do sredine kupolastog kućišta. Priključnu opremu spustite što je bliže mogućem radnom položaju kada mjerite visinu.

A—Kartica Postavljanje
B—Okvir za unos pomaka naprijed/natrag

C—Okvir za unos visine

Zaslon StarFire postavljanje

zb48j1t,1693513430746 -A5-31AUG23-1/1

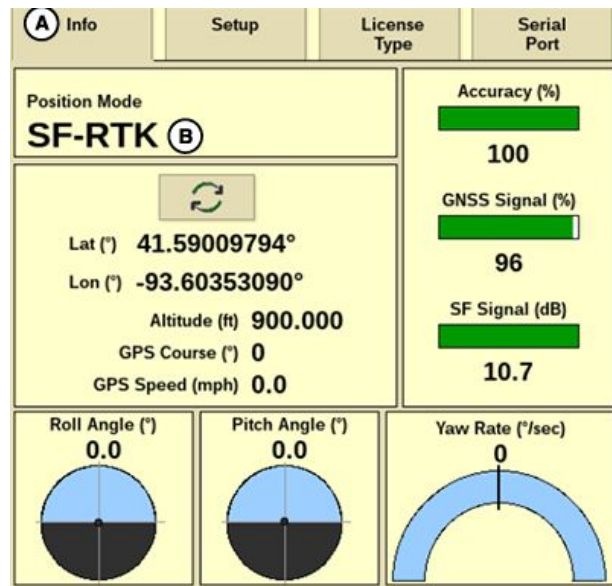
Optimiziranje modula za kompenziranje zemljišta (TCM)

Optimizirajte baždarenje TCM tako da inercijskoj mjernoj jedinici (IMU) dopustite za izmjeri kut bočnog nagiba i brzinu zakretanja prije izvođenja baždarenja TCM.

1. Krenite do stranica StarFire.
2. Odaberite karticu Informacije (A).
3. Provjerite je li Način položaja (B) uspostavio SF1 signal ili bolji.

A—Kartica Informacije

B—Način pozicioniranja



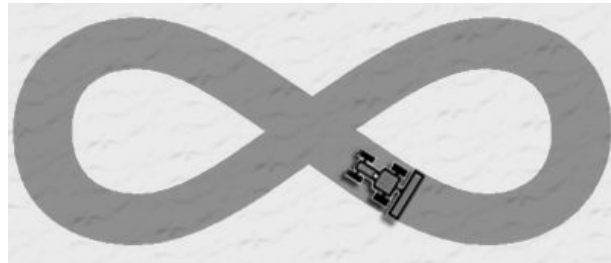
StarFire Glavno - kartica informacija

zb48j1t,1693513644852 -A5-31AUG23-1/2

4. Dvaput odvozite strojem po predložku vožnje za optimizacije TCM kako biste omogućili inicijalizaciju IMU.

5. Dovršite baždarenje TCM.

(Za dodatne informacije pogledajte Baždarenje modula za kompenziranje zemljišta (TCM).)



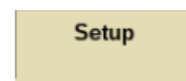
Predložak vožnje za optimizaciju TCM

zb48j1t,1693513644852 -A5-31AUG23-2/2

Baždarenje modula za kompenziranje zemljišta (TCM)

NAPOMENA: Integrirani prijemnici StarFire 6000 su baždareni u tvornici. Ako postoji potreba za baždarenjem na polju, pogledajte sekciju Rješavanje problema u Priručnik za rukovanje prijemnika StarFire 6000.

1. Krenite do stranica StarFire.
2. Odaberite karticu Postavljanje.



Kartica Postavljanje

Nastavlja se na sljedećoj stranici

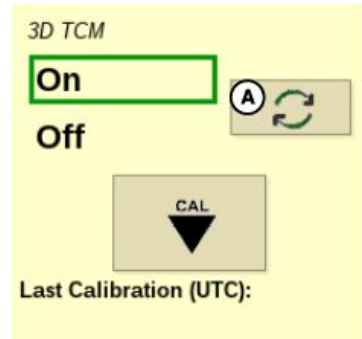
zb48j1t,1693513658356 -A5-31AUG23-1/6

Odaberite tipku prebacivanja TCM (A) da biste UKLJUČILI ili ISKLJUČILI TCM. Kada je TCM ISKLJUČEN, StarFire signal ne ispravlja se radi dinamike vozila ili bočnih nagiba. Nakon isključivanja i uključivanja napajanja, TCM se zadano prebacuje u UKLJUČENO stanje.

NAPOMENA: TCM mora biti uključen da bi se aktivirao sustav AutoTrac.

Baždarete TCM kako bi prijemnik mogao odrediti kutove bočnog nagiba i uzdužnog nagiba od 0°.

Prije baždarenja provjerite jesu li stroj i priključni alata u ispravnom radnom stanju i spremni za rad u polju. Stroj mora biti balansiran i gume moraju biti pravilno napuhane. Priključnu opremu tijekom baždarenja spustite što je bliže moguće radnom položaju.



Tipka za prebacivanje TCM

A—Tipka za prebacivanje TCM

zb48j1t,1693513658356 -A5-31AUG23-2/6

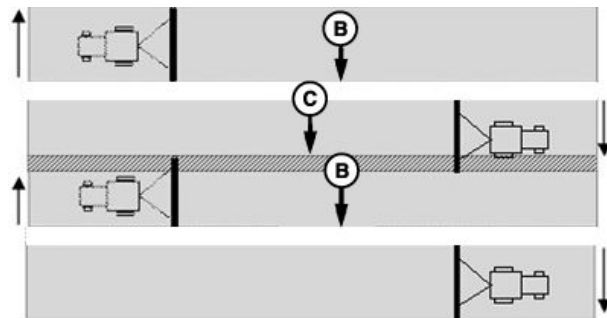
PC29127 —UN—26MAY23

Baždarete TCM svaki put kada se prijemnik ukloni sa stroja i ponovno priključi ili ako se promijenit kut TCM u odnosu na stroj. Promjene u kutu TCM u odnosu na stroj mogu stvoriti pomak, koji nalikuje na dosljedno preskakanje (B) ili preklapanje (C) tijekom rada između prolazaka. Mogući uzroci ovog pomaka mogu biti maleni pomak ugradbenog nosača za StarFire, mali nagib kabine stroja ili neujednačeni tlak u gumama, poprečno ili uzdužno.

Da biste uklonili pomak, namjestite stroj i baždarete TCM. Vozite niz prolazak, a zatim okrenite i vozite istom prolaskom u suprotnom smjeru. Ako stroj ne slijedi istu stazu, izmjerite pomak i vrijednost unesite unutar stavke pomak alata.

Namjestite stroj i baždarete modul za kompenziranje zemljišta (TCM)

1. Stroj parkirajte na čvrstoj i vodoravnoj površini, te u potpunosti zaustavite stroj (kabina se ne ljulja).
2. Označite položaj guma ili gusjenica na tlu da biste zabilježili položaj osovine.



Preklapanje i preskakanje

B—Preskakanje

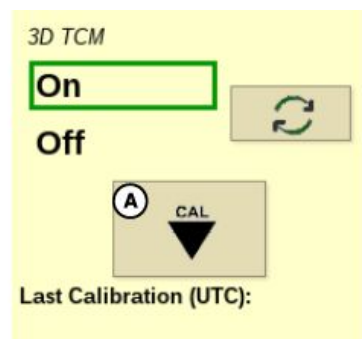
C—Preklapanje

zb48j1t,1693513658356 -A5-31AUG23-3/6

PC19993 —UN—03SEP14

3. Odaberite tipku Baždarenje (A).

A—Tipka Baždarenje



Tipka Baždarenje

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693513658356 -A5-31AUG23-4/6

PC29128 —UN—26MAY23

4. Odaberite tipku Prihvati. Pojavljuje se traka stanja baždarenja, a po dovršetku nestaje.

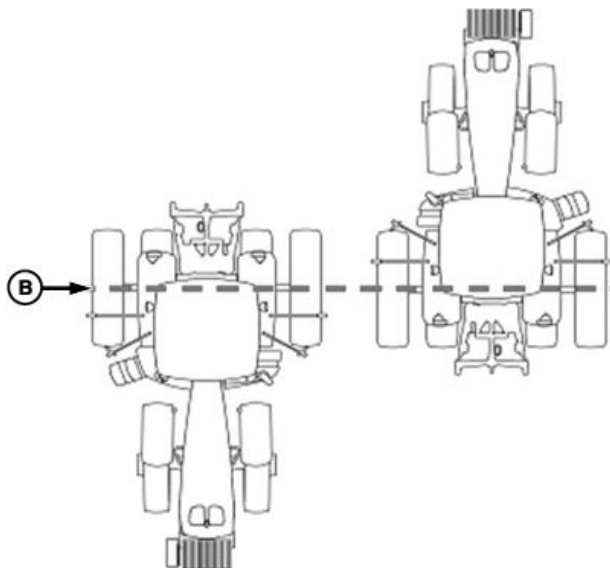
PC29129 —UN—26MAY23



Tipka Prihvati

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693513658356 -A5-31AUG23-5/6



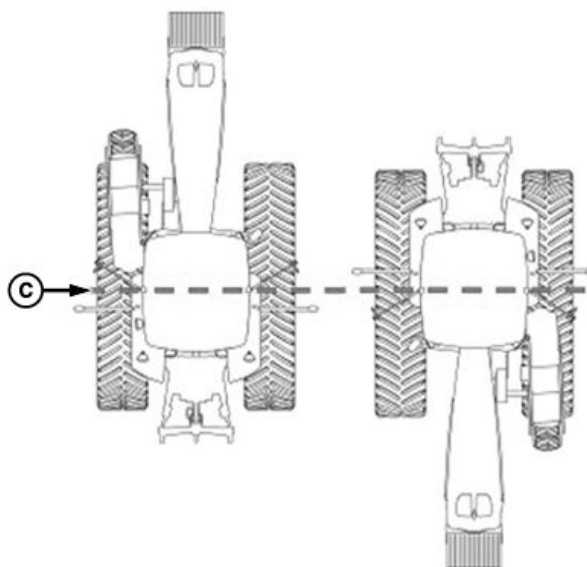
Strojevi sa slobodnim prednjim osovinama

PC19995 —UN—03SEP14

B—Stražnja osovina

5. Zaokrenite stroj za 180°, tako da je okrenut u suprotnom smjeru. Pobrinite se da su gume na pravilnim mjestima za fiksnu ili plivajuću prednju osovinu, te da se stroj u potpunosti zaustavio (kabina se ne ljulja).
 - Kod strojeva sa slobodnom prednjom osovinom (kao što je mehanički prednji pogon (MFWD), ovjes s neovisnim polugama (ILS) ili ovjes s trostrukim polugama (TLS)), namjestite kotače tako da je stražnja osovina (B) na istoj lokaciji kao kada izvodite baždarenje u 2 točke.
 - Kod strojeva s fiksnim osovinama kotača ili gusjenicama (traktori s gusjenicama, prskalice serija 47X0 i 49X0 ili traktori s kotačima serija 9000 i 9020), kotače ili osovine namjestite tako da je zakretna točka stroja (C) na istoj lokaciji kada je stroj okrenut u bilo kojem smjeru.
6. Odaberite tipku Prihvati. Prikazana je traka stanja baždarenja, a koja nestaje kada se baždarenje završi.
7. Za povratak na karticu Postavljanje odaberite tipku Prihvati. Ako baždarenje nije bilo uspješno, ponovno baždarate TCM.

C—Zakretna točka stroja



Strojevi s fiksnim osovinama ili gusjenicama

PC19996 —UN—03SEP14

zb48j1t,1693513658356 -A5-31AUG23-6/6

Prilagođavanje selektivnog upravljačkog ventila (SCV)

⚠ POZOR: Prekomjerne postavke brzine protoka SCV mogu uzrokovati iznenadno pomicanje stroja kada se radi s cilindrom. Da biste izbjegli ozljede prije uključivanja tipke SCV za provjeru trenutne brzine protoka, provjerite jesu li promatrači udaljeni od stroja. Vrijeme izvlačenja ili uvlačenja cilindra trebalo bi trajati približno 2 sekunde.

Za prikaz pokazivača automatskog načina rada (A), automatska SCV kontrola zahtijeva:

- Ugrađen je UCC2 kontroler primjene.
- SCV je konfiguriran.

Automatsko upravljanje SCV-om se aktivira kada se SCV postavi u položaj zapora za naprijed. Za automatsko aktiviranje hidraulike priključnog alata potrebna je brzina od 0,1 km/h (0,06 mph) ili veća.

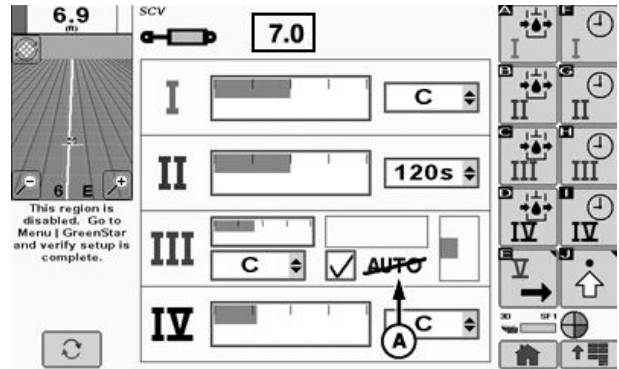
- CommandCenter - Precrtano AUTO (I) označava da automatski način nije aktivan. !AUTO! označava neispravnost i da je automatski način rada nije funkcionalan. AUTO označava normalan rad u automatskom načinu rada.
- TouchSet - EC označava da automatski način rada nije aktivan. AC označava normalan rad u automatskom načinu rada.

Postavka zapora SCV protoka primjenjuje se i na izvlačenje i uvlačenje. UCC2 kontroler primjene automatski kontrolira vrijeme zadržavanja kada je odabrana vrsta kontrole i uključen je automatski način rada.

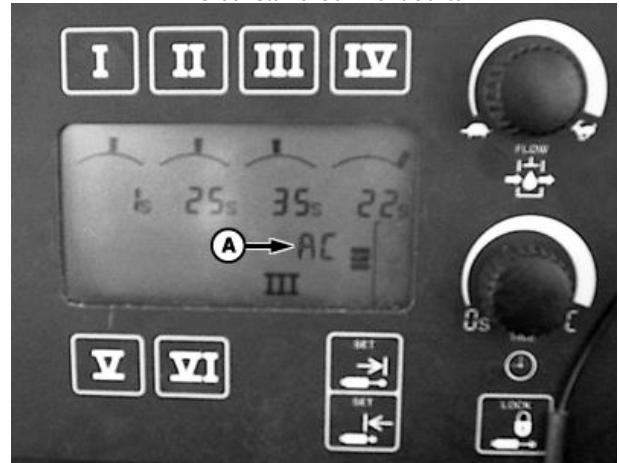
Podesite protok zapora za svaku operaciju.

(Za dodatne informacije o SCV kontrolama pogledajte Priručniku za korisnike stroja.)

SCV se može koristiti za promatranje brzine protoka dok je u načinu podešavanja.



GreenStar 3 CommandCenter



TouchSet zaslon

A—Pokazivač za automatski način rada

Izlazni protok selektivnog upravljačkog ventila (približno)		
Postavke protoka selektivnog upravljačkog ventila	Protok	
	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

Izlazni protok selektivnog upravljačkog ventila

^a 0,1 = minimalna postavka protoka

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693513668856 -A5-31AUG23-1/5

PC22224 —UN—26FEB16

PC22225 —UN—26FEB16

GreenStar 3 CommandCenter

PC589248 —UN—09AUG23

1. Odaberite CommandArm gumb izbornika.
2. Odaberite tipku SCV.
3. Odaberite softversku tipku Napredne postavke.



Gumb izbornika CommandARM > Funkcijska tipka selektivnog regulacijskog ventila > Funkcijska tipka naprednih postavki

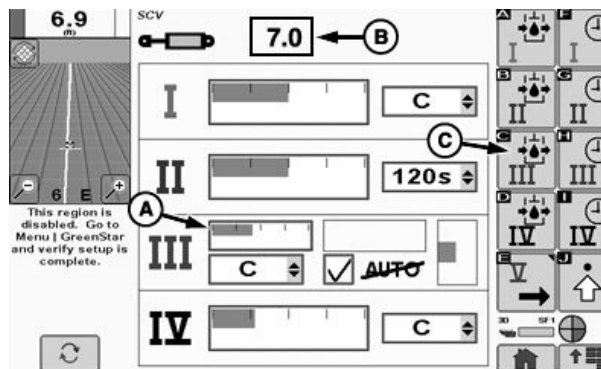
zb48j1t,1693513668856 -A5-31AUG23-2/5

NAPOMENA: Stupčasti grafikon (A) prikazuje protok zapora (B).

4. Za navigaciju do stupčastog grafikona protoka zapora, odaberite softversku tipku Postavljanje izvlačenja(C) za SCV koji se koristi. Odaberite tipku Potvrdi da biste istaknuli. Okrećite podesni kotač da namjestite protok, a zatim odaberite tipku Potvrdi.

A—Stupčasti grafikon zapora protoka
B—Okvir vrijednosti zapornog protoka

C—Softverska tipka Postavljanje izvlačenja

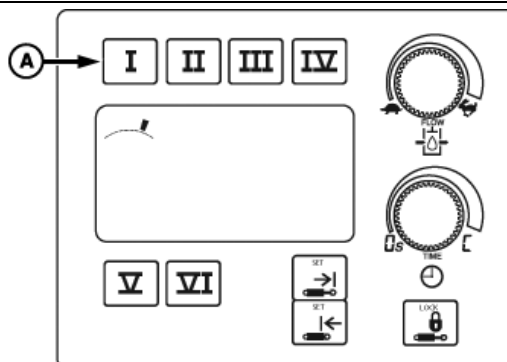


Početna stranica SCV

zb48j1t,1693513668856 -A5-31AUG23-3/5

TouchSet zaslon

A—Tipke za odabir SCV



Podesite brzinu protoka selektivnog upravljačkog ventila

zb48j1t,1693513668856 -A5-31AUG23-4/5

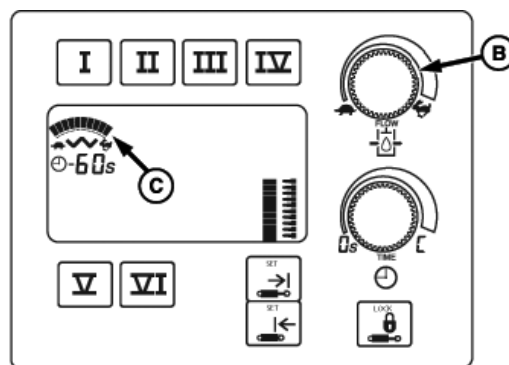
1. Odaberite tipku (A) za SCV koji se koristi. Zaslom ispod tipke za odabir SCV prikazuje prethodni protok.

NAPOMENA: Kako rukovatelj okreće kotačić za podešavanje protoka (B), broj segmenata linije se povećava ili smanjuje kako se protok mijenja.

2. Kotačić za namještanje protoka okrenite u smjeru kazaljke na satu za povećanje ili suprotno od smjera kazaljke na satu za smanjenje protoka. Postavka protoka je prikazana na stupčastom grafikonu (C) kada se prilagode.

B—Birač za prilagođavanje protoka

C—Stupčasti grafikon protoka



Ploča zaslona

zb48j1t,1693513668856 -A5-31AUG23-5/5

Podesite dvostruki protutežni ventil

NAPOMENA: Preporučuju se brzine protoka između 11 – 30 l/min (3 – 8 gal/min).

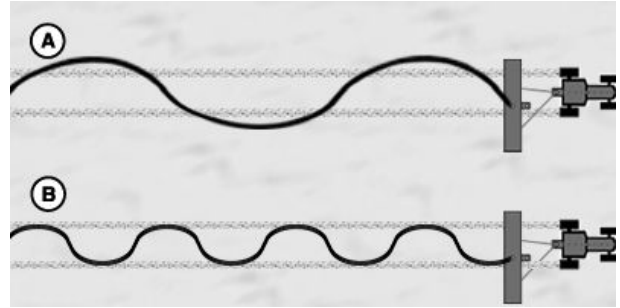
Ako je hidraulički protok podešen, dovršite test baždarenja praga selektivnog upravljačkog ventila (SCV).

Protutežni ventil kontrolira pokretni teret i sprječava bijeg tereta. Kontrola opterećenja omogućuje glatki prijelaz kretanja priključnog alata. Postavke dvostrukog protutežnog ventila ovise o vrsti i konfiguraciji hidrauličkog cilindra.

Okrenite uložak ventila u smjeru kazaljke na satu da biste povećali tlak.

Okrenite uložak ventila u smjeru suprotnom od kazaljke na satu da biste smanjili tlak.

Radite sustavom i pratite stanje tla. Ako se dogodi krivudanje priključnog alata, podesite tlak protutežnog ventila.



Krivudanje priključnog alata

A—Sporo krivudanje

B—Agresivno krivudanje

- Ako priključni alat polako krivuda (A), tlak je previsok. Okrenite uložak ventila u smjeru suprotnom od kazaljke na satu da biste smanjili tlak.
- Ako priključni alat agresivno krivuda (B), tlak je prenizak. Okrenite uložak ventila u smjeru kazaljke na satu da biste povećali tlak.

AE77568,0000297 -A5-05JAN17-1/1

PC23480 —UN—09DEC16

Postavljanje – UCC2 kontroler primjene

Pregled čarobnjaka za postavljanje

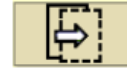
PC29130 —UN—26MAY23

Čarobnjak za postavljanje u ovom priručniku je opći pregled za John Deere Active Implement Guidance i Upravljanje plugom. UCC2 kontroler primjene može kontrolirati više značajki u isto vrijeme. Na primjer, Active Implement Guidance i iGrade može se koristiti na raznim alatima. iGrade uz Active Implement Guidance može se koristiti na uređajima za formiranje terena kako bi se održao gradijent brazde. Ova metoda pomaže brazdi u dreniranju, a pritom ostaje netaknut gornji sloj tla na gredici.

(Za više informacija pogledajte priručnik za iGrade i Udaljenost prelaska.)

Više značajki primjene dostupne su odabirom i postavljanjem više od jedne značajke.

Čarobnjak za postavljanje vodi rukovatelja kroz niz koraka na temelju odabranih opcija. Odaberite tipku Prethodna stranica i Sljedeća stranica za navigaciju kroz čarobnjak za postavljanje.



Tipka sljedeće i prethodne stranice

zb48j1t,1693513782299 -A5-31AUG23-1/4

Osim ovog priručnika, rukovatelj može odabrati programsku tipku Pomoć za više informacija o koraku.

PC29131 —UN—26MAY23

Da biste pokrenuli čarobnjak za postavljanje:

1. Idite na stranice Kontroler primjene.



Softverska tipka Pomoć

zb48j1t,1693513782299 -A5-31AUG23-2/4

2. Odaberite softversku tipku Postavke kontrolera.

PC29132 —UN—26MAY23



Softverska tipka Postavke kontrolera

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693513782299 -A5-31AUG23-3/4

3. Odaberite karticu Profil (A).

4. Odaberite profil s padajućeg izbornika Trenutačni profil (B).

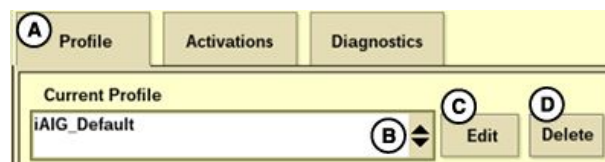
- Odaberite Dodaj novi profil s popisa na izborniku trenutnog profila (B).
- Odaberi postojeći profil koji želite urediti.

NAPOMENA: Nakon što je profil postavljen, više stavki se popunjava na kartici Profil. Svaka stavka omogućuje promjenu pojedinačnih postavki bez prolaska kroz čarobnjak za postavljanje.

5. Odaberite tipku Uredi (C).

NAPOMENA: Tipka Izbriši (D) prikazuje se samo ako je odabran postojeći profil.

PC29133 —UN—26MAY23



Kartica Profil

A—Kartica Profil
B—Padajući izbornik
Trenutačni profil

C—Dugme Uredi
D—Tipka Izbriši

6. Odaberite značajke potrebne za zadatak.

zb48j1t,1693513782299 -A5-31AUG23-4/4

Pomaci GPS

Zasloni Generacije 4 imaju dodatnu opciju "Automatski uvozi dimenzije iz upravitelja opreme ako je dostupno". potvrdni okvir (A). Kada su dimenzije odabrane i uspješno uvezene, okviri za unos pomaka se popunjavaju i zasivljeni su.

NAPOMENA: Provjerite jesu li vrijednosti pomaka unesene u Kontroler primjene, StarFire prijemnik i aplikacije za postavljanje opreme se podudaraju.

Za Active Implement Guidance, odaberite softversku tipku Postavljanje kontrolera, zatim karticu Profil, a zatim tipku Uredi pomake GPS-a.

- Pogledajte Pomaci GPS prijemnika stroja i Pomaci GPS prijemnika priključnog alata.

