

John Deere aktiv redskabsstyring



JOHN DEERE

BETJENINGSVEJLEDNING

John Deere Active Implement Guidance™

(serienr. PCXL01C200000—)

(serienr. PCXL02C200000—)

(serienr. PCXL01D3500000—)

OMPFP27094 UDGAVE L5 (DANISH)

John Deere Ag Management Solutions

PRINTED IN U.S.A.

Introduktion

Forord

VI TAKKER DIG for bestillingen af dit nye John Deere-produkt.

LÆS DENNE BETJENINGSVEJLEDNING grundigt for at blive fortrolig med, hvordan produktet betjenes og vedligeholdes korrekt. Manglende overholdelse kan medføre kvæstelser eller skader på udstyret. Denne betjeningsvejledning og sikkerhedsskiltene på maskinen foreligger eventuelt også på andre sprog. Se www.techpubs.deere.com (Ag & Turf/JDPS), www.johndeeretechno.com (C&F) eller John Deere forhandleren for at bestille.

DENNE BETJENINGSVEJLEDNING SKAL BETRAGTES som et fast tilbehør til dit produkt og bør derfor følge med produktet, hvis det videresælges.

MÅLENE i denne betjeningsvejledning angives i både metriske enheder og de tilsvarende gængse amerikanske enheder. Brug kun korrekte reservedele, bolte og fastgørelsesdele. Visse fastgørelsesdele kræver en bestemt skruefølge med metriske måleenheder eller tommer.

Betegnelserne VENSTRE OG HØJRE angives i forhold til køretøjets eller redskabets fremadgående kørselsretning.

SKRIV PRODUKTIDENTIFIKATIONSNUMRENE (PIN) i betjeningsvejledningen. Sørg for at notere alle numre, så

det er muligt at spore produktet, hvis det skulle blive stjålet. Din forhandler har også brug for disse numre ved bestilling af reservedele. Gem en kopi af identifikationsnumrene på et sikkert sted, væk fra maskinen eller produktet.

GARANTI ydes som en del af John Deeres supportprogram til kunder, der fører og vedligeholder deres udstyr i henhold til anvisningerne i denne betjeningsvejledning. Garantien er forklaret på garantibeviset eller erklæringen, som du har modtaget af din forhandler.

Denne garanti sikrer dig, at John Deere vil godtgøre produkterne, hvis der opstår defekter inden for garantiperioden. Under visse omstændigheder vil John Deere også yde forbedringer i marken, ofte uden vederlag, selv hvis produktets garanti er udløbet. Hvis udstyret misbruges eller modificeres således, at dets ydelse går ud over de originale fabriksspecifikationer, vil garantien blive annulleret, og forbedringer hos kunden kan blive afslået.

Hvis du ikke er den første ejer af dette produkt, er det i din egen interesse at rette henvendelse til den lokale John Deere forhandler og oplyse dem om den pågældende maskines serienummer. På den måde kan John