Za upravljanje plugom odaberite softversku tipku Postavljanje pluga, zatim karticu Postavljanje, a zatim tipku Uredi odstupanja opreme.

- Ako je opremljen samo prijemnik sustava globalnog pozicioniranja (GPS) stroja, navedite odstupanja opreme i odstupanja GPS prijemnika stroja.
- Ako su opremljeni GPS prijamnici stroja i priključnog alata, a prijemnik priključnog alata je odabran za kontrolu širine, pogledajte Pomaci GPS prijemnika stroja i Pomaci GPS prijemnika priključnog alata. (Za odabir GPS prijamnika priključnog alata, pogledajte Kontrola širine – Upravljanje plugom.)

Pomaci priključnog alata



Pomaci GPS

A—Potvrdni okvir Automatski uvozi dimenzije iz upravitelja opreme ako je dostupno

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693513794137 -A5-31AUG23-1/4

PC29134 —UN—26MAY23

1. Unesite pomak GPS veze u okvir za unos (A).
2. Unesite radnu točku u polje za unos (B).
3. Odaberite tipku Uredi (C).

Pomaci GPS prijemnika stroja

A—Okvir za unosa pomaka GPS veze
B—Okvir za unos radne točke
C—Dugme Uredi

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.



Pomaci priključnog alata

zb48j1t,1693513794137 -A5-31AUG23-2/4

PC589249 —UN—09AUG23

1. Unesite bočni pomak u okvir za unos (A).
2. Unesite visinu u okvir za unos (B).

Pomaci GPS prijemnika priključnog alata

A—Okvir za unos bočnog pomaka
B—Okvir za unos visine

Machine GPS Receiver Offsets

Serial Number: 12345

Machine Dimensions

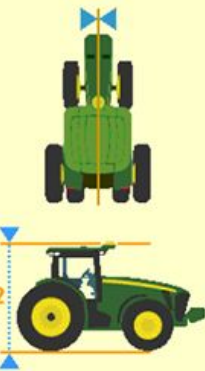
GPS Offsets

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



Pomaci GPS prijemnika stroja

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693513794137 -A5-31AUG23-3/4

PC29135 —UN—26MAY23

1. Unesite bočni pomak u okvir za unos (A).

NAPOMENA: Uzdužni pomak je vodoravna udaljenost između mjesta na kojem se proizvod rasipa i prijemnika. Pozitivna vrijednost je bliža traktoru, a negativna je dalje od traktora.

2. Unesite uzdužni pomak u okvir za unos (B).
3. Unesite visinu u okvir za unos (C).

A—Okvir za unos bočnog pomaka

B—Okvir za unos uzdužnog pomaka

C—Okvir za unos visine

Pomaci GPS prijemnika priključnog alata

zb48j1t,1693513794137 -A5-31AUG23-4/4

PC29136 —UN—26MAY23

Serijski priključci

Odaberite softversku tipku Postavljanje kontrolera > kartica Profil > tipka Uredi serijski priključak > tipka Uredi serijski priključak 1 ili 2.

1. Brzinu prijenosa odaberite na padajućem izborniku (A).
2. Odaberite uređaj koji koristi serijski priključak s padajućeg izbornika (B).
3. Da biste omogućili razmjenu poruka National Marine Electronics Association (NMEA), označite potvrdni okvir (C).
 - a. Odaberite vrstu NMEA poruke s padajućeg izbornika (D).
 - GGA
 - GGA, GSA
 - GGA, GSA, VTG
 - GGA, GSA, RMC
 - NMEA sve
 - b. Brzinu NMEA odaberite na padajućem izborniku (E).

A—Padajući izbornik Brzina prijenosa

B—Padajući izbornik Koristi ga C—Potvrdni okvir Omogućiti NMEA

D—Padajući izbornik vrste NMEA poruke

E—Padajući izbornik Brzina NMEA

Serijski priključak 1

zb48j1t,1693513956052 -A5-31AUG23-1/1

PC29137 —UN—26MAY23

Postavljanje stranica rada

Nakon što je profil kontrolera primjene postavljen, stranica za pokretanje može se konfigurirati za prikaz informacija i funkcija Kontrolera primjene.

(Pogledajte Upute za upotrebu zaslona da biste postavili stranica rada.)

Za postavljanje stranice za pokretanje koristite aplikaciju Upravitelj rasporedom i odaberite modul Kontroler primjene.

RW00482,00007A2 -A5-24JUN19-1/1

Postavljanje – Active Implement Guidance

Kontrola upravljanja – Active Implement Guidance

Odaberite softversku tipku Active Implement Guidance, karticu Postavke, a zatim tipku Uredi kontrolu upravljanja.

Padajući izbornici (A-C) automatski se popunjavaju na temelju CAN-a i otkrivanju hardverskog signala. Prije konfiguriranja provjerite je li kontroler primjene spojen na CAN sabirnicu i jesu li svi ulazni i izlazni signali povezani. Senzor povratne informacije upravljača automatski se popunjava kada se otkrije napon između 0,1 – 4,9 V na analognom pinu 1 ili 2.

1. Provjerite je li odabir ventila ispravan.
2. Provjerite je li senzor povratne informacije upravljača ispravan.
3. Provjerite je li sučelje ispravno.

- Vanjski selektivni upravljački ventil (SCV) i vanjski SCV prekidač
 - Kompatibilan s traktorima koji nisu John Deere, serije 60 i stariji, 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10, 7X20 i traktorima malog okvira 7X30.
- John Deere nasljednost
 - Kompatibilan s traktorima 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10 i 9X20.
 - Koristi samo SCV 1 ili 3.
 - Zahtijeva da je kabelski snop UCC2 kontrolera primjene spojen na opcijski priključak na stražnjoj strani kabine traktora.
- John Deere vlasnički SCV
 - Kompatibilan s traktorima 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R završni Tier 4 (FT4), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT i 9RX.
 - Može se koristiti bilo koji SCV.
 - Ne spajajte kabelski snop UCC2 kontrolera primjene na opcijski priključak na stražnjoj strani kabine traktora.
 - Ako je SCV mapiran na upravljačku palicu, njime se ne može upravljati putem JD Prop kontrole.
- ISO SCV
 - Kompatibilan s traktorima 6R, 6M (kada su opremljeni opcijskim elektroničkim SCV), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT i 9RX.
 - Može se koristiti bilo koji SCV.
 - Ne spajajte kabelski snop UCC2 kontrolera primjene na opcijski priključak na stražnjoj strani kabine traktora.

Upravljanje

- A—Padajući izbornik za odabir ventila
B—Padajući izbornik senzora povratne informacije upravljanja
C—Padajući izbornik sučelja
D—Potvrđni okvir upravljanja bočnim pomakom
E—Tipka Automatsko baždarenje
F—Tipka za ručno baždarenje

- JD Smart Implement Valve
 - Ako koristite sučelje JD Smart Implement Valve, odabir ventila i senzor povratne informacije upravljanja bit će automatski zasivljeni. Kada je odabrano sučelje JD Smart Implement Valve, izbor ventila i senzor povratne informacije upravljanja automatski se popunjavaju.
4. Da biste omogućili mehanizam bočnog pomaka, označite potvrđni okvir Upravljanje bočnim pomakom (D).
 5. Odaberite tipku za automatsko baždarenje (E) ili tipku za ručno baždarenje (F) i dovršite baždarenje upravljača.

(Za više informacija o automatskim i ručnim baždarenjima pogledajte Baždarenja upravljanja.)

zb48jt,1693514044885 -A5-31AUG23-1/1

PC29138—UN—26MAY23

Baždarenja upravljanja – Active Implement Guidance

! POZOR: Da biste izbjegli ozbiljne ozljede, držite prostor oko opreme čistim. Postupak zahtijeva da se stroj pomakne naprijed. Provedite pomake tijekom baždarenja. Pročitajte i slijedite Sigurno rukovanje sustavima automatizacije uređaja u odjeljku Sigurnost prije izvođenja baždarenja.

NAPOMENA: Vrijednosti praga jedinstvene su za svaki selektivni upravljački ventil (SCV) zbog normalnih proizvodnih tolerancija. Fino podesite vrijednost praga na najnižu vrijednost koja generira promjenu napona senzora za optimalne performanse. Senzor povratne informacije treba imati najmanje 1 V razliku između maksimalnog lijevog i desnog položaja.

Baždarenja upravljača koriste se za baždarenje UCC2 kontrolera primjene kako bi se odredila minimalna količina signala koja je potrebna od hidraulične upravljačke jedinice prije nego što se mehanizam za upravljanje pomakne. Bez baždarenja upravljača, upravljački mehanizam brže upravlja u jednom smjeru, podupravlja, preupravlja ili ne radi kako se očekivalo zbog hidrauličkih ograničenja. Ovi problemi otežavaju upravljačkoj jedinici održavanje pogreške izvan putanje na nuli.

NAPOMENA: Važno je da se senzor kuta kotača pomiče istovremeno s hidrauličnim cilindrom koji uzrokuje pomicanje u mehanizmu upravljanja.

Baždarite ako je:

- Izrađen je novi profil.
- Vrijednosti izvlačenja i uvlačenja postavljene su na 5 ili 250 (tvornički zadane vrijednosti).
- Vrijednosti se kopiraju s drugog stroja.
- Promjena provođenja hidrauličnog crijeva između SCV-a.
- Popravci hidrauličnih komponenti vrše se na stroju ili priključnom alatu.
- Protutežni ventil je podešen.
- Hidraulički protok bio prilagođen.

NAPOMENA: Prije baždarenja provjerite je li hidraulično ulje na radnoj temperaturi.

Redoslijed operacija za fino ugađanje aktivnog navođenja alata

1. Izvedite baždarenje automatskog upravljanja. Ako baždarenje automatskog upravljanja ne uspije, prijeđite na baždarenje ručnog upravljanja.
2. Pobrinite se da su naponi na ispravnom mjestu i da su pragovi ispravni.
3. Provjerite zapovijed položaja za senzor kuta kotača (WAS).

NAPOMENA: Ako je bilo koji od gore navedenih elemenata neispravan, ništa neće pravilno funkcionirati.

4. Nastavite na Osjetljivosti praćenja i Akumuliranu osjetljivost, ovisno o ponašanju stroja. Na primjer, ako stroj dosegne liniju i premaši, podesite Osjetljivost praćenja na odgovarajući način (smanjite vrijednost). Ako je Akumulirana osjetljivost previsoka, to utječe na vašu Osjetljivost praćenja.

Baždarenje automatskog upravljanja

Odaberite softversku tipku Active Implement Guidance > kartica Baždarenja > tipka Automatsko baždarenje.

Automatsko baždarenje je vođeno baždarenje koja vodi rukovatelja kroz proces baždarenja za određivanje praga ventila, polariteta hidrauličkog crijeva i osjetljivosti kuta kotača. Automatsko baždarenje radi s većinom upravljačkih mehanizama priključnog alata. Traka napretka (A) prikazuje tijek baždarenja upravljača.

1. Postavite odabrani SCV u automatski način rada.
2. Vozite stroj naprijed, brže od 0,7 km/h (0,45 mph) i uključite AutoTrac.
(Za zahtjeve brzine SCV-a pogledajte Upute za upotrebu stroja.)
3. Odaberite tipku Započni (B).

Baždarenje automatskog upravljanja

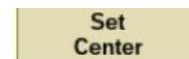
A—Traka napretka

B—Gumb Start

zb48j1t,1693514109289 -A5-07AUG25-2/9

4. Ručno pomaknite pokretač upravljanja u središnji položaj, a zatim odaberite tipku Postavi središte.

PC29143 —UN—26MAY23



Tipka Postavi središte

zb48j1t,1693514109289 -A5-07AUG25-3/9

5. Ručno pomaknite pokretač upravljača u krajnji lijevi položaj, a zatim odaberite tipku Postavi maksimalno lijevo.

PC29142 —UN—26MAY23



Tipka Postavi maksimalno lijevo

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693514109289 -A5-07AUG25-4/9

6. Ručno pomaknite aktuator upravljača u krajnji desni položaj, a zatim odaberite tipku Postavi maksimalno desno.

PC29144 —UN—26MAY23



Tipka Postavi maksimalno desno

7. Nastavite voziti naprijed i pustite da se baždarenje upravljača završi. Ako automatsko baždarenje ne uspije, izvršite ručno baždarenje.

Baždarenje ručnog upravljanja

Kada izvodite baždarenje ručnog upravljanja, osjetljivosti senzora praćenja, akumuliranja i kuta kotača (WAS) moraju se ručno postaviti. (Dodatne pojedinosti o tome kako prilagoditi te osjetljivosti potražite u odjeljku Osjetljivost upravljanja – Aktivno navođenje alata.)

Odaberite softversku tipku Active Implement Guidance > kartica Baždarenje > tipka Ručno baždarenje.

1. Postavite odabrani SCV u automatski način rada.
2. Postavite SCV u izvučeni fiksirani položaj, ali ne da pluta.
3. Vozite stroj naprijed, brže od 0,7 km/h (0,45 mph). Nemojte aktivirati sustav AutoTrac.

(Za zahtjeve brzine SCV-a pogledajte Upute za upotrebu stroja.)

zb48j1t,1693514109289 -A5-07AUG25-5/9

4. Ručno pomaknite pokretač upravljača u središnji položaj, a zatim odaberite tipku Postavi središte (A).

NAPOMENA: Neki priključni alati zahtijevaju da se senzor u potpunosti uvuče kako bi se povećao raspon kretanja izvlačenja.

5. Odaberite tipku ispitivanja izvlačenja (B).

NAPOMENA: Lijevi i desni smjerovi temelje se na tome da rukovatelj sjedi u kabini okrenut prema naprijed. Ako se priključni alat pomiče u suprotnom smjeru kako je predviđeno, označite potvrdni okvir Obrni izlaz (C).

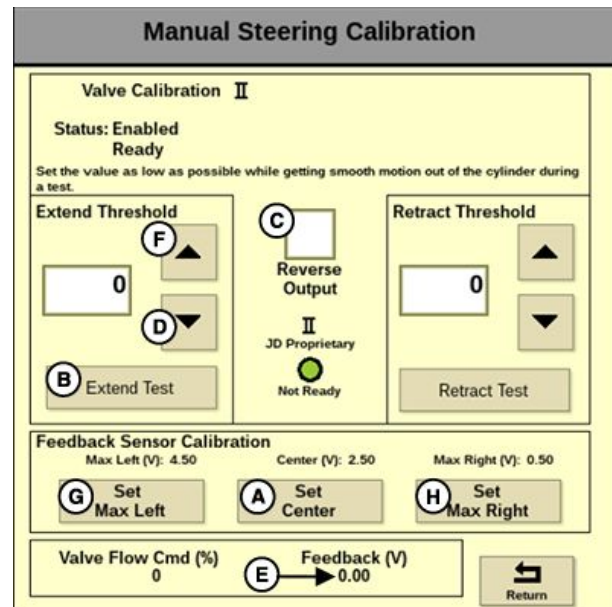
6. Odaberite tipku za smanjenje (D) sve dok ne dođe do promjena povratnog napona (E).

7. Odaberite tipku za povećanje (F) sve dok se napon senzora ne promijeni što je sporije moguće uz kontinuirano kretanje.

NAPOMENA: Za finija podešavanja koja prelaze korake od 10, kliknite na brojčani okvir i ručno unesite vrijednosti. To osigurava najudobniji rad cilindra.

NAPOMENA: Ako cilindar upravljanja priključnog alata dosegne maksimalni ili minimalni hod tijekom ispitivanja, premjestite cilindar.

8. Potpuno izvučite cilindar upravljača i odaberite odgovarajući maksimalni položaj. Ako je potpuno izvučeno ulijevo, odaberite Postavi maks. lijevo (G) ili ako je potpuno izvučeno udesno, odaberite Postavi maks. desno (H).



Baždarenje ručnog upravljanja

A—Tipka Postavi središte
B—Tipka za ispitivanje izvlačenja
C—Potvrdni okvir Obrni izlaz
D—Gumb Smanji

E—Napon povratnih informacija
F—Gumb Povećaj
G—Tipka Postavi maksimalno lijevo
H—Tipka Postavi maksimalno desno

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693514109289 -A5-07AUG25-6/9

PC29139 —UN—06JUN23

9. Odaberite tipku za zaustavljanje ispitivanja.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Tipka za zaustavljanje ispitivanja

zb48j1t,1693514109289 -A5-07AUG25-7/9

10. Odaberite tipku Ispitivanje uvlačenja (A).

11. Odaberite tipku za smanjenje (B) sve dok ne dođe do promjena povratnog napona (C).

12. Odaberite tipku za povećanje (D) sve dok se napon senzora ne promijeni što je sporije moguće uz kontinuirano kretanje.

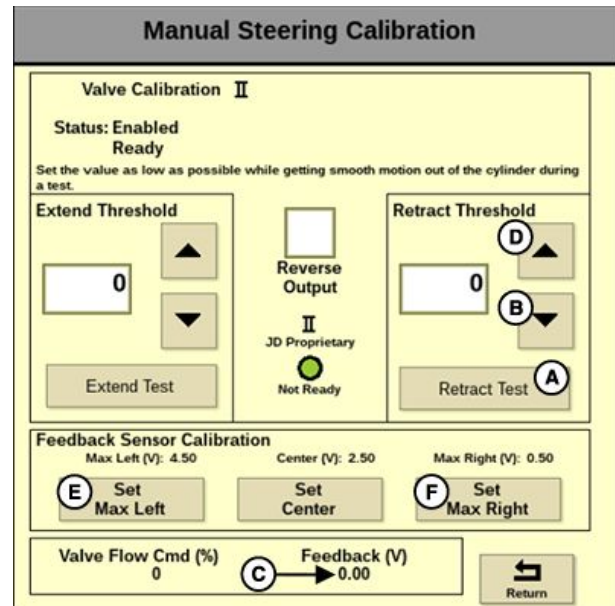
NAPOMENA: Za finija podešavanja koja prelaze korake od 10, kliknite na brojčani okvir i ručno unesite vrijednosti. To osigurava najudobniji rad cilindara.

NAPOMENA: Ako cilindar upravljanja priključnog alata dosegne maksimalni ili minimalni hod tijekom ispitivanja, premjestite cilindar.

13. Potpuno uvucite cilindar upravljača i odaberite odgovarajući maksimalni položaj. Ako je potpuno uvučeno ulijevo, odaberite Postavi maks. lijevo (E) ili ako je potpuno uvučeno udesno, odaberite Postavi maks. desno (F).

A—Tipka za ispitivanja
uvlačenja
B—Gumb Smanji
C—Napon povratnih
informacija

D—Gumb Povećaj
E—Tipka Postavi maksimalno
lijevo
F—Tipka Postavi maksimalno
desno



Baždarenje ručnog upravljanja

PC29140 —UN—06JUN23

zb48j1t,1693514109289 -A5-07AUG25-8/9

14. Odaberite tipku za zaustavljanje ispitivanja.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Tipka za zaustavljanje ispitivanja

zb48j1t,1693514109289 -A5-07AUG25-9/9

Osjetljivost upravljanja – Active Implement Guidance

Odaberite softversku tipku Active Implement Guidance > kartica Baždarenja > tipka Osjetljivost upravljanja.

Za podešavanje postavki osjetljivosti upravljanja, odaberite tipku za smanjenje (A) ili povećanje (B). Provjerite smanjuju li prilagodbe pogreške svakim prolazom. Za prikaz pogrešaka, odaberite prekidač (C) za prebacivanje između pogreške praćenja priključka (D) ili 95 % performansi kontrole (E). Što su stope pogrešaka niže, to je bolja izvedba. Koristite tipku sljedeće stranice (F) i tipku prethodne stranice (G) za kretanje između stranica.

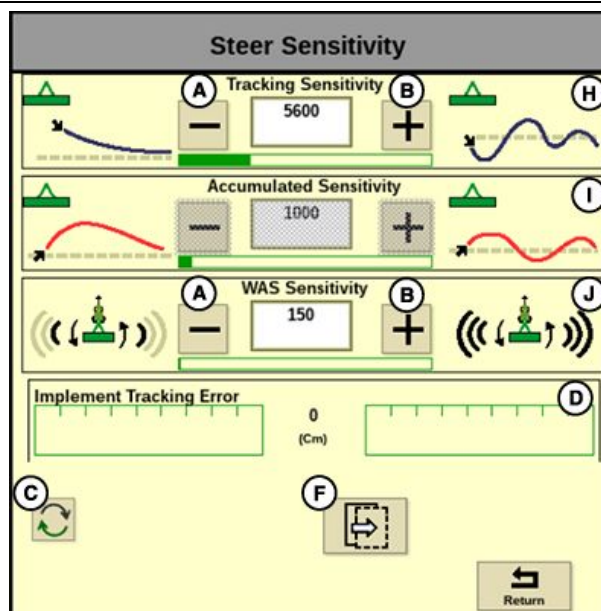
Osjetljivost praćenja (H) - Osjetljivost praćenja naznačuje koliko brzo stroj doseže liniju. Ako liniju ne doseže dovoljno brzo, povećajte vrijednost. Utječe na zahvaćanje i praćenje. To je proporcionalno pojačanje, tako da je količina naređenog položaja aktuatora za danu bočnu pogrešku izravno proporcionalna. Na primjer, ako je vrijednost osjetljivosti praćenja 100 i pogreška izvan staze od 10 in. (25 cm), sustav zapovijeda 10 % položaja aktuatora. Ako se vrijednost poveća na 1000, ona zapovijeda 100 % položaja aktuatora. To je dobitak koji općenito utječe na to koliko je priključni alat agresivan u ispravljanju bočne pogreške.

Akumulirana osjetljivost (I) - Utječe na performanse zahvaćanja linije i na performanse na liniji. Određuje koliko brzo sustav reagira na pogreške dok je izvan linije, na brdima i padinama. Povećanje postavke povećava brzinu reakcije tijekom uvjeta izvan putanje. Akumulirana osjetljivost iznosi otprilike 10 – 15 % osjetljivosti praćenja. Akumulirana osjetljivost je onemogućena kada je odabrano bočno pomicanje.

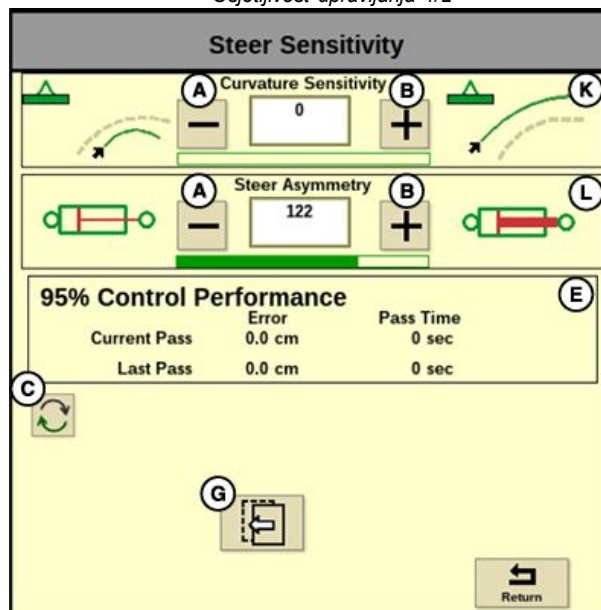
Osjetljivost senzora kuta kotača (WAS) (J) – Utječe na iznos zapovijedi protoka za danu pogrešku položaja aktuatora. Podesite vrijednost pomoću ispitivanja koraka. Fino podesite osjetljivost WAS sve dok aktuator ne bude agresivno upravljao s malim prekoračenjem i bez oscilacija u stabilnom stanju. Manji cilindri imaju nižu vrijednost, dok veći cilindri imaju veću vrijednost. Da biste poboljšali osjetljivost senzora kuta kotača, nastavite s dijagnostičkim testovima.

Zapovijed položaja: Započnite s ovom naredbom. Kada se izvede, usmjerit će stroj u određeni položaj. Da biste prilagodili osjetljivost senzora kuta kotača, odaberite položaj i dopustite stroju da se pomakne do njega, a zatim izmijenite osjetljivost dok ne postignete željenu brzinu uz minimalno prekoračenje. Preporučuje se da započnete s koracima povećanja od 25. Stroj se mora kretati tijekom ovog ispitivanja. Za dodatne informacije pogledajte Naredba položaja – Aktivno navođenje alata u odjeljku Rješavanje problema.

Zapovijed protoka: Ovo ispitivanje provjerava možete li postići određeni postotak protoka i određuje može li se pomaknuti u određenom smjeru, bilo udesno ili ulijevo pri određenoj brzini. Ako sumnjate da vaš selektivni



Osjetljivost upravljanja 1/2



Osjetljivost upravljanja 2/2

- | | |
|------------------------------------|-----------------------------|
| A—Gumb Smanji | G—Tipka Prethodna stranica |
| B—Gumb Povećaj | H—Osjetljivosti praćenja |
| C—Tipka za prebacivanje | I— Akumulirana osjetljivost |
| D—Pogreška praćenja alata | J— WAS osjetljivost |
| E—Kontrola performansi od 95 posto | K—Osjetljivost zavojitosti |
| F— Tipka Sljedeća stranica | L— Asimetrija upravljanja |

upravljački ventil (SCV) ne radi punim kapacitetom, preporučuje se da prvo izvedete ovo ispitivanje. Za dodatne informacije pogledajte Naredba protoka – Aktivno navođenje alata u odjeljku Rješavanje problema.

Frekvencijsko pretraživanje: To je rijetko potrebno. To ukazuje da će oscilirati naprijed-natrag na određenoj frekvenciji. Za dodatne informacije pogledajte Frekvencijsko pretraživanje – Aktivno navođenje alata u odjeljku Rješavanje problema.

Reakcija koraka: To je rijetko potrebno. To obuhvaća postupno povećanje zapovijedi protoka. Za dodatne informacije pogledajte odlomak Odaziv na korak – Aktivno navođenje alata u odjeljku Rješavanje problema.

NAPOMENA: Pokrenite sustav u potpunosti nakon što ste bili zadovoljni odazivom. Ako željeni rezultati nisu postignuti, prijedite na Osjetljivost praćenja, a zatim na Akumuliranu osjetljivost.

Osjetljivost zakrivljenosti (K) – Određuje količinu korektivnog pomaka kotača kako bi se priključni alat

zadržao na zakrivljenoj stazi. Povećajte vrijednost ako priključni alat ide na vanjsku stranu krivulja, a smanjite ako priključni alat ide na unutarnju stranu krivulja.

NAPOMENA: Kada putujete s padine natrag na ravno tlo, osjetljivost će i dalje biti prisutna i morat će se ponovno namjestiti.

Asimetrija upravljanja (L) - Baždarenje automatskog upravljanja automatski postavlja ovu vrijednost. Mijenjajte vrijednost dok izvlačenje i uvlačenje ne budu iste brzine. Povećajte vrijednost kada je izvlačenje brže od uvlačenja. Smanjite vrijednost kada je uvlačenje brže nego izvlačenje. Raspon je 50 – 150. Vrijednost od 100 znači da nema razlike između izvlačenja i uvlačenja.

zb48j1t,1693514411961 -A5-10AUG25-2/2

Ispravljanje pogrešaka – Active Implement Guidance

Odaberite softversku tipku Active Implement Guidance > karticu Postavke > tipka Uredi ispravak pogreške.

GPS prijemnik se automatski popunjava na temelju otkrivenih CAN uređaja i fizičkih veza. Ako je ugrađeno više od jednog GPS prijemnika priključnog alata, provjerite je li odabran ispravan. Provjerite je li GPS prijemnik s najmanjim serijskim brojem na krajnjem prednjem priključnom alatu, a najveći serijski broj na krajnjem stražnjem priključnom alatu.

1. Na padajućem izborniku (A) odaberite GPS prijemnik.
2. Ako je potrebno, označite potvrdne okvire za:

- RowSense priključnog alata (B) – Koristite Vision navođenje, osjetila ili druge senzorske uređaje za red.
- Kontrola brzine (C) – Automatski prilagođava brzinu kako bi se maksimizirala radna brzina uz održavanje prihvatljivih performansi.

NAPOMENA: Kontrola brzine zahtijeva kompatibilan traktor s valjanom aktivacijom kontrole brzine.

Ispravljanja pogreške

A—Padajući izbornik GPS prijemnika

B—Potvrdni okvir RowSense priključnog alata

C—Potvrdni okvir za kontrolu brzine

zb48j1t,1693514184172 -A5-31AUG23-1/1

PC29146 —UN—26MAY23

Kontrola brzine – Active Implement Guidance

Odaberite softversku tipku Active Implement Guidance > kartica Baždarenje > tipka Kontrola brzine.

Kontrola brzine omogućuje automatsku kontrolu brzine stroja radi optimizacije radnih brzina na temelju performansi sustava Active Implement Guidance. Ako se učinak pogorša zbog uvjeta na terenu, stroj se automatski usporava sve dok se performanse ne poboljšaju do praga koji je postavio rukovatelj. Brzina stroja varira između minimalne i maksimalne pogreške praćenja.

Prilagodite ograničenja pogreške praćenja prema željama rukovatelja. Ako izvedba praćenja degradira do najvećeg praga pogreške praćenja, stroju se naređuje minimalna brzina koju je konfigurirao rukovatelj. Alternativno, kada je izvedba praćenja bolja od minimalne pogreške praćenja, stroju se naređuje maksimalna brzina koju je konfigurirao rukovatelj.

1. Unesite maksimalnu brzinu stroja u polje za unos (A).
2. Unesite minimalnu brzinu stroja u polje za unos (B).
3. Unesite ubrzanje stroja u polje za unos (C).
4. Unesite usporavanje stroja u polje za unos (D).
5. Unesite maksimalnu pogrešku praćenja u okvir za unos (E).
6. Unesite minimalnu pogrešku praćenja u okvir za unos (F).

Kontrola brzine

- | | |
|--|--|
| A—Okvir za unos maksimalne brzine stroja | D—Okvir za unos usporavanja stroja |
| B—Okvir za unos minimalne brzine stroja | E—Okvir za unos maksimalne pogreške praćenja |
| C—Okvir za unos ubrzanja stroja | F—Okvir za unos minimalne pogreške praćenja |

zb48j1t,1693514214305 -A5-31AUG23-1/1

PC29147 —UN—26MAY23

RowSense postavke – Active Implement Guidance

Odaberite softversku tipku Active Implement Guidance > kartica Baždarenja > tipka RowSense.

RowSense priključnog alata zahtijeva kompatibilan RowSense senzor ugrađen na priključnom alatu i da je ispravno konfiguriran.

1. Unesite minimalno povjerenje u polje za unos (A). Preporučena početna vrijednost je 80 % ili više. Pouzdanost pokazuje koliko je senzor siguran u prijavljene vrijednosti.
 - 0 % = Nema podataka
 - 100 % = Gotovo savršena procjena pogreške

Što je niža minimalna razina pouzdanosti, RowSense senzor se dulje koristi prije nego što se sustav prebaci na GPS.
2. Unesite prag za automatsku promociju u okvir za unos (B). Ovo je prag na kojem Active Implement Guidance automatski prebacuje GPS na lokalni izvor pogreške (RowSense), kada je važeći.

RowSense Postavke

- | | |
|---------------------------------------|--------------------------------|
| A—Okvir za unos minimalnog povjerenja | B—Prag za automatsku promociju |
|---------------------------------------|--------------------------------|

zb48j1t,1693514239538 -A5-31AUG23-1/1

PC26408 —UN—18OCT18

Opcije automatizacije – Active Implement Guidance

Odaberite softversku tipku Active Implement Guidance, zatim karticu Postavke, a zatim tipku Uredi opcije automatizacije.

- Na padajućem izborniku (A) odaberite ponašanje prekidača za nastavak. Ponašanje prekidača nastavka omogućuje rukovatelju da odabere ponašanje sinkronizacije između sustava AutoTrac i automatizacija ventila Active Implement Guidance.
 - Neovisno – Uključuje navođenje priključnog alata kada se SCV ručno postavi u zapor za naprijed.
 - Aktiviraj sve – Uključuje navođenje i stroja i priključnog alata kada se pritisne prekidač za nastavak AutoTrac, a SCV za navođenje priključnog alata je u zaporu.
- Na padajućem izborniku (B) odaberite način ulaska u red. Način ulaska u red je početni način rada kada se prvi put uključ.

- GPS – Kada se pritisne tipka za AutoTrac nastavak, sustav započinje u navođenju samo s GPS-om. Kad se tipka za AutoTrac nastavak pritisne drugi put, sustav koristi AutoTrac Vision ili RowSense kada je to moguće. Kada kultura nije otkrivena ili nije moguće postići AutoTrac Vision navođenje, sustav automatski prebacuje u navođenje samo GPS-om. GPS način upotrijebite samo kada su redovi bili posađeni s GPS-om.
- RowSense - Kada se pritisne prekidač AutoTrac za nastavak rada, sustav se automatski prebacuje na AutoTrac Vision ili RowSense kada god se otkrije kultura. Kada kultura nije otkrivena, sustav prebacuje u navođenje samo s GPS-om. Koristite način rada RowSense ako tijekom sadnje nije korišteno GPS navođenje ili redovi nisu ravni.

- Da bi se sustav automatski prebacio na RowSense priključnog alata kada su kriteriji ispunjeni, odaberite potvrdni okvir Automatski prebaci na RowSense (C). Postavite kriterije u postavkama za RowSense.

NAPOMENA: Na zaslonima Generacije 4, preporuča se odabrati potvrdni okvir Isključi upravljanje pri radu sa isključenim snimanjem (D) ako

Opcije automatizacije

- | | |
|--|--|
| A—Padajući izbornik Ponašanje prekidača nastavka | D—Potvrdni okvir Isključi upravljanje kada je snimanje rada isključeno |
| B—Padajući izbornik Način ulaska u red | E—Padajući izbornik za unos znamenki |
| C—Potvrdni okvir Automatski prebaci na RowSense | F—Potvrdni okvir Ostani uključen |

koristite AutoTrac automatizacija skretanja s Active Implement Guidance.

- Za sprječavanje upravljanja dok je priključni alat podignut ili za centriranje priključnog alata kada je podignut, odaberite potvrdni okvir Isključi upravljanje kada je snimanje rada isključeno (D). Upravljanje se može automatski uključiti iz senzora visine ako je spojen na digitalni ulaz (E).
- Za održavanje Active Implement Guidance uključenim i nastavak praćenja trenutačne linije za navođenje čak i ako se AutoTrac isključi, odaberite okvir Ostani uključen (F). Nastavlja pratiti sve dok se trenutačni broj skladbe ne promijeni.

zb48j1t,1693514275430 -A5-31AUG23-1/1

PC29148—UN—08JUN23

Baždarenje Vision kamere za navođenje – Active Implement Guidance

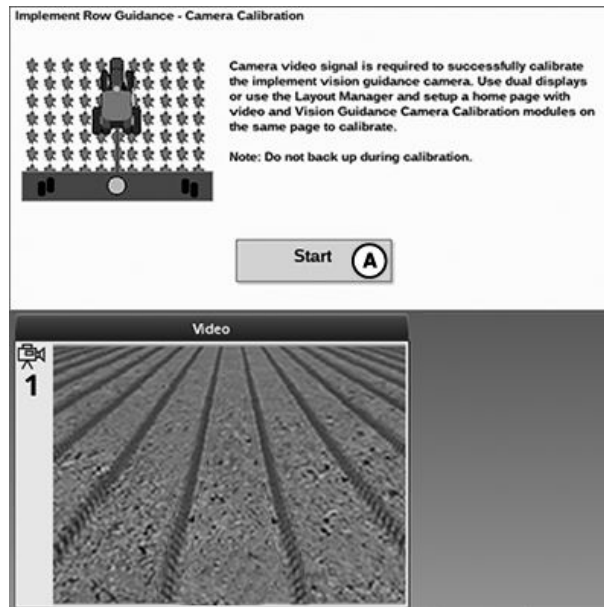
Odaberite softversku tipku Active Implement Guidance > kartica Baždarenja > Baždarenje Vision kamere za navođenje.

Navođenje Vision je poboljšanje za Active Implement Guidance. Vision kamera ugrađena na priključnom alatu traži razlike u bojama između kulture i tla, radi utvrđivanja lokacije redova kultura. Signali koje pruža Vision kamera integrirani su s postojećim signalima senzora kako bi se priključni alat odražavao na redovima. Kada iz Vision kamere nema signala (primjerice tijekom vožnje kroz vodenu površinu), uobičajeno GPS navođenje održava priključni alat na liniji navođenja.

Video signal kamere potreban je za uspješno baždarenje Vision kamere za navođenje priključnog alata. Upotrijebite dvostruke zaslone ili upotrijebite aplikaciju Upravitelj rasporedom da biste postavili početnu stranicu s modulima za baždarenje video i Vision kamere navođenja na istoj stranici za baždarenje.

NAPOMENA: Nemojte raditi sigurnosnu kopiju tijekom baždarenja.

1. Odaberite tipku Započni (A).



Baždarenje Vision kamere navođenja

A—Dugme pokretanja

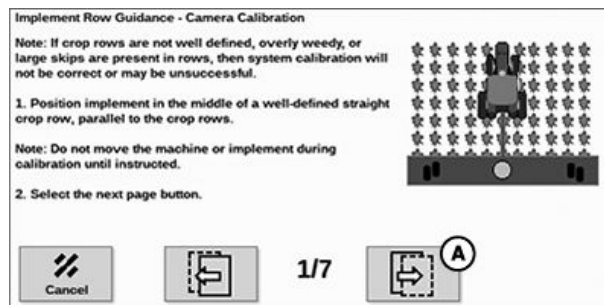
zb48j1t,1693514331294 -A5-31AUG23-1/6

NAPOMENA: Ako redovi kulture nisu dobro definirani, pretjerano zakorovljeni ili su u redovima prisutna velika preskakanja, tada baždarenje sustava neće biti ispravno ili može biti neuspješno.

2. Postavite priključni alat u radni položaj, paralelno s redovima kulture i u sredini dobro definiranog, ravnog reda kulture.

NAPOMENA: Nemojte pomicati stroj ili priključni alat tijekom baždarenja dok ne dobijete upute.

3. Odaberite tipku Sljedeća stranica (A).



Baždarenje Vision kamere navođenja

A—Tipka Sljedeća stranica

Nastavlja se na sljedećoj stranici

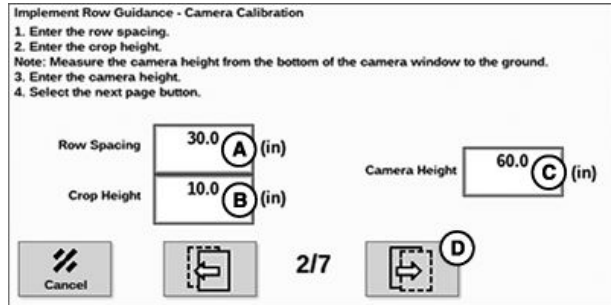
zb48j1t,1693514331294 -A5-31AUG23-2/6

4. Unesite razmak između redova u okvir za unos (A).
5. Unesite visinu kulture u okvir za unos (B).

NAPOMENA: Dok je priključni alat u radnom položaju, izmjerite visinu kamere od dna prozora kamere do tla.

6. Unesite visinu kamere u okvir za unos (C).
7. Odaberite tipku Sljedeća stranica (D).

A—Okvir za unos razmaka reda C—Okvir za unos visine kamere
B—Okvir za unos visine kulture D—Tipka Sljedeća stranica



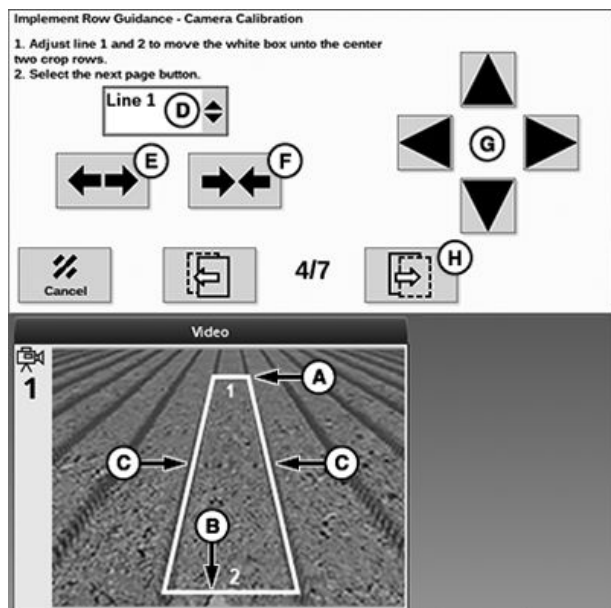
Baždarenje Vision kamere navođenja

zb48j1t,1693514331294 -A5-31AUG23-3/6

PC26488 —UN—08NOV18

8. Podesite liniju 1 (A) i liniju 2 (B) da biste bijeli okvir pomaknuli preko dva središnja reda kulture (C).
 - a. Na padajućem izborniku (D) odaberite liniju.
 - b. Odaberite tipke (E-G) i centrirajte liniju na dva reda kulture.
 - c. Ponovite korake i za redak 1 i za redak 2 dok bijeli okvir ne bude centriran na redove kulture.
9. Odaberite tipku Sljedeća stranica (H).

A—Linija 1 E—Tipka Proširi liniju
B—Linija 2 F—Tipka Suzi liniju
C—Srednja dva reda kulture G—Tipka za smjer
D—Padajući izbornik za odabir linije H—Tipka Sljedeća stranica

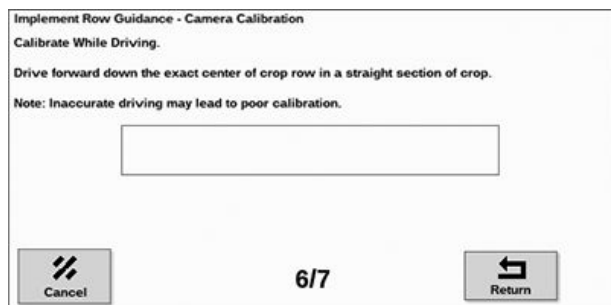


Baždarenje Vision kamere navođenja

zb48j1t,1693514331294 -A5-31AUG23-4/6

PC26499 —UN—16NOV18

10. Nakon što se prikaže stranica Baždari tijekom vožnje, vozite naprijed prema sredini reda kulture u ravnom dijelu kulture.



Baždarenje Vision kamere za navođenje – Baždarenja tijekom vožnje

Nastavlja se na sljedećoj stranici

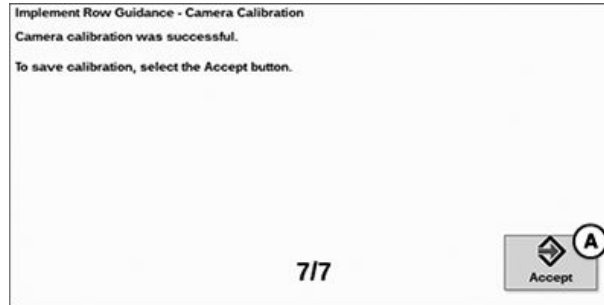
zb48j1t,1693514331294 -A5-31AUG23-5/6

PC26501 —UN—08NOV18

11. Odaberite tipku Prihvati (A) da biste spremili baždarenje.

NAPOMENA: Ako baždarenje ne uspije, premjestite priključni alat paralelno s redovima kulture u sredinu dobro definiranog, ravnog reda kulture. Uvjerite se da ima dovoljno mjesta za baždarenje i ponovite postupak baždarenja.

A—Tipka Prihvati



Baždarenje Vision kamere navođenja

zb48j1t,1693514331294 -A5-31AUG23-6/6

PC26502 —UN—09NOV18

Praćenje priključnog alata – Active Implement Guidance

Odaberite softversku tipku Active Implement Guidance > kartica Postavke > tipka Uredi praćenje priključnog alata.

1. Za pomicanje linije za vođenje priključnog alata neovisno o AutoTrac liniji navođenja, označite potvrdni okvir Omogući neovisno pomicanje linije priključnog alata (A). Obično se koristi s ravnim stazama za primjene s kontroliranim prometom pri postavljanju sjemena između redova.

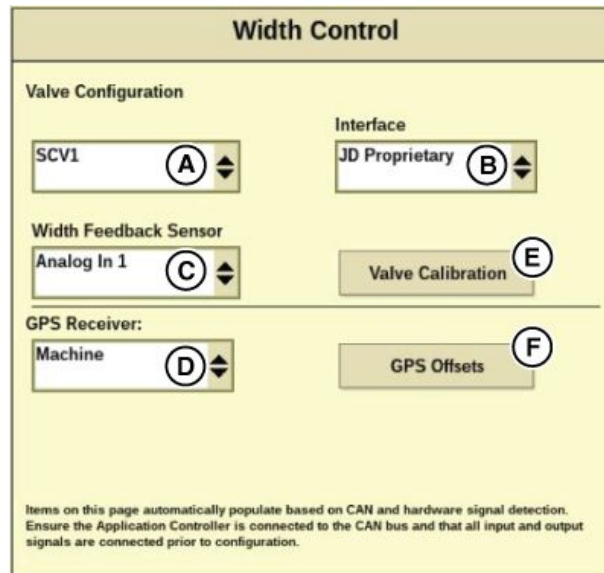
- a. Unesite smjer u okvir za unos (B) (0° = sjever, 90° = istok, 180° = jug, 270° = zapad).

NAPOMENA: Na primjer, da stazu sjever-jug pomaknete na istok, unesite 90 za smjer.

- b. Unesite udaljenost u okvir za unos (C).

2. Unesite korake pomicanja lokalne pogreške u okvir za unos (D). To je iznos za koji se priključni alat podešava svaki put kada se pritisne tipka za promjenu stupnja.

NAPOMENA: Pomicanje stroja dostupno je samo kada se za navigaciju koristi lokalno navođenje (navođenje vidom).



Praćenje priključnog alata

A—Potvrdni okvir Omogući neovisno pomicanje linija priključnog alata
B—Okvir za unos smjera

C—Okvir za unos udaljenosti
D—Okvir za unos Koraci pomaka lokalne pogreške

zb48j1t,1693514360243 -A5-31AUG23-1/1

PC589269 —UN—09AUG23

Postavljanje – Traktorski integrirani Active Implement Guidance

Pregled traktorski integriranog Active Implement Guidance

⚠ POZOR: Da biste izbjegli ozbiljne ozljede ili smrt, dvosmjerni hidraulički cilindar koristite samo tijekom rada na polju, a nikako na cestama. Prije podizanja priključnog alata provjerite jesu li vučni priključak i stroj u središnjem položaju. Kada je priključni alat podignut ili u načinu transporta, nemojte aktivirati plivajući položaj selektivnog upravljačkog ventila (SCV).

Traktorsko integrirano aktivno navođenje alata je hardversko rješenje koje se prodaje u nekim područjima i koristi Active Implement Guidance. Kompatibilnost i funkcionalnost sustava Traktorski integriranog Active Implement Guidance razlikuju se ovisno o lokaciji i konfiguraciji opreme. Za više informacija o dostupnosti

komponenti, funkcionalnosti sustava i kompatibilnosti, kontaktirajte svog zastupnika tvrtke John Deere ili drugog servisera. Dodatne informacije potražite u Vodiču za kompatibilnost na Value Selling Navigatoru.

Traktorski integrirani Active Implement Guidance je rješenje za obradu tla koje koristi sljedeće:

- Dvosmjerni hidraulički cilindar ugrađen na traktor

NAPOMENA: StarFire prijemnik ugrađen na priključnom alatu nije obavezan.

- StarFire prijemnik ugrađen na traktoru
- AutoTrac Vision kamera ugrađena na priključni alat
- Senzor kuta kotača (WAS) ugrađen na donje poluge traktora

(Za više informacija pogledajte Upute za ugradnju traktorski integriranog Active Implement Guidance.)

zb48j1t,1693514521819 -A5-07AUG25-1/1

Postavljanje Active Implement Guidance za traktorski integrirano aktivno navođenje priključnog alata

Prilikom postavljanja traktorski integriranog Active Implement Guidance, potrebne su sljedeće postavke.

NAPOMENA: Prilikom postavljanja zaslona preporuča se korištenje iste radne širine, navođenja i smjera rada za sadnju i kultivaciju.

1. Postavite stroj i priključni alat na zaslon. Provjerite je li vučni priključak odabran za izvor snimanja na zaslonu.

(Za dodatne informacije pogledajte priručnik za rukovanje zaslonom.)

2. U kontroli upravljanja označite potvrdni okvir Upravljanje s bočnim pomakom (A).

A—Potvrdni okvir upravljanja bočnim pomakom

The screenshot shows the 'Steer Control' interface with the following settings:

- Valve Configuration:**
 - Valve Selection:** SCV2
 - Interface:** JD Proprietary
 - Steering Feedback Sensor:** Analog In 1
- Interface Note:** Minimum Control Speed is 0.06 mph (0.1 kph) for this valve interface.
- Side Shifting Steering:** Indicated by a circled 'A' and a checked box.
- Calibration Buttons:** Auto Calibration and Manual Calibration.
- Return Button:** Located at the bottom right.

Items on this page automatically populate based on CAN and hardware signal detection. Ensure the Application Controller is connected to the CAN bus and that all input and output signals are connected prior to configuration.

Upravljanje

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693514521757 -A5-31AUG23-1/7

PC29152—UN—26MAY23

3. U odjeljku Ispravljanje pogrešaka odaberite potvrdni okvir RowSense priključnog alata (A).

A—Potvrdni okvir RowSense priključnog alata

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

Ispravljanja pogreške

zb48j1t,1693514521757 -A5-31AUG23-2/7

PC29153 —UN—26MAY23

4. U RowSense postavkama, unesite 80 % u okvir za unos Minimalna pouzdanost (A).
5. Unesite 10 cm u okvir za unos Automatsko promicanje praga (B).

A—Okvir za unos minimalnog povjerenja

B—Okvir za unos Automatsko promicanje praga

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 Postavke

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693514521757 -A5-31AUG23-3/7

PC27853 —UN—15MAY20

6. U opcijama automatizacije odaberite Uključi sve s padajućeg izbornika Ponašanje prekidača nastavka (A).

NAPOMENA: GPS nije obavezan i zahtijeva ugradnju StarFire prijemnika priključnog alata.

7. Na padajućem izborniku (B) odaberite način ulaska u red.
8. Odaberite potvrdni okvir Automatski prebaci na RowSense (C).
9. Odaberite potvrdni okvir Isključi upravljanje kada je snimanje rada isključeno (D). Ova značajka centrira priključni alat kada se podigne.

A—Padajući izbornik Ponašanje prekidača nastavka
B—Padajući izbornik Način ulaska u red

C—Potvrdni okvir Automatski prebaci na RowSense
D—Potvrdni okvir Isključi upravljanje kada je snimanje rada isključeno

Automation Options

Row Entry

Resume Switch Behavior
Engage All (A) Engages both machine guidance and implement automation with one press.

Row Entry Mode
RowSense (B) Initial operating mode when first engaged

(C) ☒ Auto switch to RowSense
Use performance tuning to adjust transition threshold.

(D) ☒ Disengage steering when work recording off
Use to prevent steering while implement is raised.

Coverage [dropdown] Signal CAN 0 State 0

Row Exit
☐ Stay On
Active Implement Guidance will stay on and track the current guidance line even if AutoTrac disengages, until the selected track number changes.

Return

Opcije automatizacije

zb48j1t,1693514521757 -A5-31AUG23-4/7

10. U Praćenju priključka nemojte označiti potvrdni okvir Omogući neovisno pomicanje linije priključka (A).
11. Unesite korak pomaka u polje za unos (B). To je iznos za koji se priključni alat podešava svaki put kada se pritisne tipka za promjenu stupnja.

A—Potvrdni okvir Omogući neovisno pomicanje linija priključnog alata

B—Okvir za unos Koraci pomaka

Implement Tracking

(A) ☒ Enable Independent Implement Line Shifting
Offset the implement guidance line independently from the AutoTrac guidance line. Typically this is used for straight track controlled traffic farming inter-row seeding.

Direction 90.0000 (deg) Distance 0.0 (Cm)

Shifting Increment
(B) 1.3 (Cm)
Note: Implement Shifting is only available when using local guidance (Vision Guidance) for navigation or Independent Line Shifting is enabled.
This value changes the amount implement is shifted each time the shift button is pressed.

Return

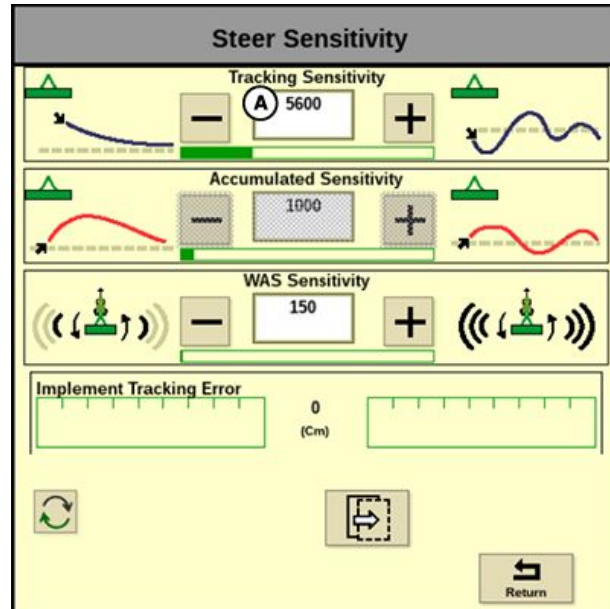
Praćenje priključnog alata

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693514521757 -A5-31AUG23-5/7

12. U Osjetljivosti upravljanja, postavite osjetljivost praćenja (A) na 5600.

A—Osjetljivosti praćenja



Osjetljivost upravljanja 1/2

zb48j1t,1693514521757 -A5-31AUG23-6/7

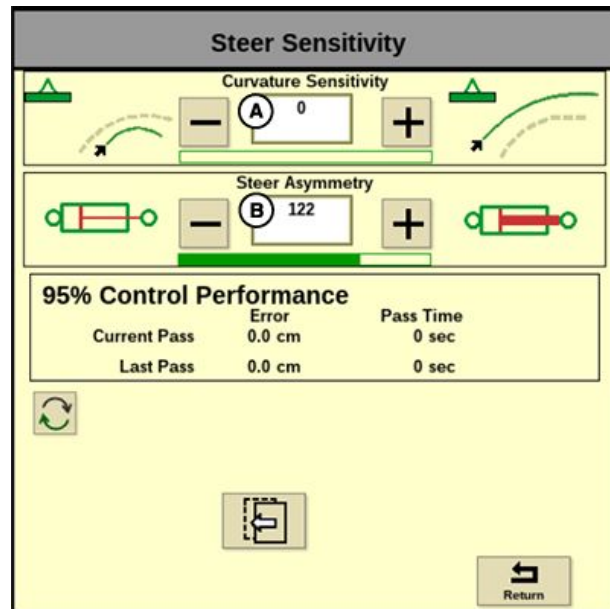
PC29156 —UN—26MAY23

13. Na drugoj stranici Osjetljivosti upravljanja, postavite osjetljivost zakrivljenosti (A) na 0.

14. Postavite asimetriju upravljanja (B) na 122.

A—Osjetljivost zavojitosti

B—Asimetrija upravljanja

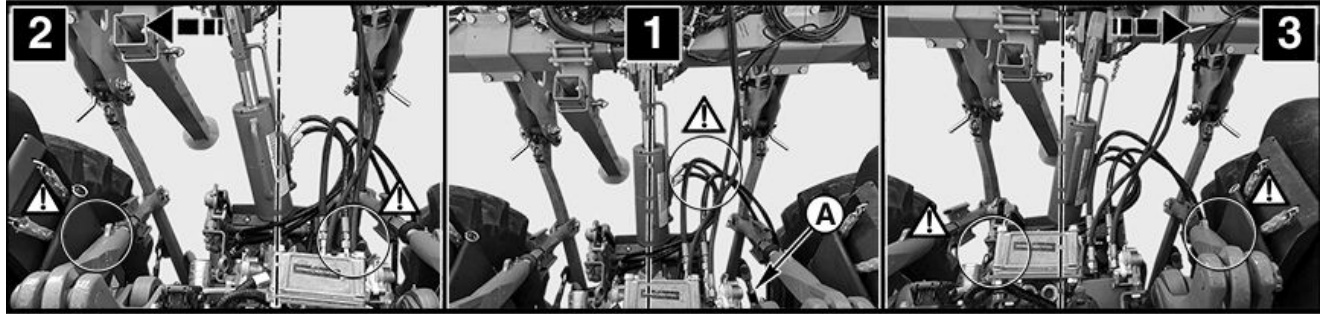


Osjetljivost upravljanja 2/2

zb48j1t,1693514521757 -A5-31AUG23-7/7

PC29157 —UN—26MAY23

Prva upotreba - Postavljanje priključnog alata



ZX500193

Prva upotreba

- A—Hidraulički cilindar
 1—Položaj poteznice - hidraulički cilindar centriran
 2—Položaj poteznice - hidraulički cilindar potpuno izvučen
 3—Položaj poteznice - hidraulički cilindar potpuno uvučen

Prije prve upotrebe potrebno je izvesti postavljanje priključnog alata i baždarenje sustava. Učinite sljedeće:

NAPOMENA: Za pristup potrebnim zaslonima za baždarenje, pogledajte *Postavljanje - Aktivno navođenje priključka - Baždarenje upravljanja - Aktivno navođenje priključka*.

1. Postavljanje priključnog alata

VAŽNO: Obratite pažnju da je topling u poz. 1 ili 3 ne udara niti smeta drugim hidrauličnim crijevima traktora ili sličnim komponentama.

Obratite pažnju da je topling u poz. 2 ili 3 ne udara niti ometa bilo koju komponentu priključka.

VAŽNO: Uvjerite se da su donje poteznice u poz. 2 ili 3 nikad ne udaraju ili ne smetaju gumi ili kućištu diferencijala kada je hidraulički cilindar (A) potpuno izvučen/uvučen i poteznice su potpuno gore ili dolje.

- Provjerite prethodno podešavanje jarma hidrauličkog cilindra.
- Polako izvucite hidraulički cilindar (A) do kraja i pazite da ništa ne udarite ili oštetite (npr. kućište diferencijala).
- Amortizer mora imati dovoljno prostora i senzor povratnih informacija ne smije udariti u kućište senzora povratnih informacija. Ako je tako, prilagodite duljinu amortizera.
- Polako uvucite hidraulički cilindar (A) do kraja i provjerite da donje poluge ne udaraju ili oštećuju nešto (npr. kućište diferencijala).
- Provjerite da senzor povratnih informacija ne udari u kućište senzora povratnih informacija.
- Pazite da stroj ostane u srednjem položaju iza traktora kada je hidraulički cilindar (A) u srednjem položaju.

2. Opće informacije

Provjerite veličinu kotača i širine tragova korištenog traktora.

Ako se sustav koristi u drugim okolnostima koje zahtijevaju posebne postavke, veličinu kotača ili razmak između tragova (npr.), koristite SAMO "Ručno baždarenje".

Postavite "Minimalno i maksimalno" na predviđene vrijednosti, da ne udarite ni u jedan dio/kotač.

3. Crijeva hidraulike

Hidraulična crijeva moraju biti ispravno spojena - produžite da biste produžili i uvucite da biste uvukli. Ako se to učini, može se unijeti "Asimetrija upravljanja" od 124 (pogledajte **Osjetljivost upravljanja** na stranici **Postavljanje kontrolera**). U suprotnom, potrebno je unijeti 83.

Ovo se može provjeriti promjenom frekvencije i naredbom za položaj = sustav upravlja/pomiče se vrlo glatko. Hidraulički cilindar (A) se izvlači i uvlači istom brzinom.

4. Baždarenje/ugađanje

Nastavite s baždarenjem priključnog alata i kamere. Baždarenje priključnog alata može se izvesti ručno ili automatski (pogledajte Priručnik za rukovatelja John Deere Active Implement Guidance).

NAPOMENA: Automatsko baždarenje upravljanja može dovesti do manje agresivnih pragova izvlačenja/uvlačenja. Ako je potrebna veća agresivnost, izvedite ručno baždarenje.

Nakon baždarenja sustava, "Osjetljivost praćenja" i "Asimetrija upravljanja" ne smiju se mijenjati.

Ako je potrebno, započnite fino ugađanje s:

- WAS osjetljivost – važna je i sustav čini više ili manje agresivnim.

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693514521707 -A5-31AUG23-1/2

- Prag uvlačenja/izvlačenja – mora se postaviti jednom za priključni alat i nema potrebe da se naknadno mijenjaju. Priključak će se kretati što je sporije moguće, uz održavanje kontinuiranog kretanja.
- Maksimalni napon senzora – potrebno je postaviti jednom i može ostati za ovaj sustav (priključak). Može se prilagoditi svaki put po potrebi.
- Ugađanje kamere – kako bi se poboljšale performanse kamere ili kako bi se izbjegao gubitak redova biljaka, kut kamere se može promijeniti (da bude usmjeren ispred prednje osovine), ali visina mora ostati ista. U nekim slučajevima može pomoći i agresivno djelovanje na pragove izvlačenja/uvlačenja.

zb48j1t,1693514521707 -A5-31AUG23-2/2

Postavljanje – Upravljanje plugom

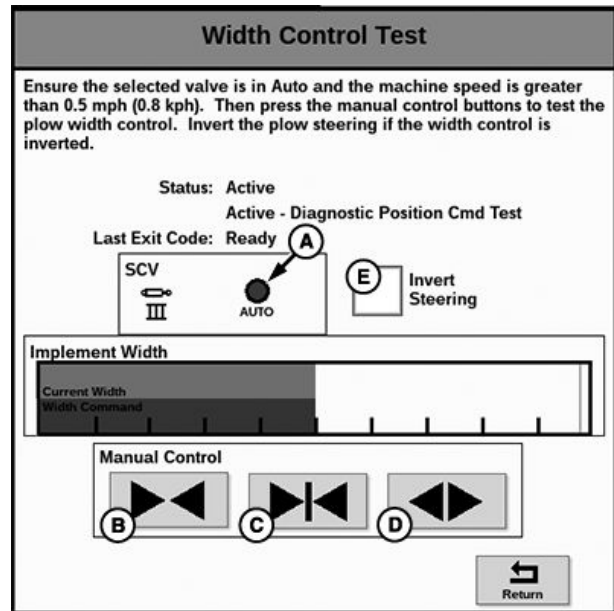
Ispitivanje kontrole širine – Upravljanje plugom

Odaberite softversku tipku Upravljanje plugom > kartica Baždarenja > tipka Ispitivanje kontrole širine.

1. Osigurajte da pokazivač stanja selektivnog upravljačkog ventila (SCV) (A) pokazuje AUTO i da je brzina stroja veća od 0,1 km/h (0.06 mph).
2. Za ispitivanje kontrole širine pluga koristite tipke za ručnu kontrolu (B-D).
3. Ako se širina pluga pomiče u suprotnom smjeru, označite potvrdni okvir Obrni upravljanje (E).

A—Pokazivač stanja SCV
B—Tipka za sažimanje
C—Tipka za sredinu

D—Tipka za proširivanje
E—Potvrdni okvir Obrni upravljanje



Ispitivanje kontrole širine

zb48j1t,1693514880552 -A5-31AUG23-1/1

PC27025 —UN—23MAY19

Ručno baždarenje SCV – Upravljanje plugom

⚠ POZOR: Da biste izbjegli ozbiljne ozljede, držite prostor oko opreme čistim. Postupak zahtijeva da se stroj pomakne naprijed. Provedite pomake tijekom baždarenja. Pročitajte i slijedite Sigurno rukovanje sustavima automatizacije uređaja u odjeljku Sigurnost prije izvođenja baždarenja.

NAPOMENA: Vrijednosti praga jedinstvene su za svaki selektivni upravljački ventil (SCV) zbog normalnih proizvodnih tolerancija. Fino podesite vrijednost praga na najnižu vrijednost koja generira promjenu napona senzora za optimalne performanse. Senzor povratne informacije trebao bi imati najmanje 1 V razliku između maksimalnog izvučenog i uvučenog položaja.

SCV baždarenje se koristi za baždarenje UCC2 kontrolera primjene kako bi se odredila minimalna količina signala koja je potrebna od hidrauličke upravljačke jedinice prije pokretanja mehanizma pluga. Bez SCV baždarenja, mehanizam pluga se izvlači ili uvlači prebrzo, presporo ili ne radi prema očekivanjima zbog hidrauličkih ograničenja. Ovi problemi otežavaju upravljačkoj jedinici održavanje potrebne širine pluga za održavanje ravnomjernih brazdi.

NAPOMENA: Važno je da se senzor kuta kotača pomiče istovremeno s hidrauličnim cilindrom koji uzrokuje pomicanje u mehanizmu pluga.

Baždarite ako je:

- Izrađen je novi profil.
- Vrijednosti izvlačenja i uvlačenja postavljene su na 5 ili 250 (tvornički zadane vrijednosti).
- Vrijednosti se kopiraju s drugog stroja.
- Promjena provođenja hidrauličnog crijeva između SCV-a.
- Popravci hidrauličnih komponenti vrše se na stroju ili priključnom alatu.
- Protutežni ventil je podešen.
- Hidraulički protok bio prilagođen.

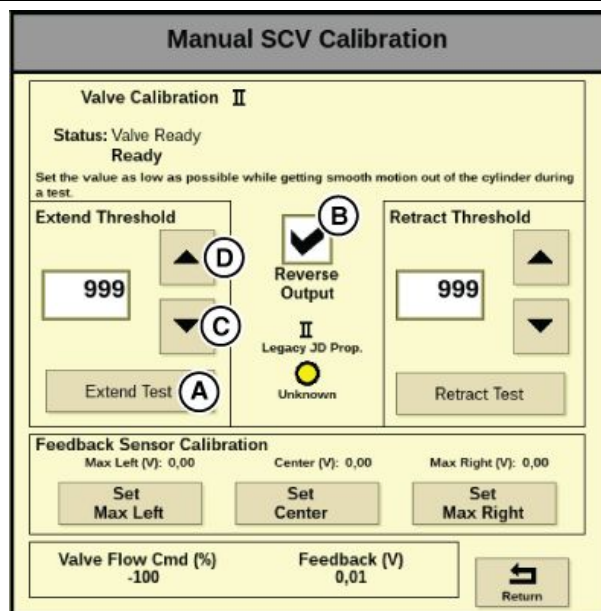
NAPOMENA: Prije baždarenja provjerite je li hidraulično ulje na radnoj temperaturi.

Ručno baždarenje SCV

Odaberite softversku tipku Upravljanje plugom > kartica Baždarenja > tipka Ručno baždarenje.

1. Postavite odabrani SCV u automatski način rada.
2. Postavite SCV u izvučeni fiksirani položaj, ali ne da pluta.
3. Vozite stroj naprijed, brže od 0,7 km/h (0,45 mph). Nemojte aktivirati sustav AutoTrac.
(Za zahtjeve brzine SCV-a pogledajte Upute za upotrebu stroja.)
4. Odaberite tipku ispitivanja izvlačenja (A).

NAPOMENA: Lijevi i desni smjerovi temelje se na tome da rukovatelj sjedi u kabini okrenut prema naprijed. Ako se priključni alat pomiče u suprotnom smjeru kako je predviđeno, označite potvrdni okvir Obrni izlaz (B).



Ručno baždarenje SCV – Ispitivanje izvlačenja

- A—Tipka za ispitivanje izvlačenja
B—Potvrdni okvir Obrni izlaz
C—Tipka za Smanjivanje
D—Tipka za Povećavanje

5. Pritisnite tipku za smanjenje (C) dok se priključni alat ne pomakne.
6. Odaberite tipku za povećanje (D) dok se priključni alat ne pomiče što je sporije moguće uz kontinuirano kretanje.

NAPOMENA: Ako cilindar upravljanja priključnog alata dosegne maksimalni ili minimalni hod tijekom ispitivanja, premjestite cilindar.

7. Odaberite tipku za zaustavljanje ispitivanja.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Tipka za zaustavljanje ispitivanja

zb48j1t,1693514880488 -A5-31AUG23-2/4

8. Odaberite tipku Ispitivanje uvlačenja (A).

9. Pritisnite tipku za smanjenje (B) dok se priključni alat ne pomakne.

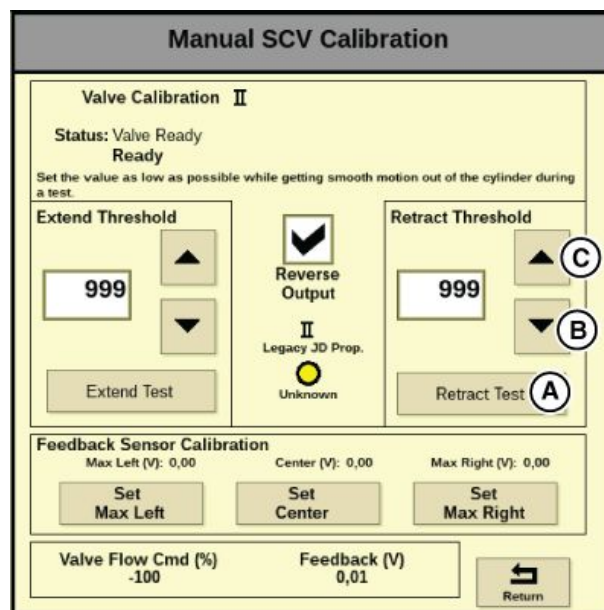
10. Odaberite tipku za povećanje (C) dok se priključni alat ne pomiče što je sporije moguće uz kontinuirano kretanje.

NAPOMENA: Ako cilindar upravljanja priključnog alata dosegne maksimalni ili minimalni hod tijekom ispitivanja, premjestite cilindar.

A—Tipka za ispitivanja
uvlačenja

B—Tipka za Smanjivanje

C—Tipka za Povećavanje



Ručno baždarenje SCV – Ispitivanje uvlačenja

zb48j1t,1693514880488 -A5-31AUG23-3/4

11. Odaberite tipku za zaustavljanje ispitivanja.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Tipka za zaustavljanje ispitivanja

zb48j1t,1693514880488 -A5-31AUG23-4/4

Konfiguracija pluga – Upravljanje plugom

Odaberite softversku tipku Upravljanje plugom > kartica Postavljanje > tipka Uredi konfiguraciju pluga.

Ukupna širina priključnog alata mjeri minimalnu i maksimalnu širinu od najviše udaljenih vanjskih radnih točaka.

Pojedinačni elementi mjere minimalnu i maksimalnu širinu elementa između dvije susjedne radne točke.

Ukupna širina alata

1. Odaberite Ukupna širina priključka s padajućeg izbornika Način (A).
2. Potpuno raširite priključni alat, unesite maksimalno fizičko ograničenje u okvir za unos (B), a zatim odaberite tipku Postavi maksimalnu širinu (C).
3. Potpuno uvucite priključni alat, unesite minimalno fizičko ograničenje u okvir za unos (D), a zatim odaberite tipku Postavi minimalnu širinu (E).
4. Postavite priključni alat u središnji položaj, unesite širinu središnjeg položaja u okvir za unos (F), a zatim odaberite tipku Postavi središte (G).

NAPOMENA: Provjerite odgovara li širina staze širini priključnog alata postavljenoj u Upravitelju opreme.

5. Unesite širinu staze u okvir za unos (H).

NAPOMENA: Unesite korisnička ograničenja kako biste ograničili da priključni alat dosegne maksimalnu ili minimalnu širinu.

6. Unesite minimalno ograničenje korisnika u okvir za unos (I).

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

- Definition Mode:** A dropdown menu set to 'Total Implement Width' (labeled A).
- Total Implement Width Physical Limits:** Three input fields: Minimum (800, labeled D), Center (1600, labeled F), and Maximum (2400, labeled B).
- Total Implement Width User Limits:** Three input fields: Minimum (800, labeled I), Maximum (2400, labeled J), and Track Width (200, labeled H).
- Feedback Sensor Calibration:** Three buttons: 'Set Min. Width' (labeled E), 'Set Center' (labeled G), and 'Set Max Width' (labeled C). Below these are labels for 'Min. Width (V): 0,50', 'Center (V): 2,50', and 'Max. Width (V): 4,50'.
- Current Width (cm):** A display showing 800.
- Feedback (V):** A display showing 0,01.

A note at the bottom of the screen states: 'To properly function, ensure the AutoTrac track width matches the Plow Steer track width.'

Ukupna širina alata

- | | |
|--|---|
| A—Padajući izbornik Način rada | F—Okvir za unos širine središnjeg položaja |
| B—Okvir za unos maksimalnog fizičkog ograničenja | G—Tipka Postavi središte |
| C—Tipka za postavljanje maksimalne širine | H—Okvir za unos širine staze |
| D—Okvir za unos minimalnog fizičkog ograničenja | I—Okvir za unos minimalnog korisničkog ograničenja |
| E—Tipka za postavljanje minimalne širine | J—Okvir za unos maksimalnog korisničkog ograničenja |

7. Unesite maksimalno ograničenje korisnika u okvir za unos (J).

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693514880432 -A5-31AUG23-1/2

PC589253—UN—09AUG23

Pojedinačni elementi

1. Odaberite Pojedinačne elemente s padajućeg izbornika Način (A).
2. Potpuno raširite priključni alat, unesite maksimalno fizičko ograničenje u okvir za unos (B), a zatim odaberite tipku Postavi maksimalnu širinu (C).
3. Potpuno uvucite priključni alat, unesite minimalno fizičko ograničenje u okvir za unos (D), a zatim odaberite tipku Postavi minimalnu širinu (E).
4. Unesite broj elemenata u okvir za unos (F).
5. Postavite stroj u središnji položaj i odaberite tipku Postavi središte (G).

NAPOMENA: Provjerite odgovara li širina staze širini priključnog alata postavljenoj u Upravitelju opreme.

6. Unesite širinu staze u okvir za unos (H).

NAPOMENA: Unesite korisnička ograničenja kako biste ograničili da priključni alat dosegne maksimalnu ili minimalnu širinu.

7. Unesite minimalno ograničenje korisnika u okvir za unos (I).
8. Unesite maksimalno ograničenje korisnika u okvir za unos (J).

The screenshot shows the 'Plow Configuration' screen. At the top, 'Definition Mode' is set to 'Individual Elements' (A). Below this are three main sections: 'Physical Element Limits' with 'Minimum' (D) at 100 cm and 'Maximum' (B) at 300 cm, and '# of Elements' (F) at 8; 'User Element Limits' with 'Minimum' (I) at 100 cm, 'Maximum' (J) at 300 cm, and 'Track Width' (H) at 200 cm; and 'Feedback Sensor Calibration' with 'Set Min. Width' (E), 'Set Center' (G), and 'Set Max Width' (C). At the bottom, 'Current Width (cm)' is 800 and 'Feedback (V)' is 0,01. A note states: 'To properly function, ensure the AutoTrac track width matches the Plow Steer track width.'

Pojedinačni elementi

- | | |
|--|---|
| A—Padajući izbornik Način rada | F—Okvir za unos broja elemenata |
| B—Okvir za unos maksimalnog fizičkog ograničenja | G—Tipka Postavi središte |
| C—Tipka za postavljanje maksimalne širine | H—Okvir za unos širine staze |
| D—Okvir za unos minimalnog fizičkog ograničenja | I—Okvir za unos minimalnog korisničkog ograničenja |
| E—Tipka za postavljanje minimalne širine | J—Okvir za unos maksimalnog korisničkog ograničenja |

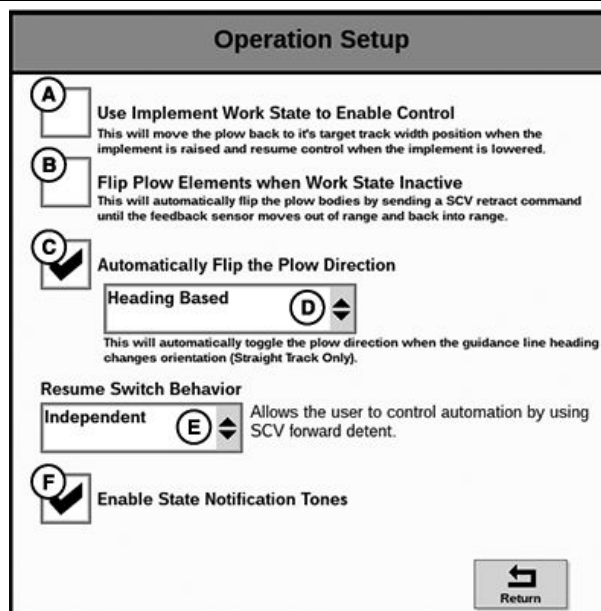
zb48j1t,1693514880432 -A5-31AUG23-2/2

PC589254 —UN—09AUG23

Postavljanje operacije – Upravljanje plugom

Odaberite softversku tipku Upravljanje plugom > kartica Podešavanje > tipka Uredi postavke rada.

1. Za pomicanje pluga natrag u položaj ciljane širine putanje kada je priključni alat podignut i nastavak upravljanja kada se priključni alat spusti, odaberite potvrdni okvir Koristi radno stanje priključnog alata za omogućavanje kontrole (A). Kada je omogućeno i priključni alat nije u radnom položaju, Upravljanje plugom ne može pomicati stroj.
2. Za automatsko okretanje tijela pluga slanjem zapovijedi za povlačenje selektivnog kontrolnog ventila (SCV) sve dok se senzor povratne informacije ne pomakne izvan raspona i vrati se u raspon, označite potvrdni okvir Okreni elemente pluga kada radno stanje nije aktivno (B).
3. Za automatsko okretanje smjera pluga, označite potvrdni okvir (C) i s padajućeg izbornika (D) odaberite ili Temeljeno na smjeru ili Temeljeno na kotrljanju.
 - Temeljeno na kotrljanju automatski odabire smjer pluga na temelju kuta kotrljanja traktora (samo oranje u brazdi).
 - Temeljeno na smjeru automatski mijenja smjer pluga kada smjer linije vođenja promijeni orijentaciju (samo ravna staza).
4. Odaberite ili Neovisno ili Uključi sve na padajućem izborniku Ponašanje prekidača nastavka (E).
 - Neovisno uključuje navođenje priključnog alata kada se SCV ručno postavi u zapor za naprijed.
 - Aktiviraj sve aktivira navođenje i stroja i priključnog alata kada se pritisne prekidač za AutoTrac nastavak, a SCV za navođenje priključnog alata je u zaporu.



Postavke rada

- | | |
|--|---|
| A—Potvrdni okvir Upotrijebite radno stanje priključnog alata da biste omogućili kontrolu | D—Padajući izbornik Automatski okreni smjer pluga |
| B—Potvrdni okvir Okreni elemente pluga kada radno stanje nije aktivno | E—Padajući izbornik Ponašanje prekidača nastavka |
| C—Potvrdni okvir Automatski okreni smjer pluga | F—Potvrdni okvir Omogući tonove obavijesti o stanju |

5. Da biste omogućili tonove kada se operacija promijeni u drugo stanje, označite potvrdni okvir (F).

zb48j1t,1693514880390 -A5-31AUG23-1/1

PC27015 —UN—15APR19

Baždarenje kontrole širine – Upravljanje plugom

Odaberite softversku tipku Upravljanje plugom > kartica Baždarenja.

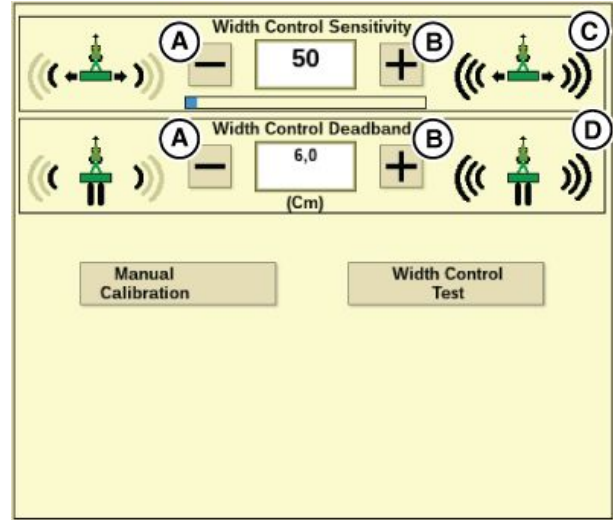
Da biste prilagodili postavke kontrole širine, odaberite tipke smanjivanja (A) ili povećavanja (B).

Osjetljivost kontrole širine (C) – Određuje koliko agresivno sustav reagira na zapovijedi širine iz kontrolera primjene. Više vrijednosti uzrokuju da sustav reagira agresivnije.

Mrtvo područje kontrole širine (D) – Određuje raspon ili toleranciju gdje sustav ne pomiče plug radi korekcija. Ako je postavljen prenisko, ventil stalno podešava priključni alat.

A—Tipka za Smanjivanje
B—Tipka za Povećavanje

C—Osjetljivost kontrole širine
D—Mrtvo područje kontrole širine



Postavka kontrole širine

zb48j1t,1693514880352 -A5-31AUG23-1/1

PC589255 —UN—09AUG23

Kontrola širine – Upravljanje plugom

Odaberite softversku tipku Upravljanje plugom > kartica Postavljanje > tipka Uredi kontrolu kontrole.

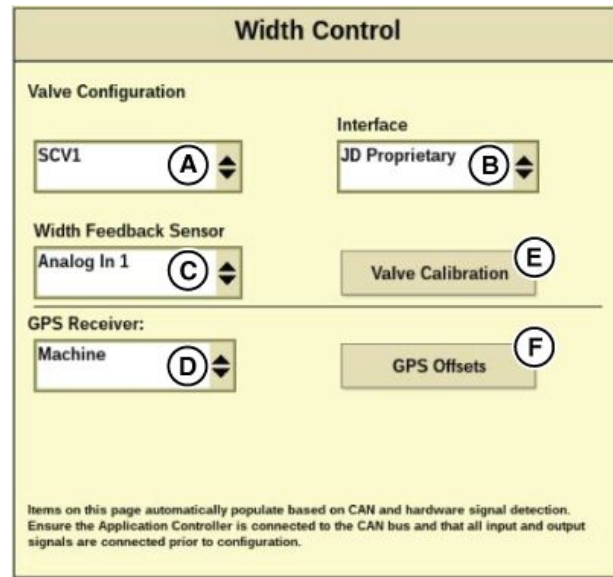
Padajući izbornici (A-D) automatski se popunjavaju na temelju CAN-a i otkrivanja hardverskog signala. Prije konfiguriranja provjerite je li kontroler primjene spojen na CAN sabirnicu i jesu li svi ulazni i izlazni uređaji povezani.

1. Provjerite je li svaki odabir ispravan.
2. Odaberite tipku za baždarenje ventila (E) i dovršite ručno baždarenje.
3. Odaberite tipku Pomaci GPS (F) i unesite pomake prijemnika.

(Pogledajte Baždarenja upravljanja za više informacija o ručnom baždanju.)

A—Padajući izbornik za odabir ventila
B—Padajući izbornik sučelja
C—Padajući izbornik senzora povratne informacije o širini

D—Padajući izbornik GPS prijemnika
E—Tipka Baždarenje ventila
F—Tipka GPS pomaka



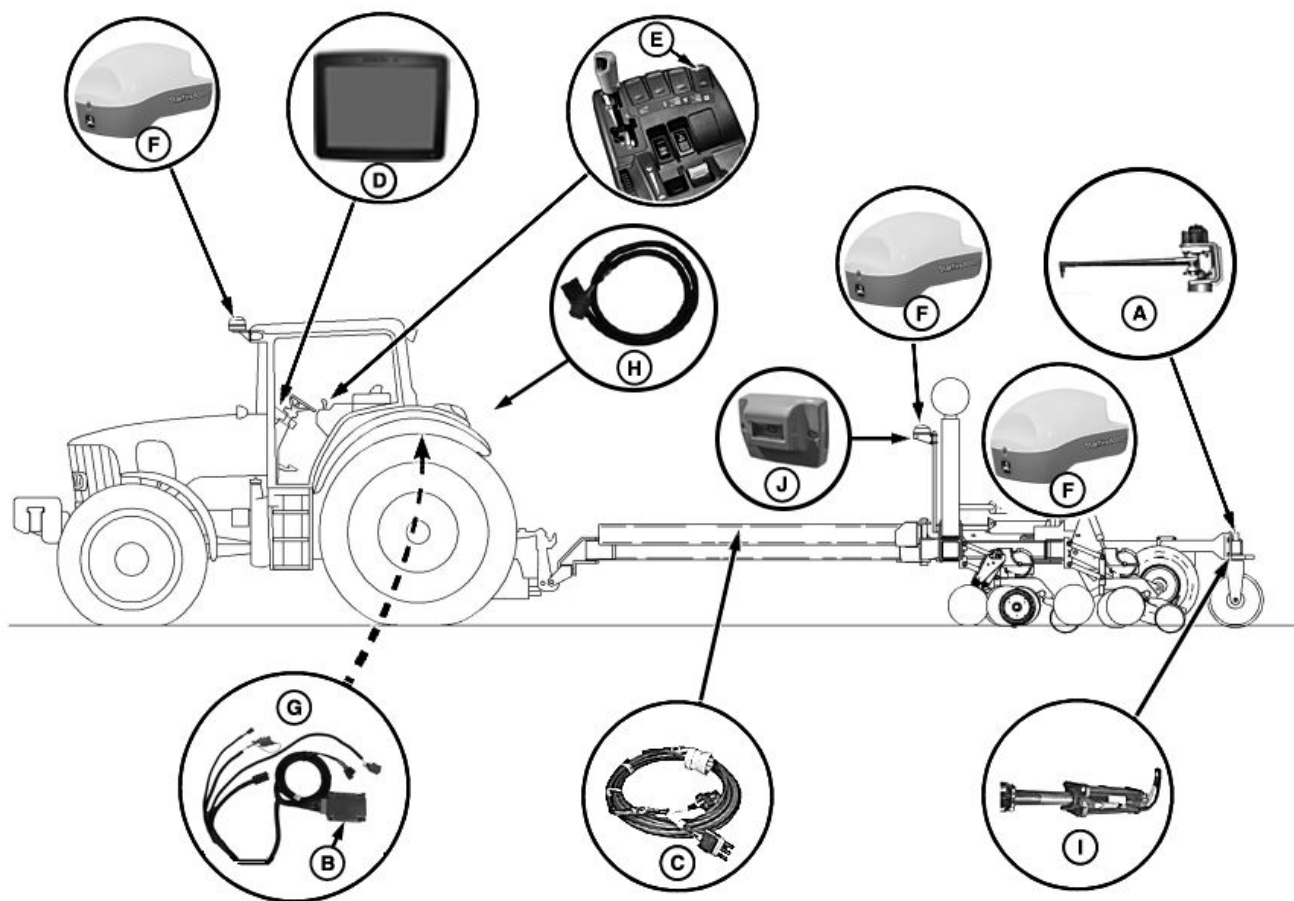
Kontrola širine

zb48j1t,1693514880296 -A5-31AUG23-1/1

PC589289 —UN—09AUG23

Rad

Pregled osnovnog rada



Pregled Active Implement Guidance

A—Senzor kuta kotača
B—UCC2 kontroler primjene
C—Kabelski snop senzora za povratne informacije priključnog alata

D—Prikaz
E—Upravljačka ručica SCV-a
F—StarFire prijemnik
G—Kabelski snop kontrolera primjene

H—9-pinski kabelski snop povratnih informacija priključnog alata na strani stroja
I—Mehanizam upravljanja priključnim alatom

J—AutoTrac Vision kamera (opcionalno)

- Selektivni upravljački ventil (SCV) postavljen je na automatski način rada.

NAPOMENA: SCV se ne može promijeniti u automatski način rada kada je stroj parkiran. Za automatsko aktiviranje hidraulike priključnog alata potrebna je brzina od 0,1 km/h (0.06 mph) ili veća.

- Senzor kuta kotača (A) komunicira s UCC2 kontrolerom primjene (B) preko kabelskog snopa senzora za povratne informacije priključnog alata (C).
- Rukovatelj baždari sustav pomoću zaslona (D) i SCV upravljačke poluge (E).
- UCC2 kontroler primjene izračunava položaj priključnog alata pomoću StarFire prijemnika (F).
- Kada je potrebna prilagodba, signal se šalje iz UCC2 kontrolera primjene kroz kabelski snop kontrolera

primjene(G) ili SCV kontrolnoj jedinici stroja preko kabelskog svežnja priključnog alata (H) ili vanjskog ventila kroz CAN sabirnicu.

NAPOMENA: Ako koristite vanjski ventil, ne može se koristiti 9-pinski kabelski snop za povratne informacije priključnog alata sa strane stroja. Odsvojite kabelski snop kada je stroj isključen.

- Upravljačka jedinica SCV prenosi upute za slanje hidraulične tekućine u upravljački mehanizam priključnog alata (I).
- AutoTrac Vision kamera (J) je dodatna komponenta koja komunicira lokalnu poziciju UCC2 kontroleru primjene za izračunavanje korekcije i povećanje performansi.
- Sustav kontinuirano prati i prilagođava položaj priključnog alata.

zb48j1t,1693515046544 -A5-31AUG23-1/1

PC27855—UN—18FEB20

Uključite automatizaciju priključnog alata

! POZOR: Da biste izbjegli smrt ili ozbiljne ozljede, onemogućite sustave navođenja stroja i priključnog alata prije izlaska na javnu prometnicu.

1. Postavite liniju za navođenje na zaslonu.
2. Provjerite je li aplikacija spremna za omogućavanje:
 - Provjerite ima li kružni grafikom Active Implement Guidance (A) 2/4 segmenata.
 - Provjerite ima li Upravljanje plugom stanje Spremno za omogućavanje (žuto) (A).

(Pogledajte dijagnostiku radi dodatnih informacija.)

NAPOMENA: SCV se ne može promijeniti u automatski način rada kada je stroj parkiran.

Za automatsko aktiviranje hidraulike priključnog alata potrebna je brzina od 0,1 km/h (0.06 mph) ili veća.

3. Prebacite stroj iz parkiranja.

NAPOMENA: Ostavite SCV 3 na mjestu nakon svakog prolaza.

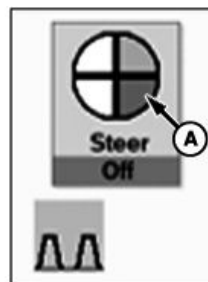
4. Da biste uključili automatski način rada priključnog alata, postavite kontrolnu polugu SCV (A) u položaj zapora za naprijed.
 - Ako upravljate strojem sa zaslonom TouchSet, provjerite mijenja li se EC u AC (B).
 - Ako upravljate strojem s CommandCenter, provjerite da li se automatski način rada ISKLJUČENO (C) mijenja u automatski način rada UKLJUČENO (D).
5. Ako je moguće, spustite priključni alat u radni položaj.

! POZOR: Active Implement Guidance počinje zahvaćati liniju odmah nakon što se aktivira. Za priključne alate koji koriste sustav upravljanja raonikom, kretanje počinje čak i ako priključni alat nije u kontaktu s tlom. Da biste izbjegli smrt ili ozbiljne ozljede, provjerite jesu li promatrači udaljeni od stroja i priključnog alata.

6. Uključite automatizaciju priključnog alata. Zahtjevi za aktiviranje ovise o konfiguraciji.

NAPOMENA: Sustav se deaktivira ako je brzina stroja veća od maksimalne brzine.

- Najveća AutoTrac brzina kod Active Implement Guidance varira ovisno o platformi. (Za dodatne informacije pogledajte priručnik za rukovanje strojem.)



Tipka Upravljanje

A—Grafikon stanja

PC589256 —UN—09AUG23



Tipka Upravljanje plugom

A—Stanje Spremno za omogućavanje



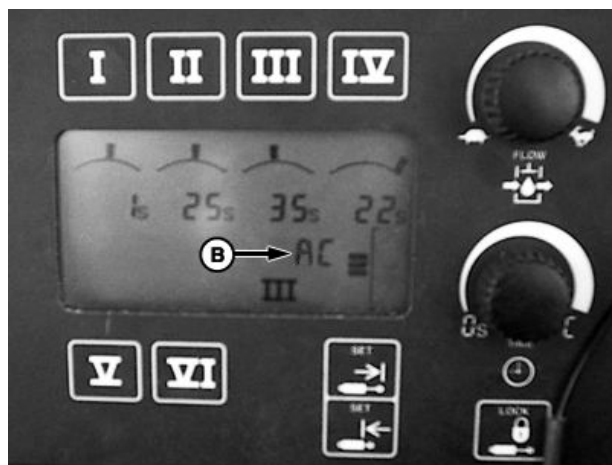
Upravljačka ručica SCV-a

A—Upravljačka ručica SCV-a

- Maksimalna brzina za način praćenja je 36 km/h (22.4 mph).
- Maksimalna brzina za upravljanje pluga je 15 km/h (9.3 mph).

Grafikon stanja Active Implement Guidance (A) prikazuje 4/4 dijelova kada je uključen.

- a. UKLJUČITE tipku za upravljanje plugom (B).



RHD prikaz

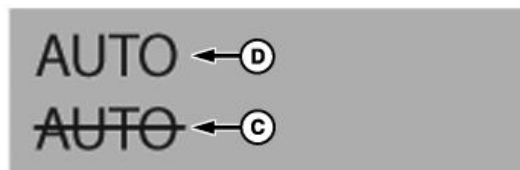
NAPOMENA: Način praćenja postavlja putanju za navođenje priključnog alata na isti put kao i prijemnik stroja. To uključuje skretanja na završecima reda ili tijekom vožnje stroja bez definirane linije navođenja. Način praćenja koristan je tijekom prvog prolaza kada se definira linija navođenja. Način praćenja automatski se isključuje ako je brzina stroja sporija od minimalne brzine od 0,1 km/h (0,06 mph) na 120 sekundi.

- Ili omogućite AutoTrac i odaberite prekidač za AutoTrac nastavak ili odaberite tipku za način praćenja (C).
- Ako je odabran potvrdni okvir Isključi upravljanje kada je snimanje rada isključeno, UKLJUČITE Snimanje rada.

Upravljanje plugom prikazuje aktivno (plavo) stanje (A) kada je uključeno.

- UKLJUČITE tipku za upravljanje plugom (B).
- Ako je odabran potvrdni okvir Koristi stanje rada priključnog alata za omogućavanje kontrole, UKLJUČITE snimanje rada.

B—AC način

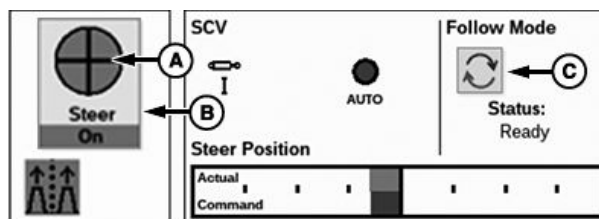


CommandCenter Auto SCV kontrola

C—Automatski način ISKLJUČEN

D—Automatski način UKLJUČEN

PC18234 —UN—11DEC13



AIG 4/4 kružni grafikon

A—Grafikon stanja
B—Tipka Upravljanje

C—Tipka Način praćenja

PC28291 —UN—17NOV20



Aktivno stanje upravljanja plugom

A—Aktivno stanje

B—Tipka Upravljanje plugom

- Ako je Uključi sve odabrano za Ponašanje prekidača nastavka, omogućite AutoTrac i odaberite AutoTrac prekidač za nastavak.

zb48j1t,1693515046462 -A5-31AUG23-2/2

Isključivanje, deaktiviranje i onemogućivanje automatizacije priključnog alata



POZOR: Da biste izbjegli smrt ili ozbiljne ozljede, onemogućite sustave navođenja stroja i priključnog alata prije izlaska na javnu prometnicu.

Isključite automatizaciju priključnog alata

- Usporite stroj na brzine manje od minimalne brzine od 0,1 km/h (0.06 mph).
 - Active Implement Guidance i Upravljanje plugom odmah se isključuju ako idu sporije od minimalne brzine.
 - Način praćenja isključuje se nakon 120 sekundi ako idete sporije od minimalne brzine.
- Ovisno o konfiguraciji, ili ISKLJUČITE tipku za upravljanje, ISKLJUČITE tipku za način rada praćenja ili ISKLJUČITE tipku za upravljanje plugom.

- Ovisno o konfiguraciji, isključite AutoTrac. (Za dodatne informacije o sustavu AutoTrac, pogledajte priručnik za rukovanje zaslonom.)

Deaktivirajte automatizaciju priključnog alata

Ovisno o konfiguraciji, ili ISKLJUČITE tipku za upravljanje, ISKLJUČITE tipku za način rada praćenja ili ISKLJUČITE tipku za upravljanje plugom.

Onemogućite automatizaciju priključnog alata

- Isključite selektivni upravljački ventil (SCV).
- Isključite automatski način rada.
- Ovisno o konfiguraciji, onemogućite AutoTrac. (Za dodatne informacije o sustavu AutoTrac, pogledajte priručnik za rukovanje zaslonom.)

zb48j1t,1693515046420 -A5-31AUG23-1/1

SCV zapovjedna kontrola

Ako je odabrani profil UCC2 kontrolera primjene postavljen za korištenje selektivnih upravljačkih ventila (SCV), on naređuje kontrolu nad tim SCV-ovima, čak i

kada se primjena ne koristi, a druge primjene neće moći slati zapovijedi tim SCV-ovima. Za otpuštanje kontrole zapovijedi SCV, izradite i odaberite profil UCC2 kontrolera primjene bez SCV-a ili odspojite UCC2 kontroler primjene.

RW00482,0000A93 -A5-25NOV20-1/1

AutoTrac Vision sloj

Sloj za AutoTrac Vision prikazuje sliku iz Vision kamere, zajedno s pokazivačima ulaza i stanja sustava. Sloj za Vision prikazuje se na početnoj stranici korištenjem opcije Video u Upravitelju rasporedom.

Ikona kamere (A) prikazuje bojom kodiranu razinu pouzdanosti Vision kamere. Stvarna vrijednost pouzdanosti (0 – 10) prikazana je na stranicama dijagnostike sustava.

Razina pouzdanosti 10 prikazuje ikonu kamere u zelenoj boji. Ovo naznačuje da Vision navođenje pouzdano može odrediti lokaciju sredine reda.

Razina pouzdanosti 9 prikazuje ikonu kamere u žutoj boji. U ovom stanju je Vision navođenje i dalje aktivno i sposobno voditi stroj. Međutim, Vision navođenje radi u uvjetima koji nisu idealni, kao što je u blizini natkrivene kulture, kratka kultura ili uvjeti s korovom.

Razina pouzdanosti 7 ili manja prikazuje ikonu kamere u crvenoj boji. Ove razine pouzdanosti nisu prihvatljive za navođenje. Ako se pojave ovakvi uvjeti, Vision sustav se isključuje i koristi se GPS navođenje, ako je linija navođenja bila postavljena. Ako linija navođenja nije bila postavljena, rukovatelj mora preuzeti kontrolu nad strojem i ručno upravljati.

NAPOMENA: Razina pouzdanosti Vision kamere ne podrazumijeva kvalitetu praćenja stroja. Vision navođenje samo locira sredinu reda. Sustav AutoTrac je odgovoran za praćenje stroja unutar reda.

Ikona bočnog nagiba (B) pruža povratne informacije u stvarnom vremenu o uvjetima nagiba tla. Sustav AutoTrac



AutoTrac Vision sloj

A—Ikona kamere
B—Ikona bočnog nagiba

C—Ikona razmaka redova
D—Ikona stanja RowSense

može kompenzirati nagib, ali bi se performanse mogle smanjiti kod povećanja nagiba. Ikona prikazuje nagib brojčano i promjenom boje ikone.

- Zelena ikona - nagib je 0 – 2 stupnja
- Žuta ikona - nagib je 2 – 6 stupnjeva
- Crvena ikona - nagib je veći od 6 stupnjeva

Ikona razmaka redova (C) prikazuje trenutni razmak redova koji je odabran za sustav. Ako prikazani razmak nije pravilan, rukovatelj mora unijeti pravilan razmak redova i baždariiti sustav AutoTrac Vision.

Na ikoni je prikazan i pomak koji je trenutno primijenjen na sustav. Ako pomak nije pravilan ili ga nije potrebno primijeniti, rukovatelj mora promijeniti postavku upotrebom postupka za postavljanje.

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693515046343 -A5-31AUG23-1/2

PC590596 —UN—21AUG23

Pokazivač sredine reda (E) – Bijela crtkana linija koja naznačuje sredinu reda i njegov idealan smještaj za praćenje kotača stroja. Linija se malo mijenja ovisno o uvjetima kulture. Uočljivije promjene linije pojavljuju se kada stroj radi u procijenjenom redu ili kada je kultura bila posađena bez korištenja GPS navođenja.

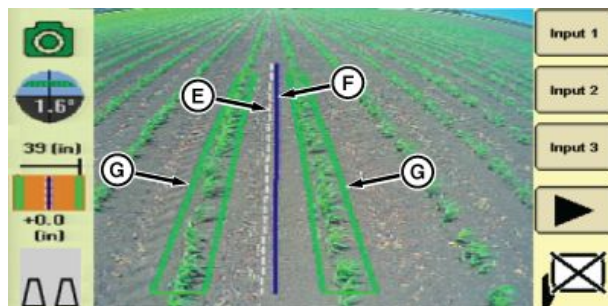
Pokazivač središta kotača (F) – Plava puna linija koja naznačuje središte kotača koji je definiran tijekom postupka baždarenja. Pokazivač središta kotača pomiče se ako je na sustav primijenjen pomak.

Pokazivač reda kulture (G) – Dva zelena pravokutnika ocrtaavaju redove kulture i pokazuju gdje je Vision kamera izračunala njihov položaj.

Ikona statusa RowSense (D) naznačuje status sustava RowSense. Boja ikone naznačuje što se u tom trenutku događa na stroju. Boja ikona mijenja se ovisno o načinu rada sustava RowSense.

- Siva boja: Sustav je instaliran
- Zelena boja: Sustav je aktivan, radi sa senzorom reda i GPS-om
- Žuta boja: GPS izgubljen, radi samo s podacima senzora reda
- Narančasta boja: Signal senzora reda izgubljen, radi samo s GPS-om

Sljedeća tablica sadržava opća pravila koja treba primijeniti kada se promatra ponašanje pokazivača sredine reda i pokazivača središta kotača tijekom kretanja niz red.



AutoTrac Vision sloj

E—Pokazivač sredine reda G—Pokazivač reda kulture
F—Pokazivač središta kotača

Kvaliteta baždarenja AutoTrac Vision	Postavka AutoTrac	Primijećeni rezultat
Dobro	Dobro	Pokazivač sredine reda i pokazivač središta kotača su dobro poravnati (pomak manji od 10 cm [4 in]) pri svim brzinama.
Dobro	Slabo	Pokazivač sredine reda i pokazivač središta kotača su dobro poravnati pri manjim brzinama (16 km/h [10 mph]). Pokazivači previše agresivno ili sporo poravnavaju ili sporo odazivaju pri većim brzinama.
Slabo	Dobro ili slabo	Pokazivač sredine reda i pokazivač središta kotača nikada nisu poravnati ni pri kojim brzinama. Pokazivači bi mogli biti prekriveni u ovom slučaju.

zb48j1t,1693515046343 -A5-31AUG23-2/2

PC562181—UN—21AUG23

Rješavanje problema

Informacije o satelitu

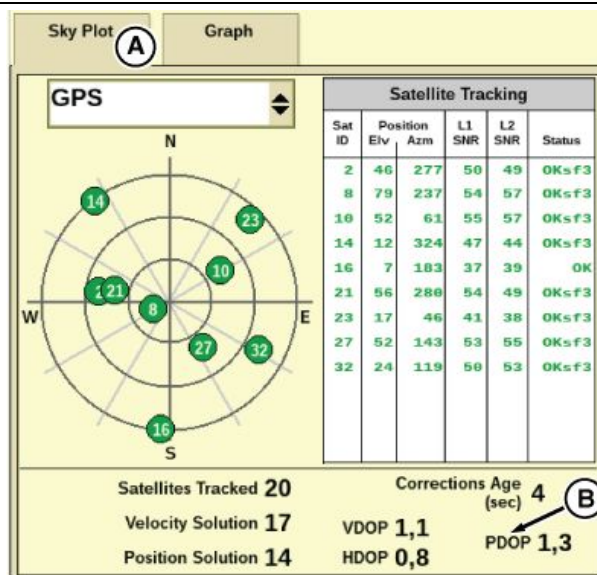
UCC2 kontroler primjene ovisi o distribuciji satelita koji pružaju signale globalnog sustava pozicioniranja (GPS). Slabljenje točnosti položaja (PDOP) je pokazatelj pokrivenosti GPS satelitima na mjestu prijemnika. Niža vrijednost PDOP naznačuje pokrivenost satelita koja je bolja za izračunavanje vodoravnog i uspravnog položaja.

Prije podešavanja osjetljivosti ili vrijednosti mrtvog pojasa, provjerite je li vrijednost PDOP ispod 2,5. Vrijednosti osjetljivosti postavljene kada je vrijednost PDOP iznad 2,5 su netočne i moraju se ponovno prilagoditi.

1. Krenite do stranice StarFire.
2. Odaberite karticu Mapa neba (A).
3. Provjerite je li PDOP (B) ispod 2,5.

A—Kartica Mapa neba

B—PDOP



Kartica Mapa neba

zb48j1t,1693893831197 -A5-05SEP23-1/1

PC589257 —UN—09AUG23

Poništavanje UCC2 kontrolera primjene

VAŽNO: Nemojte spajati UCC2 kontroler primjene dok je stroj **UKLJUČEN**. Povezivanje dok je napajanje uključeno može stvoriti komunikacijske pogreške CAN sabirnice i generirati greške hidrauličke upravljačke jedinice.

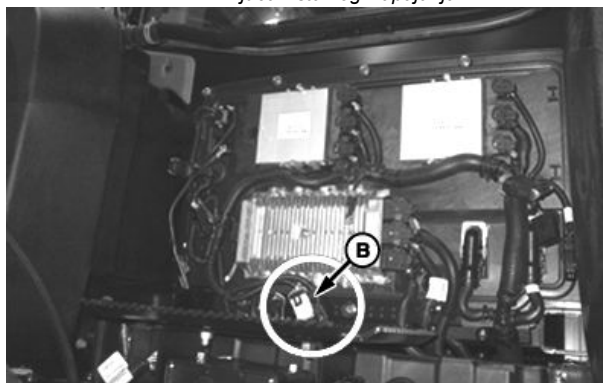
1. ISKLJUČITE stroj.
2. Odvojite priključak za stalno napajanje (A) i opcijski priključak (B).

A—Priključak stalnog napajanja

B—Opcijski priključak



Priključak stalnog napajanja



Opcijski priključak

zb48j1t,1693893905613 -A5-05SEP23-1/2

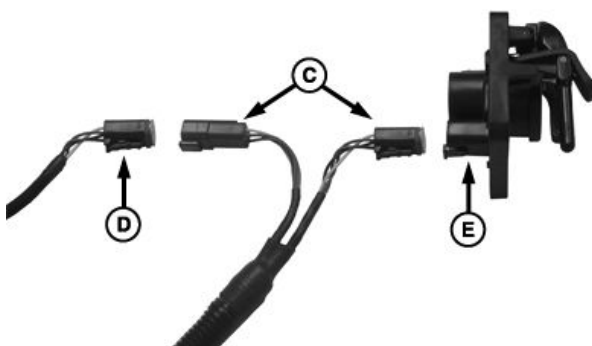
PC22232 —UN—29FEB16

PC22233 —UN—29FEB16

3. Odspojite T-priključke CAN sabirnice (C) i spojite 4-pinski priključak CAN sabirnice (D) izravno na ISO priključak priključnog alata (E).
4. Pokrenite stroj. Nakon pokretanja svih sustava, pregledajte i izbrišite sve dijagnostičke kodove uređaja, a zatim ISKLJUČITE stroj.
5. Ponovno spojite priključak za stalno napajanje i opcijski priključak.
6. Ponovno spojite T-priključke CAN sabirnice između 4-pinskog priključka i ISO priključka priključnog alata.

C—T-priključci CAN sabirnice
D—4-pinski priključak CAN sabirnice

E—Priključak ISO alata



Priključci CAN sabirnica

zb48j1t,1693893905613 -A5-05SEP23-2/2

PC22234 —UN—29FEB16

Kod stanja, izvor navigacije i izlazni kod

Kod stanja	Opis	Rješenje
Onemogućeno	Sustav ima prisutne neispravnosti.	Za više informacija i za rješavanje kvarova provjerite stranice dijagnostike za Active Implement Guidance.
Spremno za omogućavanje	Sustav čeka da ga rukovatelj omogući.	Da biste omogućili, odaberite tipku Upravljanje uključeno.
Omogućeno	Sustav čeka da rukovatelj uključi automatizaciju priključnog alata.	Omogućavanje sustava ovisi o tome kako je sustav konfiguriran. (Za dodatne informacije pogledajte odjeljak Upotreba.)
Aktivno	Sustav aktivno kontrolira priključni alat koristeći navođenje temeljeno na globalnom sustavu pozicioniranja (GPS).	Sustav radi normalno.

Izvor navigacije	Opis	Rješenje
Bez stanja	Sustav nije aktivan. Nema senzora u upotrebi.	Postavite sustav.
Aktivno – GPS	Sustav aktivno kontrolira priključni alat koristeći navođenje temeljeno na GPS-u.	Normalan rad, definiran tijekom postavljanja.
Aktivan – Primarni lokalni senzor	Sustav aktivno kontrolira priključni alat koristeći primarne upute temeljene na lokalnim pogreškama.	Normalan rad, definiran tijekom postavljanja.
Aktivan – Sekundarni lokalni senzor	Sustav aktivno kontrolira priključni alat koristeći sekundarne upute temeljene na lokalnim pogreškama.	Normalan rad, definiran tijekom postavljanja.
Aktivno – Upravljanje ostaje na GPS-u	Sustav aktivno kontrolira priključni alat koristeći navođenje temeljeno na GPS-u. Sustav će isključiti automatizaciju priključnog alata kada AutoTrac odabere sljedeću putanju.	Normalan rad, definiran tijekom postavljanja.
Aktivno – Upravljanje ostaje na primarnim lokalnim pogreškama	Sustav aktivno kontrolira priključni alat koristeći primarne upute temeljene na lokalnim pogreškama. Sustav će isključiti automatizaciju priključnog alata kada AutoTrac odabere sljedeću putanju.	Normalan rad, definiran tijekom postavljanja.
Aktivno – Upravljanje ostaje na sekundarnim lokalnim pogreškama	Sustav aktivno kontrolira priključni alat koristeći sekundarne upute temeljene na lokalnim pogreškama. Sustav će isključiti automatizaciju priključnog alata kada AutoTrac odabere sljedeću putanju.	Normalan rad, definiran tijekom postavljanja.

Izlazni kodovi	Opis	Rješenje
U redu	Automatizacija priključnog alata je spremna za rad ili radi bez grešaka. Bilo kakve greške vjerojatno će biti neovisne o sustavu UCC2 kontrolera primjene.	Sustav radi pravilno.
Nije uključeno	Željena primjena nije aktivirana na UCC2 kontroleru primjene.	Pogledajte Unesite aktivacijski kod za više informacija.
GPS točnost stroja nije zadovoljena	Nema dostupnog GPS signala stroja ili je razina točnosti preniska.	Pogledajte informacije o satelitu ili Priručnik za rukovanje StarFire prijemnika za više informacija.
Točnost GPS priključnog alata nije zadovoljena	Nema dostupnog GPS signala priključnog alata ili je razina točnosti preniska.	Pogledajte informacije o satelitu ili Priručnik za rukovanje StarFire prijemnika za više informacija.
Senzor povratne informacije nije odabran	Nije odabran senzor povratne informacije.	Odaberite jedno od: - Softverska tipka Active Implement Guidance > kartica Postavke > tipka Uredi kontrolu upravljanja > senzor povratnih informacija upravljača. - Odaberite softversku tipku Upravljanje plugom > kartica Postavljanje > Kontrola širine.
Senzor povratne informacije nije otkriven	Odabrani senzor povratne informacije nije dostupan ili je izvan raspona (< 0,1 V ili > 4,9 V).	Spojite senzor ili podesite spojeve da biste ostali unutar raspona napona.
Senzor povratnih informacija nije baždaren	Maks. lijevo, Središnje ili Maks. desno nisu postavljeni za odabrani senzor povratne informacije upravljanja ili su postavljeni pogrešno.	Provjerite jesu li Maks. lijevo, Središnje ili Maks. desno postavljeni na odgovarajući način. Provjerite imaju li Maks. lijevo, Središnje ili Maks. desno najmanje 1 V razlike. Prilagodite vezne dijelove prema potrebi.

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693893916402 -A5-05SEP23-1/2

Rješavanje problema

Ventil nije odabran	Odabir ventila ili sučelje nije odabrano.	Odaberite jedno od: - Softverska tipka Active Implement Guidance > kartica Postavke > tipka Uredi kontrolu upravljanja > odabir ventila ili sučelja. - Odaberite softversku tipku Upravljanje plugom > kartica Postavljanje > Kontrola širine.
Ventil nije dostupan	Odabrani ventil trenutno nije otkriven ili ne može funkcionirati.	Provjerite veze i zatim ponovno pokrenite stroj da biste pokušali oporaviti.
Ventil nije u automatskom načinu	Odabrani ventil nije stavljen u automatski način rada.	Ako koristite JD nasljedno vlasništvo ili JD vlasništvo, blokirajte željeni ventil i otpustite. Ako je sučelje ISO ventil, odaberite prekidač za nastavak.
Neispravnost ventila	Odabrani ventil javlja neispravnost i ne može se koristiti.	Pregledajte ventil i zatim ponovno pokrenite stroj kako biste pokušali oporavak.
Ventil nije baždaren	Odabrani ventil nije imao baždarene pragove.	Baždariate pragove. Odaberite jedno od: - Softverska tipka Active Implement Guidance > kartica Baždarenja > tipka Automatsko baždarenje ili Ručno baždarenje. - Programska tipka Upravljanje plugom > kartica Baždarenja > tipka Ručno baždarenje.
Nema AutoTrac stroja	AutoTrac stroja nije otkriven ili nije postavljen.	Provjerite je li AutoTrac ugrađen i funkcionira li.
Broj putanje izmijenjen	Normalno ponašanje i prikazi kada je uključeno upravljanje i sustav se isključuje dok AutoTrac mijenja odabranu stazu.	Sustav radi normalno.
GPS diskontinuitet	Slabljenje točnosti položaja (PDOP) ili korekcije su previsoke.	Provjerite GPS točnost i satelite. (Za dodatne informacije pogledajte Priručnik za rukovanje prijemnikom StarFire.)
Brzina prespora	Brzina stroja je ispod 0,1 km/h (0.06 mph) i ne može kontrolirati ventile.	Povećajte brzinu stroja iznad minimalnog praga brzine od 0,1 km/h (0.06 mph).
Priključni alat ne snima	Isključite upravljanje kada je snimanje rada isključeno, a zaslon javlja da je snimanje rada isključeno.	Provjerite postavke snimanja rada na zaslonu.
Nije otkrivena primarna lokalna greška	RowSense je omogućen, ali nisu otkriveni lokalni izvori pogrešaka.	Povežite lokalni izvor pogreške ili onemogućite RowSense.
Nema sekundarne lokalne greške	RowSense je omogućen, ali nisu otkriveni lokalni izvori pogrešaka.	Povežite lokalni izvor pogreške ili onemogućite RowSense.
Čeka se da korisnik omogući	Čeka se da rukovatelj odabere tipku Upravljanje uključeno.	Odaberite tipku za Upravljanje uključeno.
Brzina izvan raspona	Brzina je prevelika ili premala.	Upravlajte strojem između 0,1 km/h (0,06 mph) i najveće brzine. - Najveća AutoTrac brzina kod Active Implement Guidance varira ovisno o platformi. (Za dodatne informacije pogledajte priručnik za rukovanje strojem.) - Maksimalna brzina za način praćenja je 36 km/h (22.4 mph). - Maksimalna brzina za upravljanje pluga je 15 km/h (9.3 mph).
Rukovatelj nije prisutan	Rukovatelj nije prisutan.	Rukovatelj mora sjediti. Provjerite prekidač sjedala.
Spremno	Sustav je spreman za uključivanje.	Odaberite prekidaču za nastavljjanje.
Pogreška ventila – Ponovno pokrenite da biste pokušali obnovu	Prijavljena je neispravnost ventila.	Provjerite ožičenje i zatim ponovno pokrenite stroj da biste pokušali oporavak.
AutoTrac nije aktivan	AutoTrac nije aktivan.	Aktivirajte sustav AutoTrac.

zb48j1t,1693893916402 -A5-05SEP23-2/2

Dijagnostički kodovi problema (DTC-ovi)

DTC	Opis	Preporučena radnja
168.03	Uključeni napon napajanja je iznad normalnog.	Provjerite napajanje.
168.04	Uključeni napon napajanja je ispod normalnog.	Provjerite napajanje.
629	Operacijski sustav nije reagirao 1 sekundu.	Ako problem i dalje postoji, isključite napajanje stroja.
517232.02	CAN sabirnica priključnog alata je neaktivna.	Ako problem i dalje postoji, isključite napajanje stroja.
517857.14	Sustav je otkrio više kontrolera primjena na CAN sabirnici.	Odsvojite jedan od kontrolera primjena.
523773.03	Visok napon CAN sabirnice stroja je iznad normalnog.	Ako problem i dalje postoji, isključite napajanje stroja.
523773.04	Visok napon CAN sabirnice stroja je ispod normalnog.	Ako problem i dalje postoji, isključite napajanje stroja.
523774.03	Niski napon CAN sabirnice stroja je iznad normalnog.	Ako problem i dalje postoji, isključite napajanje stroja.
523774.04	Niski napon CAN sabirnice stroja je ispod normalnog.	Ako problem i dalje postoji, isključite napajanje stroja.
524215.03	Visoki napon CAN sabirnice priključnog alata je iznad normalnog.	Ako problem i dalje postoji, isključite napajanje stroja.
524215.04	Visoki napon CAN sabirnice priključnog alata je ispod normalnog.	Ako problem i dalje postoji, isključite napajanje stroja.
524217.03	Niski napon CAN sabirnice priključnog alata je iznad normalnog.	Ako problem i dalje postoji, isključite napajanje stroja.
524217.04	Niski napon CAN sabirnice priključnog alata je ispod normalnog.	Ako problem i dalje postoji, isključite napajanje stroja.
524259.00	Temperatura kontrolera primjene je iznad 90 °C (194 °F).	Uvjerite se da na kontroleru primjene nema prljavštine, prašine ili bilo koje strane tvari.

RW00482,0000987 -A5-06OCT21-1/1

Dijagnostika

Odaberite jedno od:

- Softverska tipka Active Implement Guidance > kartica Dijagnostika > Dijagnostika
- Programska tipka Upravljanje plugom > kartica Dijagnostika

Dijagnostički prikazi:

- Stanje (A) – Operativno stanje.
- Uvjet (B) – Zahtjevi za postizanje svakog stanja.
- Spreman (C) – Označava da je uvjet ispunjen.

A—Stanje
B—Stanje

C—Jeste spremno

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	

Dijagnostika – Active Implement Guidance

Status	Setup	Calibrations	Diagnostics
Last Exit 667 Feedback Sensor Not Selected Codes Issued 333 OK 000 OK			
A Status	B Condition	C Is Ready	
	Disabled	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	

Dijagnostika – Upravljanje plugom

zb48j1t,1693893964042 -A5-05SEP23-1/1

PC589258 —UN—09AUG23

PC589259 —UN—09AUG23

Reakcija koraka – Active Implement Guidance

Odaberite softversku tipku Active Implement Guidance > karticu Dijagnostika > Odaziv koraka.

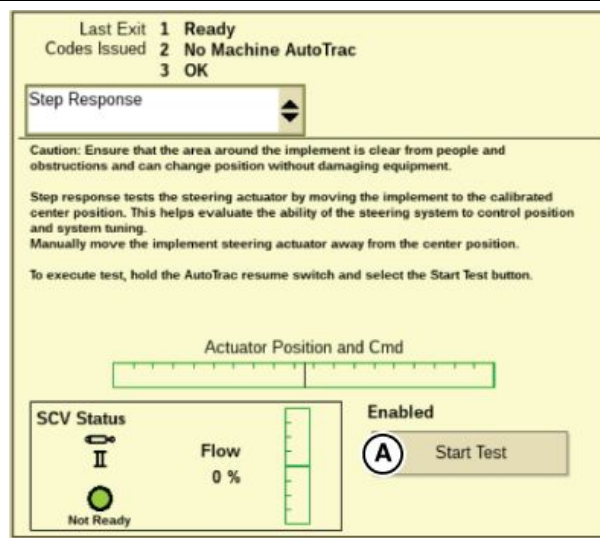
POZOR: Da biste izbjegli ozljede, osigurajte da je područje oko priključnog alata slobodno od ljudi i prepreka te da priključni alat može promijeniti položaj bez oštećenja opreme.

Reakcija na korak testira aktuator upravljanja pomicanjem priključnog alata u baždareni središnji položaj. To pomaže u procjeni sposobnosti upravljačkog sustava da kontrolira položaj i ugađanje sustava.

Ručno pomaknite aktuator upravljanja priključnog alata izvan središnjeg položaja.

Za izvođenje ispitivanja držite prekidač za AutoTrac nastavak i odaberite tipku Započni ispitivanje (A).

A—Tipka za pokretanje ispitivanja



Reakcija koraka

zb48j1t,1693893982740 -A5-05SEP23-1/1

PC589270 —UN—09AUG23

Frekvencijsko pretraživanje – Active Implement Guidance

Odaberite softversku tipku Active Implement Guidance > karticu Dijagnostika > Frekvencijsko pretraživanje.

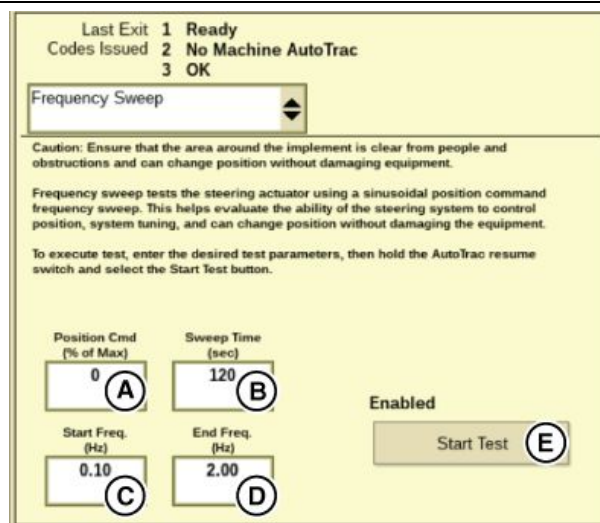
POZOR: Da biste izbjegli ozljede, osigurajte da je područje oko priključnog alata slobodno od ljudi i prepreka te da priključni alat može promijeniti položaj bez oštećenja opreme.

Frekvencijsko pretraživanje ispituje aktuator upravljača pomoću sinusoidalne zapovijedi za frekvencijsko pretraživanje. To pomaže u procjeni sposobnosti upravljačkog sustava da kontrolira položaj, podešavanje sustava i može promijeniti položaj bez oštećenja opreme.

Da biste izvršili ispitivanje, unesite željene parametre testa (A-D), a zatim držite prekidač za AutoTrac nastavak i odaberite tipku Započni ispitivanje (E).

A—Zapovijed položaja
B—Vrijeme zamaha
C—Početna frekvencija

D—Završna frekvencija
E—Tipka za pokretanje ispitivanja



Frekvencijsko pretraživanje

zb48j1t,1693894028541 -A5-05SEP23-1/1

PC589271 —UN—09AUG23

Zapovijed položaja – Active Implement Guidance

Odaberite softversku tipku Active Implement Guidance > kartica Dijagnostika > Zapovijed položaja.

⚠ POZOR: Da biste izbjegli ozljede, osigurajte da je područje oko priključnog alata slobodno od ljudi i prepreka te da priključni alat može promijeniti položaj bez oštećenja opreme.

Zapovijed položaja testira aktuator upravljanja pomicanjem priključnog alata u položaj koji je odredio rukovatelj. To pomaže u procjeni sposobnosti upravljačkog sustava da kontrolira položaj i ugađanje sustava.

Da biste izvršili ispitivanje, unesite željenu zapovijed položaja (A), a zatim držite prekidač za AutoTrac nastavak i odaberite tipku Započni ispitivanje (B).

A—Zapovijed položaja

B—Tipka za pokretanje ispitivanja

Zapovijed položaja

zb48j1t,1693894110616 -A5-05SEP23-1/1

PC589272 —UN—09AUG23

Zapovijed plivanja – Active Implement Guidance

Odaberite softversku tipku Active Implement Guidance > kartica Dijagnostika > Zapovijed protoka.

⚠ POZOR: Da biste izbjegli ozljede, osigurajte da je područje oko priključnog alata slobodno od ljudi i prepreka te da priključni alat može promijeniti položaj bez oštećenja opreme.

Zapovijed protoka ispituje aktuator upravljanja pomoću ručno unesenog postotka zapovijedi protoka. To pomaže u procjeni učinkovitosti kontrolnih zapovijedi.

Da biste izvršili ispitivanje, unesite željenu zapovijed protoka (A), a zatim držite prekidač za AutoTrac nastavak i odaberite tipku Započni ispitivanje (B).

A—Zapovijed protoka

B—Tipka za pokretanje ispitivanja

Zapovijed protoka

zb48j1t,1693894110545 -A5-05SEP23-1/1

PC589273 —UN—09AUG23

Navigacijski senzori – Active Implement Guidance

Odaberite softversku tipku Active Implement Guidance > kartica Dijagnostika > Navigacijski senzori.

Navigacijski senzori prikazuju sljedeće informacije za globalni pozicijski sustav (GPS), primarni senzor i sekundarni senzor:

- Izvor (A)
- Pogreška bočnog pomaka (B)
- Pogreška smjera (C)
- Zavojitost (D)
- Pouzdanost (E)
- Adresa izvora (F)
- Primarni (G)

A—Izvor
B—Pogreška bočnog pomaka
C—Pogreška smjera
D—Zavojitost
E—Pouzdanost
F—Adresa izvora
G—Primarni

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)			

Navigacijski senzori

zb48j1t,1693894128823 -A5-05SEP23-1/1

PC26431 —UN—25OCT18

Kontrola brzine – Active Implement Guidance

Odaberite softversku tipku Active Implement Guidance > kartica Dijagnostika > Kontrola brzine.

Kontrola brzine prikazuje:

- Stanje kontrole (A)
- Granično stanje (B)
- Izlazni kod (C)
- Ograničenje rukovatelja (D)
- Brzina stroja (E)
- Zapovijed brzine (F)

A—Stanje kontrole
B—Granično stanje
C—Izlazni kodovi
D—Ograničenje rukovatelja
E—Brzina stroja
F—Zapovijed brzine

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)	

Kontrola brzine

zb48j1t,1693894235577 -A5-05SEP23-1/1

PC589274 —UN—09AUG23

Dijagnostika – Upravljanje plugom

Odaberite softversku tipku Upravljanje plugom > kartica Dijagnostika.

Dijagnostički prikazi:

- Stanje (A) – Operativno stanje Upravljanja plugom.
- Uvjeti (B) – Zahtjevi za postizanje svakog stanja.
- Spreman (C) – Označava da je uvjet ispunjen.

A—Stanje
B—Stanje

C—Jeste spremno

A Status	B Condition	C Is Ready
Disabled	Activated	Yes
Ready to Enable	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
Enabled	Plow toggle button was pressed and system is ready to be activated.	No
Active	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

Dijagnostika

zb48j1t,1693894235528 -A5-05SEP23-1/1

PC589259 —UN—09AUG23

Hardver/Softver

Odaberite softversku tipku Postavljanje kontrolera > kartica Dijagnostika > Hardver/Softver s padajućeg izbornika (A).

Hardver/Softver prikazuje kontroler primjene:

- Verzija hardvera (B)
- Verzija softvera (C)
- Serijski broj (D)
- Adresa primarnog izvora (E)
- Adresa sekundarnog izvora (F)

Da biste omogućili slanje dijagnostičkih vrijednosti i stanja za CAN očitavanja, odaberite potvrdni okvir za omogućivanje CAN dijagnostike (G). Snimke CAN koriste se za napredno rješavanje problema.

A—Padajući izbornik
B—Verzija hardvera
C—Verzija softvera
D—Serijski broj

E—Adresa primarnog izvora
F—Adresa sekundarnog izvora
G—Potvrdni okvir Omogući CAN dijagnostiku

Hardver/Softver

zb48j1t,1693894235476 -A5-05SEP23-1/1

PC589260 —UN—09AUG23

Radni sati

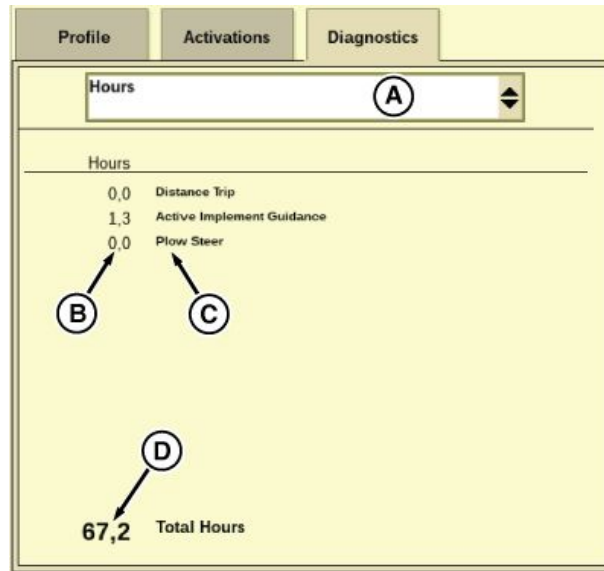
Odaberite softversku tipku Kontroler primjene > kartica Dijagnostika > Sati s padajućeg izbornika (A).

Prikazani sati (B) su vrijeme koje je svaka primjena (C) radila s aktivnim stanjem.

Prikazani ukupni sati (D) su ukupno vrijeme koje je kontroler primjene radio s aktivnim stanjem.

A—Padajući izbornik
B—Radni sati

C—Primjena
D—Ukupno sati



Radni sati

zb48j1t,1693894235420 -A5-05SEP23-1/1

PC589261 —UN—09AUG23

SCV dijagnostika

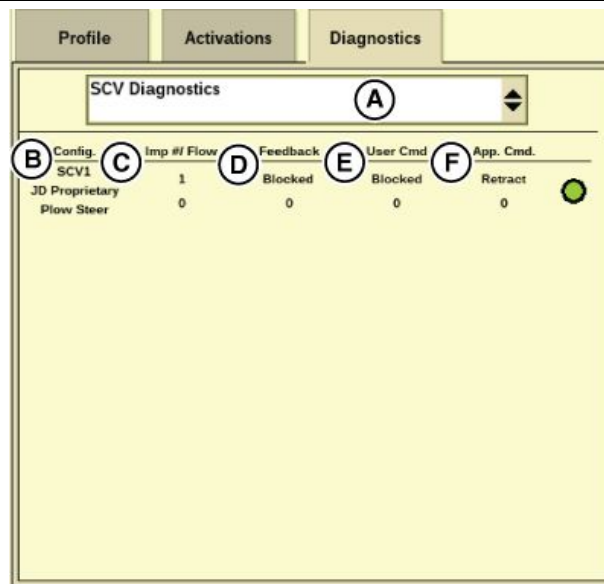
Odaberite softversku tipku Postavljanje kontrolera > kartica Dijagnostika > SCV dijagnostika s padajućeg izbornika (A).

SCV dijagnostika prikazuje:

- Konfiguracija (B)
- Tijek broja priključnog alata (C)
- Senzor povratnih informacija (D)
- Korisnička zapovijed (E)
- Zapovijed kontrolera primjene (F)

SCV dijagnostičke vrijednosti		
Stanje protoka	Broj	Definicija
Blokirano	0	Ventil ne dopušta nikakav protok.
Izvlačenje	1	Ventil omogućuje pozitivan protok.
Uvlačenje	2	Ventil omogućuje negativan protok.
Lebdeći položaj	3	Ventil je otvoren.
Pogreška	14	Nešto nije bilo ispravno.

SCV dijagnostičke vrijednosti



SCV dijagnostika

A—Padajući izbornik
B—Konfiguracija
C—Tijek broja priključnog alata

D—Senzor povratnih informacija
E—Korisnička zapovijed
F—Zapovijed kontrolera primjene

zb48j1t,1693894235326 -A5-05SEP23-1/1

PC589262 —UN—09AUG23

Očitavanja ulaza/izlaza

Odaberite softversku tipku Postavljanje kontrolera > kartica Dijagnostika > Očitavanja ulaza/izlaza s padajućeg izbornika (A).

Očitavanja ulaza/izlaza prikazuju vrstu signala (B-D) i broj pina (E) koji se koristi na konektoru kontrolera primjene.

- Analogni signal prikazuje napon (F).
- Digitalni signali prikazuju stanje (G) i frekvenciju (H).
- Pogoni niske strane prikazuju stanje (G) i struju (I).

A—Padajući izbornik
B—Analogni signal
C—Digitalni signal
D—Signal pogona niske strane
E—Broj zatika
F—Napon
G—Stanje
H—Učestalost
I—Trenutačno

Profile		Activations		Diagnostics	
Input/Output Readings				A	
B Signal		Pin	E Voltage	F	
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	G Frequency (Hz)	H
Dig In 1		G1	0	0	
Dig In 2		K1	0	0	
Dig In 3		C3	0	0	
D Signal		Pin	E State	G Current (mA)	I
Low Side Driver 1		E3	0	25	
Low Side Driver 2		E2	1	18	
Low Side Driver 3		D3	1	10	

Očitavanja ulaza/izlaza

Analogno i napon			Odabrana vrsta SCV			
Signal	Kon-takt	Napon	JD naslijeđe vlasništvo	JD vlasništvo	ISO	Vanjski ventil
Analogni ulaz 1	G2	Očitavanje napona senzora kuta kotača za dodijeljeni SCV. (Zastupnički alat Upravljanje plugom za baždarenje SCV također može koristiti ovaj ulaz.) 0 – 5 V, 2,5 V = neutralno	Trenutačno očitavanje napona senzora kuta kotača kada je spojen na dodijeljeni selektivni kontrolni ventil (SCV) na kabelskom snopu priključnog alata.			
Analogni ulaz 2	K2	Očitavanje napona senzora kuta kotača za dodijeljeni SCV. (Zastupnički alat Upravljanje plugom za baždarenje SCV također može koristiti ovaj ulaz.) 0 – 5 V, 2,5 V = neutralno	Trenutačno očitavanje napona senzora kuta kotača kada je spojen na dodijeljeni SCV na kabelskom snopu priključnog alata.			
Analogni ulaz 3	G3	Nije primjenjivo za Active Implement Guidance, Upravljanje plugom ili Udaljenost prelaska.	Nije primjenjivo			
Analogni izlaz 1	H1	Vrijednost napona zapovijedi SCV. 0 – 5 V, 2,5 V = Neutralno	Kada je postavljeno za SCV 1, ovo je napon koji je naređen hidrauličnoj upravljačkoj jedinici ili trenutačni napon zapovijedi odgovarajućeg SCV-a ako nije u automatskom načinu rada.	Nije primjenjivo	Nije primjenjivo	Kada je postavljeno za SCV 1, ovo je očitavanje napona vanjske SCV poluge. Otprilike 2,8 V je neutralno. Ako je napon blizu 0 V i/ili se ne mijenja pomicanjem elektroničke SCV upravljačke poluge za daljinsko postavljanje, provjerite je li vanjski ventil spojen i svjetlo je uključeno.

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693894270695 -A5-05SEP23-1/2

Rješavanje problema

Analogni izlaz 2	J1	Vrijednost napona zapovijedi SCV. 0 – 5 V, 2,5 V = Neutralno	Kada je postavljeno za SCV 3, ovo je napon koji je naređen hidrauličnoj upravljačkoj jedinici ili trenutačni napon zapovijedi odgovarajućeg SCV-a ako nije u automatskom načinu rada.	Nije primjenjivo	Nije primjenjivo	Kada je postavljeno za SCV 2, ovo je očitavanje napona vanjske SCV poluge. Otprilike 2,8 V je neutralno. Ako je napon blizu 0 V i (ili) se ne mijenja pomicanjem elektroničke SCV upravljačke poluge za daljinsko postavljanje, provjerite je li vanjski ventil spojen i svjetlo je uključeno.
5 V ulaz	E1	0 – 5 V napon senzora. S priključenim kablom priključnog alata, on je 5 V. Kod traktora SCV je 0 V i mijenja se naredbom.	Napon koji dolazi iz sustava upravljačke jedinice hidraulike trebao bi očitavati 5 V.	Nije primjenjivo	Nije primjenjivo	Nije primjenjivo
5 V izlaz	K3	Dovedeni napon za sustav. 0 – 5 V	Napon koji se dovodi u sustav trebao bi biti blizu 5 V.			

Analogno i napon

Digitalni signal	Kontakt	Stanje	Frekvencija (Hz)
Digitalni ulaz 1	G1	Upravljačka poluga daljinski ugrađenog elektroničkog SCV vanjskog ventila, 0 = nema zapovijedi, 1 = zapovijed	Nije primjenjivo za Active Implement Guidance ili Upravljanje plugom.
Digitalni ulaz 2	K1	Prikazuje se vrijednost 1	
Digitalni ulaz 3	C3	Nije primjenjivo za Active Implement Guidance ili Upravljanje plugom.	

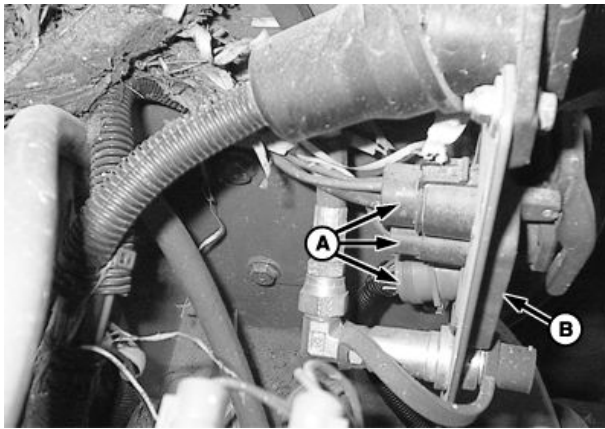
Digitalni signal

Pogoni	Kontakt	Stanje	Struja (mA)
Pogon niske strane 1	E3	Pogon za relej koji se koristi za priključne alate opremljene elektroničkim kočnicama koje blokiraju i otpuštaju upravljive kotače tijekom okretaja, priključne alate s hidrauličnim sustavima upravljanja koji koriste elektroničke vrijednosti kako bi cilindri upravljanja mogli plutati tijekom okretanja. 0 = Active Implement Guidance je neaktivno, 1 = Active Implement Guidance je aktivno	< 3000 mA
Pogon niske strane 2	E2	Nije primjenjivo za Active Implement Guidance ili Upravljanje plugom.	< 3000 mA
Pogon niske strane 3	D3	Nije primjenjivo za Active Implement Guidance ili Upravljanje plugom.	< 3000 mA

Pogoni

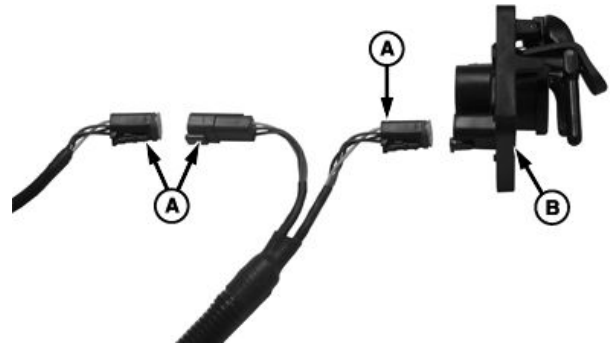
zb48j11,1693894270695 -A5-05SEP23-2/2

Konfiguracija stroja



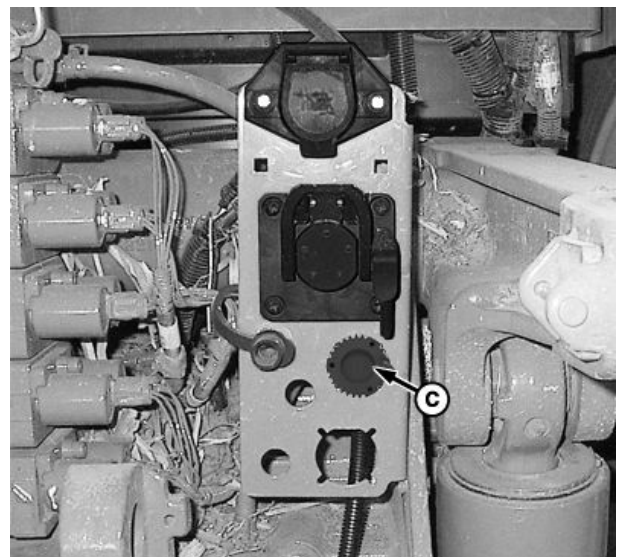
ISO priključnica

PC19673 —UN—28MAY14



Y-priključak

PC19672 —UN—27MAY14



Priključak senzora povratnih informacija

PC19674 —UN—28MAY14

A—Priključci na strani stroja
B—ISO priključnica

C—Priključak senzora
povratnih informacija

Simptom

Priključni alat nije prikazan ili ne radi.

Problem

Priljavi ili labavi priključci (A) na strani stroja ISO priključka (B).

GreenStar kabelski snop je nepravilno spojen.

Postoji električni kratki spoj u kabelskom snopu.

Rješenje

Očistite priključke i ponovno čvrsto spojite.

Isključite stroj i sustav, odspojite kabelski snop, očistite i pravilno ugradite.

Provjerite električne snopove na lomove, kratke spojeve i oštećenja.

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693894927443 -A5-07AUG25-1/4

Simptom	Problem	Rješenje
	UCC2 kontroler primjene bio je povezan s uključenim strojem i (ili) aktivnim kodovima na stroju.	ISKLJUČITE stroj i potpuno odspojite UCC2 kontroler primjene iz sustava. Pokrenite stroj i dopustite da se zaslon u potpunosti pokrene. ISKLJUČITE stroj i ponovno spojite UCC2 kontroler primjene i sve kabelske snopove.
	UCC2 kontroler primjene ne komunicira s CAN sabirnicom nakon ciklusa ključa.	Provjerite je li UCC2 kontroler primjene uključio napajanje. Ako UCC2 kontroler primjene ima konstantnu snagu, ne isključuje se i ne prikazuje se na zaslonu kada se stroj ponovno uključi.
Selektivni upravljački ventil (SCV) ne ulazi u automatski način rada.	SCV opcijski priključak nije spojen.	Provjerite je li 9-pinski SCV opcijski priključak uključen u stroj.
	SCV nije konfiguriran.	Provjerite je li SCV konfiguriran. (Za više informacija pogledajte Kontrola upravljanja za Active Implement Guidance ili pogledajte Kontrola širine i Konfiguraciju pluga za Upravljanje plugom.)
AC (Automatska kontrola) se ne prikazuje na SCV zaslonu (traktor serije 30 ili stariji). Potvrđni okvir Automatski način je zasivljen i ne može se odabrati (traktori serije R).	Prijav ili labav priključak na strani stroja za senzor povratne informacije priključnog alata (C) na stražnjoj strani stroja. Rane verzije kabelskog snopa koristile su 10-pinski pravokutni priključak.	Očistite priključke i ponovno čvrsto spojite.
	SCV nije u zaporu.	Uvjerite se da je SCV u zaporu, a ne u plutajućem načinu rada. Ako SCV poluga ostane u položaju naprijed, tada je u plutajućem načinu rada.
	Postavljanje je netočno.	Provjerite je li odabran ispravan tip upravljanja, jesu li SCV-ovi odabrani u postavkama Active Implement Guidance i da je napajanje uključeno.
	SCV odabir nije ispravan u CommandCenter (R serija).	Unutar CommandCenter odaberite SCV koji se koristi.
Sustav se kreće u jednom smjeru.	Linijski nepovratni ventili su ugrađeni u sustav.	Uklonite nepovratne ventile.

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693894927443 -A5-07AUG25-2/4

Simptom	Problem	Rješenje
	Hidraulična crijeva su obrnuta.	Promijenite položaje hidrauličnih crijeva ili označite potvrdni okvir Obrni izlaz i baždarite SCV i senzor povratne informacije. (Za više informacija pogledajte Kontrola upravljanja za Active Implement Guidance ili pogledajte Kontrola širine i Konfiguraciju pluga za Upravljanje plugom.)
	UCC2 kontroler primjene je spojen dok je stroj radio, stvarajući kodove kvarova hidrauličke upravljačke jedinice.	(Za više informacija pogledajte Poništavanje UCC2 kontrolera primjene.)
Bočni pomak vučnog priključka u 3 točke se blokira u jednom smjeru nakon što dođete do predbrežja.	Hod vučnog priključka nije paralelan sa stražnjom osovinom stroja.	Ugradite senzor povratne informacije priključnog alata i kabelski snop senzora. Promijenite odabir kontrole iz Pomaka priključnog alata na Upravljanje priključnim alatom. Baždarite lijevu, središnju i desnu poziciju.
Stroj se udaljava od linije kada se pritisne tipku za nastavak AutoTrac.	SCV crijeva su spojena obrnuto.	Promijenite položaje hidrauličnih crijeva ili označite potvrdni okvir Obrni izlaz i baždarite SCV i senzor povratne informacije. (Za više informacija pogledajte Kontrola upravljanja za Active Implement Guidance ili pogledajte Kontrola širine i Konfiguraciju pluga za Upravljanje plugom.)
	Neispravan priključak senzora povratne informacije priključnog alata je priključen na senzor kuta kotača.	Uključite ispravan povratni priključak priključnog alata za SCV odabran u postavkama.
Stroj ne upravlja prema liniji.	EC se prikazuje na SCV zaslonu.	Da biste pokrenuli AC način rada, gurnite pravilnu kontrolnu polugu SCV u zapor.
Hidraulični cilindar ne reagira dobro.	Hidraulični cilindar ispušta tekućinu.	Provjerite ima li curenja. (Za više informacija pogledajte proizvođača cilindra za upravljanje priključnim alatom.) Popravite ili zamijenite cilindar. kontaktirajte svog zastupnika tvrtke John Deere ili drugog servisera radi pomoći.

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693894927443 -A5-07AUG25-3/4

Simptom	Problem	Rješenje
	Hidraulički tlak stroja nije dovoljan.	Provjerite hidraulički tlak stroja. (Za dodatne informacije pogledajte priručnik za rukovanje strojem.) Pobrinite se da je hidraulično ulje pri radnoj temperaturi. Za tlak stroja koristite hidraulične cilindre ispravne veličine.
	Protutežni ventil nije pravilno podešen.	Podesite uloške protutežnog ventila i izvršite baždarenje praga.
	Hidraulična crijeva su nepravilno ili loše spojena.	Provjerite O-brtve crijeva, pravilno spojite i zategnite spojeve.
	Ventil je zamrznut.	Ručno okrećite hidraulične cilindre do kraja desno i lijevo. Ako se stanje ponavlja, ulje može biti onečišćeno, što može uzrokovati začepljenje, ili SCV može zahtijevati razvodni ventil kako bi se spriječilo da prijeđe u način rada za uklanjanje praha tijekom uvjeta niskog protoka.
	Postavke aplikacije nisu točne.	Provjerite pomiče li se sustav glatko pomoću ispitivanja izvlačenja i uvlačenja, te sukladno tome prilagodite osjetljivost i pragove.

zb48j1t,1693894927443 -A5-07AUG25-4/4

Simptom	Problem	Rješenje
Primjena se ne uključuje.	Stanje se ne prikazuje kao U redu. UCC2 kontroler primjene je spojen dok je stroj radio, stvarajući kodove kvarova hidrauličke upravljačke jedinice.	(Pogledajte Kod stanja, Izvor pogreške i Izlazni kod za više informacija.) 1. ISKLJUČITE stroj. 2. Odspojite UCC2 kontroler primjene, kabelski snop stalnog napajanja i opcijski priključak s vanjske stražnje ploče kabine. 3. Odspojite T-priključke CAN sabirnice i spojite 4-pinski priključak izravno na ISO priključak priključnog alata. 4. Pokrenite stroj. Nakon pokretanja svih sustava, ISKLJUČITE stroj. 5. Ponovno spojite UCC2 kontroler primjene, kabelski snop stalnog napajanja i opcijski priključak. 6. Ponovno spojite T-priključke CAN sabirnice između 4-pinskog priključka i ISO priključka priključnog alata.

zb48j1t,1693894927443 -A5-07AUG25-5/4

Vanjski ventil

Simptom

Vanjski ventil ne reagira.

Problem

Strojni priključak senzora povratne informacije priključnog alata na stražnjoj strani stroja za upravljanje integriranim selektivnim upravljačkim ventilom (SCV) je priključen. Rane verzije svežnja koristile su 10-pinski pravokutni priključak.

Kabelski snop vanjskog ventila je odspojen.

Ugrađeni vanjski ventil nije kompatibilan s dizajnom hidrauličkog sustava stroja (izvedba s otvorenim u odnosu na zatvoreni centar).

Upravljački kabelski snop SCV ima labavu ili nema veze s kabelskim snopovima kontrolera primjene.

Kabelski snop SCV kontrole je priključen na prijemnik priključnog alata ili prednji produžni kabelski snop.

Linijski nepovratni ventil na crijevu crpke ne radi ili ga nema.

Rješenje

Odvojite priključak senzora povratne informacije na strani stroja.

Spojite kabelski snop vanjskog ventila. LED na vanjskom ventilu treba zasvijetliti.

Provjerite je li broj dijela ventila ugrađenog na priključnom alatu kompatibilan s dizajnom hidrauličkog sustava stroja.

(Pogledajte UCC2 kontroler primjene i upute za ugradnju vanjskog ventila ili kontaktirajte svog zastupnika tvrtke John Deere ili drugog serviseru za više informacija.)

Provjerite spojeve.

Provjerite je li upravljački kabelski snop SCV priključen na kabelski snop kontrolera primjene.

Ugradite, popravite ili zamijenite nepovratni ventil.

Simptom	Problem	Rješenje
LED lampica je crvena.	Dolazi do stvaranja protutlaka u vanjskom ventilu.	⚠ POZOR: Da biste izbjegli ozbiljne ozljede, držite prostor oko opreme čistim. Prilikom pomicanja vanjske ručice za upravljanje ventilom, priključni alat se može pomaknuti. Crijeva su spojena obrnuto, što uzrokuje povratni pritisak. Provjerite jesu li crijeva pravilno spojena. Ako problem i dalje postoji, učinite sljedeće: 1. Dok traktor radi, stavite hidrauliku u plivanje. 2. Stroj isključen na ključu. 3. Ručno prebacite polugu upravljanja vanjskim ventilom nekoliko puta. 4. Uključite napajanje da biste uklonili crveno svjetlo.
	Pogreška vanjskog ventila.	Kontaktirajte svog zastupnik tvrtke John Deere ili drugog ovlaštenog servisera.

RW00482,00007A8 -A5-05AUG25-2/2

Prijemnik

Upozorenje o točnosti prijemnika

Prijemnik s najvišom razinom točnosti spojite na primarni stroj (vozilo) kako biste postigli bolji rad za sljedeće aplikacije:



Upozorenje o točnosti prijemnika

PC13798 —UN—02JUN11

Simptom	Problem	Rješenje
Prikazano je upozorenje o točnosti prijemnika.	Signal korekcije je veći na prijemniku priključnog alata.	Dijeljeni signal automatski koristi signal korekcije stroja. Ugradite prijemnik s višim signalom korekcije na stroj. Upozorenje o točnosti ne isključuje dijeljeni signal.
Nije moguće koristiti dijeljeni signal kada se stroj kreće.	Postoji problem sa softverom.	Provjerite imaju li kontroler primjene, zaslon i prijemnik najnoviji softver.
	Oba prijemnika koriste kinematiku u stvarnom vremenu (RTK) i RTK je uključen.	Isključite RTK na prijemniku priključnog alata. (Pogledajte Priručnik za rukovanje za StarFire prijemnik.)
	Vrijednosti naprijed/nazad za prijemnik priključnog alata nisu postavljene na nulu.	Postavite vrijednosti naprijed/nazad priključnog alata na nulu.
Prijemnici nisu povezani sa Dijeljenim signalom.	Dijeljeni signal je isključen na stranici za postavljanje upravljanja priključnim alatom.	1. Odaberite tipku Izbornik. 2. Odaberite tipku Kontroler primjene. 3. Odaberite programibilnu tipku Kontroler primjene. 4. Odaberite tipku Postavljanje upravljanja priključnim alatom. 5. Odaberite Dijeljeni signal omogućen s padajućeg izbornika.

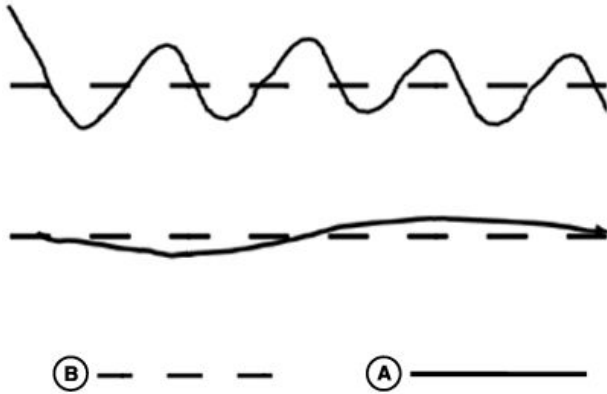
zb48j11,1693894986469 -A5-05SEP23-1/1

AutoTrac Vision kamera

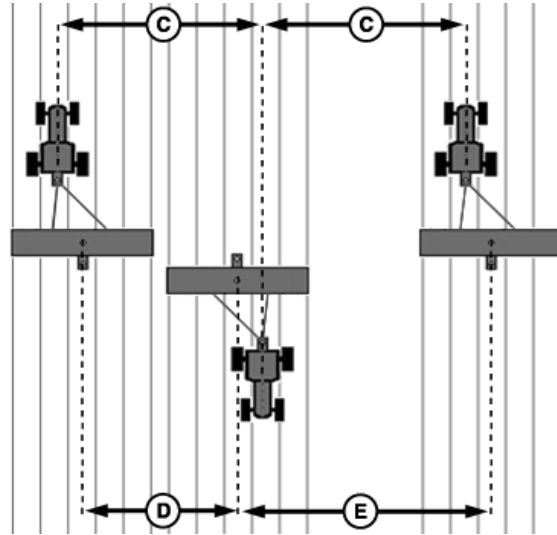
Simptom	Problem	Rješenje
Vision kamera nije otkrivena.	Kamera AutoTrac Vision nije spojena ili je olabavljena.	Provjerite je li Vision kamera spojena i nije olabavljena. Ako se problem i dalje pojavljuje, kontaktirajte svog ovlaštenog zastupnika ili drugog servisera.
Nema slike ili je slika loša.	Objektiv kamere je prljav ili oštećen.	Provjerite da leća kamere nije slomljena ili oštećena. Očistite objektiv kamere.
Performanse Vision navođenja su loše.	Vrijeme utječe na performanse.	Jak vjetar može uzrokovati pomicanje velikih kulture. Baždarite sustav na manje vjetrovit dan ili, ako je dostupno, prijedite na GPS navođenje. Provjerite je li leća kamere čista. Prašina i blato od vjetra i kiše mogu se nakupiti na objektivu kamere.
	Izravna sunčeva svjetlost koja ulazi u kameru ili slabo dnevno svjetlo utječu na performanse.	Nagnite Vision kameru prema tlu s jasnim pogledom na najmanje dva reda pored traktora. Koristite svjetla traktora za polje i za vožnju. Ako je dostupno, koristite GPS navođenje dok se svjetlosni uvjeti ne poboljšaju.
	Vision kamera nije pod dobrim kutom.	Nagnite Vision kameru prema tlu s jasnim pogledom na najmanje dva reda pored traktora.

zb48j1t,1693894999968 -A5-07AUG25-1/1

Performanse priključnog alata – Active Implement Guidance



Krivudanja



Širok/uzak razmak redova

- A—Put kretanja priključnog alata
B—Željena linija navođenja
C—Ista udaljenost od središta stroja do središta
D—Mala udaljenost od središta priključnog alata do središta
E—Velika udaljenost od središta priključnog alata do središta

Simptom

Krivudanje – Puta kretanja priključnog alata (A) kontinuirano ide naprijed-natrag preko željene linije navođenja (B).

Problem

Uvjeti na polju su loši.

Ljuljajuća poteznica nije u blokiranom položaju.

Praćenje osjetljivosti linije ili akumulirane postavke osjetljivosti linije nisu optimizirane.

Rješenje

Upotrijebite blokadu diferencijala, ako je opremljeno.

Blokirajte ljuljajuću poteznicu u položaju.

(Za dodatne informacije pogledajte Osjetljivost upravljanja.)

Simptom	Problem	Rješenje
Široki i uski razmak između redova – Postoje paralelne nedosljednosti u razmaku redova po cijeloj duljini polja između prolaza.	Udaljenost između središta stroja do središta (C) je ista između prolaza. Udaljenosti od središta priključnog alata do središta (D i E) različite su na svakom prolazu, što uzrokuje uske i široke redove između prolaza.	1. Osigurajte da UCC2 kontroler primjene, zaslon i prijemnik imaju najnoviji softver. (Krenite na www.StellarSupport.com i krenite do Ažuriranja softvera.) 2. Uključite modul za kompenziranje zemljišta (TCM) i baždarite ga. (Za dodatne informacije pogledajte Baždarenje modula za kompenziranje zemljišta (TCM).) 3. Provjerite i prilagodite balast stroja, tlak u gumama i razmak između guma. (Za dodatne informacije pogledajte priručnik za rukovanje strojem.)
	Udaljenost između središta priključnog alata do središta je ista između prolaza. Priključni alat ne prati izravno iza stroja.	1. Izmjerite i unesite točne pomake priključnog alata. (Za dodatne informacije pogledajte GPS pomaci.) 2. Popravite ili zamijenite istrošene ili oštećene komponente priključnog alata. (Za dodatne informacije pogledajte priručnik za rukovanje priključnim alatom.) 3. Prilagodite vučni priključak u 3 točke. Podesite stabilizacijske blokove stroja i podizne osovine na preporučene postavke. (Za dodatne informacije pogledajte priručnik za rukovanje strojem.) 4. Izmjerite i podesite sve jedinice reda tako da budu simetrične u odnosu na središnju liniju priključnog alata. (Za dodatne informacije pogledajte priručnik za rukovanje priključnim alatom.)

Nastavlja se na sljedećoj stranici

zb48j1t,1693895025120 -A5-05SEP23-2/3

Simptom	Problem	Rješenje
AB linija navođenja nije na ispravnom mjestu za priključni alat.	Pomaci nisu bili izbrisani sa zaslona iz prethodne operacije.	Ponovno izradite liniju za navođenje koristeći A+Smjer. Najbolja praksa je postaviti linije za navođenje za najkritičnije operacije. Pomake iskoristite za manje kritične operacije u istom polju. Izbrišite sve pomake kada napustite polje. (Za informacije o izradi linije navođenja pogledajte Priručnik za rukovanje zaslona.)
Performanse su nestalne.	Vrijednost slabljena točnosti položaja (PDOP) iznad 2,5 s preprekama više od 5 stupnjeva iznad elevacije.	Uvjerite se da prijemnik priključnog alata nije zasjenjen preprekama ili kabinom stroja u svim smjerovima vožnje.
	Signal kinematike u stvarnom vremenu (RTK) je slab ili pada na diferencijal RTK Extend (RTK-X).	Upotrijebite baznu postaju koja daje signal s jasnom vidljivošću.
	Vrijednost PDOP je iznad 2,5 bez prepreka.	Pričekajte da se satelitsko rješenje poboljša. Ako se naprave postavke i prilagodbe, zabilježite izvorne vrijednosti postavki za unos kada PDOP padne ispod 2,5.
	Nakon skretanja na predbrežje, performanse postaju nestalne.	Provjerite imaju li kontroler primjene, zaslon i prijemnik najnoviji softver. (Krenite na www.StellarSupport.com i krenite do Ažuriranja softvera.)
Sustav upravljanja ne reagira, ali stanje se prikazuje U redu.	Pogreška praćenja navođenja za stroj veća je od pogreške praćenja Active Implement Guidance na alatu.	Odredite osnovni uzrok velike pogreške u praćenju stroja. (Za dodatne informacije pogledajte priručnik za rukovanje zaslonom.)
	SCV prag je postavljen prenisko.	Izvedite baždarenje upravljanja. (Za više informacija pogledajte Baždarenja upravljača – Active Implement Guidance.)

zb48j1t,1693895025120 -A5-05SEP23-3/3

Performanse priključnog alata – Upravljanje plugom

Simptom	Problem	Rješenje
Hidraulički sustav ne reagira, ali stanje se prikazuje U redu.	SCV prag je postavljen prenisko.	Izvedite ručno baždarenje SCV. (Za više informacija pogledajte Ručno baždarenje SCV – Upravljanje plugom.)
	Senzor povratnih informacija nije baždaren.	Izvedite baždarenje senzora povratnih informacija. (Za više informacija pogledajte Konfiguracija pluga – Upravljanje plugom.)
	Postavke osjetljivosti kontrole širine ili mrtve zone nisu točne.	Baždajte osjetljivost kontrole širine i postavke mrtvog pojasa. (Za više informacija pogledajte Baždarenje kontrole širine – Upravljanje plugom.)

RW00482.0000883 -A5-06OCT21-1/1

Održavanje

Stroj

Za postupke servisiranja obratite se proizvođaču modula za upravljanje priključnim alatom.

CF86321,0000349 -A5-23MAY11-1/1

Popis provjera prije sezone

Pored izvođenja popisa za provjeru prije sezone, popise za provjeru prije sezone upotrijebite i ako se pojavi bilo što od sljedećeg:

- Uvođenje drugog traktora ili alata u sustav.
- Popravak, zamjena ili prilagođavanje komponente hidrauličnog sustava.
- Zamjena komponente sustava Ag Management Solutions (AMS).

Popis provjera prije sezone

- ☐ Nabavite najnoviji Priručnik za rukovatelja.
(Za dodatne informacije pogledajte John Deere Knjižaru tehničkih informacija.)

NAPOMENA: Osigurajte da oprema ima neprekidno napajanje tijekom ažuriranja softvera. Vrijeme ažuriranja softvera ovisi o opremi, brzini mreže ili CAN sabirnice i veličini datoteke programa. Na primjer, ažuriranje UCC2 kontroler primjene traje u prosjeku 30 minuta.

- ☐ Ažurirajte softver. Za najnoviji softver krenite na StellarSupport.com.
 - ☐ Zaslon
 - ☐ Prijemnik stroja
 - ☐ Prijemnici priključnog alata
 - ☐ Prijemnik bazne postaje
 - ☐ Kontroler

- ☐ Aktivne aplikacije na zaslonu.
- ☐ Pregledajte kabelski snop ožičenja radi trošenja i oštećenja oko točaka prignječenja, kutova, rubova i lokacija držača kabelskog snopa. Popravite prema potrebi.
- ☐ Pregledajte kabelski snop kod priključaka radi trošenja na izloženim vodičima. Popravite prema potrebi.
- ☐ Pregledajte brtve i osiguravajuće mehanizme priključaka. Popravite prema potrebi.
- ☐ Pregledajte pinove priključaka radi trošenja, otpada i korozije. Očistite i popravite prema potrebi.
 - ☐ ISO priključak
 - ☐ Prijemnici
 - ☐ Zaslon
- ☐ Pregledajte ugradbeno sklopovlje. Ponovno zategnite ako je potrebno.
 - ☐ Prikaz
 - ☐ Prijemnici
 - ☐ Stup
- ☐ Podesite brzinu protoka selektivnog upravljačkog ventila (SCV).
- ☐ Podesite protutežni ventil (ako postoji).
- ☐ Baždarite SCV pragove.
- ☐ Baždarite module za kompenzaciju terena (TCM) stroja i priključnog alata.
- ☐ Pregledajte da li hidraulički cilindar priključnog alata propušta.

(Za detaljne kontrolne liste pogledajte Upute za upotrebu priključnog alata.)

RW00482,0000A8C -A5-24NOV20-1/1

Popis svakodnevnih provjera

- ☐ Prilagodite praćenje osjetljivosti linije i akumulirane postavke prema uvjetima tla.
- ☐ Pregledajte kabelski snop ožičenja radi trošenja i oštećenja oko točaka prignječenja, kutova, rubova i lokacija držača kabelskog snopa. Popravite prema potrebi.
- ☐ Pregledajte kabelski snop kod priključaka radi trošenja na izloženim vodičima. Popravite prema potrebi.
- ☐ Pregledajte ugradbeno sklopovlje. Ponovno zategnite ako je potrebno.

- ☐ Prikaz
- ☐ Prijemnici
- ☐ Stup
- ☐ Provjerite istrošenost upravljačkog mehanizma priključnog alata.
- ☐ Provjerite istrošenost mehanizma povratne veze priključnog alata.
- ☐ Pregledajte da li hidraulički cilindar priključnog alata propušta.

(Za detaljne kontrolne liste pogledajte Upute za upotrebu priključnog alata.)

RW00482,0000307 -A5-12JUN14-1/1

Popis provjera nakon sezone

- ☐ Pregledajte kabelski snop ožičenja radi trošenja i oštećenja oko točaka prignječenja, kutova, rubova i lokacija držača kabelskog snopa. Popravite prema potrebi.
 - ☐ Pregledajte kabelski snop kod priključaka radi trošenja na izloženim vodičima. Popravite prema potrebi.
 - ☐ Pregledajte brtve i osiguravajuće mehanizme priključaka. Popravite prema potrebi.
 - ☐ Pregledajte pinove priključaka radi trošenja, otpada i korozije. Očistite i/ili popravite prema potrebi.
 - ☐ ISO priključak
 - ☐ Prijemnici
 - ☐ Zaslon
 - ☐ Pregledajte ugradbeno sklopovlje. Ponovno zategnite ako je potrebno.
 - ☐ Prikaz
 - ☐ Prijemnici
 - ☐ Stup
 - ☐ Provjerite istrošenost upravljačkog mehanizma priključnog alata.
 - ☐ Provjerite istrošenost mehanizma povratne veze priključnog alata.
 - ☐ Pregledajte da li hidraulički cilindar priključnog alata propušta.
- (Za detaljne kontrolne liste pogledajte Upute za upotrebu priključnog alata.)

RW00482.0000308 -A5-02JUN14-1/1

Indeks

Stranica	Stranica
A	E
Active Implement Guidance	
Kompatibilnost stroja..... 30-6	Elektronički zaslon, pravilna upotreba 05-3
Performanse priključnog alata 80-23	
Servisiranje stroja 100-1	F
Softver i postavke 30-1	Frekvencijsko pretraživanje
StarFire prijemnici 40-1	Active Implement Guidance 80-7
Teorija rada 30-1	
Aktivacijski kod 30-5	G
Aktiviraj	GPS prijemnik..... 40-1
Active Implement Guidance 70-2	
Automatizacija priključnog alata..... 70-2	H
Upravljanje plugom 70-2	Hidraulika
Aktivno navođenje alata	Zapovijedi selektivnog upravljačkog
Rješavanje problema	ventila
Stroj..... 80-14	Automatski način rada..... 60A-6
Zamjena izbrisive programibilne memorije	Konfiguriraj 60A-6
samo za čitanje (EPROM)..... 30-6	
Automatizacija priključnog alata	
Isključivanje, deaktiviranje, onemogućivanje 70-4	
AutoTrac Vision sloj 70-5	
B	I
Baždarenje	iGrade
Osjetljivost upravljanja 60C-6	Korištenje Active Implement Guidance uz
Baždarenje automatskog upravljanja	iGrade 60B-1
Aktivno navođenje alata..... 60C-2	Informacije o satelitu..... 80-1
Baždarenje ručnog upravljanja	Isključivanje, deaktiviranje, onemogućivanje
Aktivno navođenje alata..... 60C-2	Automatizacija priključnog alata..... 70-4
Baždarenje senzora povratnih informacija 60C-2	Ispitivanje kontrole širine 60E-1
Upravljanje plugom 60E-4	Ispitivanja pogreške..... 60C-7
Baždarenje Vision kamere navođenja 60C-10	Izlazni kod..... 80-3
C	Izvor navigacije..... 80-3
CommandCenter 40-3	K
Zapovijedi selektivnog upravljačkog	Kalibrirajte
ventila	Modul za kompenziranje zemljišta (TCM)..... 60A-2
Automatski način rada..... 60A-6	Mrtvo područje kontrole širine..... 60E-7
Konfiguriraj 60A-6	Osjetljivost kontrole širine 60E-7
Č	Kartica Dijagnostika
Čarobnjak za postavljanje	Dijagnostika 80-6
Pregled..... 60B-1	Upravljanje plugom..... 80-10
D	Frekvencijsko pretraživanje
Dijagnostički kodovi problema 80-5	Active Implement Guidance 80-7
Dijagnostika 80-6	Kontrola brzine
Upravljanje plugom 80-10	Active Implement Guidance 80-9
Dvostruki protutežni ventil	Navigacijski senzori
Prilagođavanje 60A-8	Active Implement Guidance 80-9
	Reakcija koraka
	Active Implement Guidance 80-7
	Zapovijed položaja
	Active Implement Guidance 80-8
	Zapovijed protoka
	Active Implement Guidance 80-8

Nastavlja se na sljedećoj stranici

	Stranica		Stranica
Kod stanja.....	80-3	Osjetljivost upravljanja	60C-6
Kompatibilnost stroja	30-6	Pomaci GPS	60B-2
Konfiguracija pluga	60E-4	Pomaci priključnog alata	60B-2
Kontrola brzine	60C-8	Praćenje priključnog alata	60C-12
Active Implement Guidance	80-9	RowSense Postavke	60C-8
Kontrola širine.....	60E-7	Serijski priključci.....	60B-4
Kontroler		Stranica rada.....	60B-5
Ažuriranje.....	30-6	Traktorski integrirani Active Implement Guidance	60D-1
M		Upravljanje	60C-1
Modul za kompenziranje zemljišta (TCM)		Praćenje priključnog alata	60C-12
Baždarenje	60A-2	Pregled traktorski integriranog Active Implement Guidance.....	60D-1
Namjestite stroj i baždarite.....	60A-3	Prijemnici	
Optimizacija	60A-2	StarFire	40-1
N		Prikaz.....	40-3
Nadogradnja kontrolera	30-6	Prilagođavanje	
Navigacija	30-3, 30-4	Dvostruki protutežni ventil.....	60A-8
Navigacijski senzori		Prilagođavanje selektivnog upravljačkog ventila (SCV)	
Active Implement Guidance	80-9	GreenStar 3 CommandCenter	60A-7
O		TouchSet zaslon.....	60A-7
Opcije automatizacije	60C-9	R	
Opće informacije		Reakcija koraka	
Opće reference		Active Implement Guidance	80-7
Zaštićeni znakovi	-3	Rješavanje problema	
Operacije komponentni.....	70-1	Konfiguracija stroja	80-14
Optimizacija		Kontroler primjene	
Modul za kompenziranje zemljišta (TCM).....	60A-2	Hardver/Softver	80-10
P		Očitavanja ulaza/izlaza	80-12
Performanse priključnog alata		Radni sati	80-11
Active Implement Guidance	80-23	SCV dijagnostika	80-11
Upravljanje plugom	80-26	Rješavanje problema sa strojem	80-14
Pomaci GPS	60B-2	RowSense Postavke	60C-8
Pomaci priključnog alata.....	60B-2	Ručno baždarenje SCV	
Popis provjera		Upravljanje plugom	60E-2
Nakon sezone	100-2	S	
Prije sezone	100-1	Senzori kuta kotača	40-4
Svakodnevno	100-1	Serijski priključci	60B-4
Postavljanje		Servisiranje	
Baždarenja upravljanja		Stroj.....	100-1
Aktivno navođenje alata	60C-2	Servisiranje stroja	100-1
Baždarenje SCV		Sigurnost	
Upravljanje plugom.....	60E-2	Sigurno održavanje, praksa	05-2
Baždarenje senzora povratnih informacija		Sigurnost, izbjegavanje tekućina pod visokim tlakom	
Aktivno navođenje alata	60C-2	Izbjegavajte tekućine pod visokim tlakom.....	05-5
Baždarenje Vision kamere navođenja	60C-10	Sigurnost, nogostupi i rukohvati	
Ispravljanja pogreške	60C-7	Pravilna uporaba nogostupa i rukohvata	05-2
Konfiguracija pluga	60E-4	Sklopovlje	30-2
Kontrola brzine	60C-8	Smještaj sastavnica	70-1
Kontrola širine	60E-7	Softver	30-2
Opcije automatizacije.....	60C-9	Softver i postavke	30-1

Nastavlja se na sljedećoj stranici

	Stranica		Stranica
StarFire postavljanje.....	60A-1	Postavke rada	60E-6
StarFire prijemnici.....	40-1	Upute za rukovanje	
StarFire prijemnik		AutoTrac Vision sloj	70-5
Dijeljeni signal.....	40-1		
StarFire uzdužni pomak.....	60A-1	V	
StarFire visina.....	60A-1		
Stranica rada	60B-5	Vanjski ventil	
Sustav upravljanja		Kompatibilnost stroja.....	30-6
Senzori kuta kotača	40-4	Višestruke primjene	60B-1
T		Z	
Teorija rada.....	30-1	Zahtjevi	30-2
U		Zamjena izbrisive programibilne memorije	
Upravljanje.....	60C-1	samo za čitanje (EPROM)	30-6
Upravljanje plugom		Zapovijed položaja	
Performanse priključnog alata	80-26	Active Implement Guidance	80-8
		Zapovijed protoka	
		Active Implement Guidance	80-8

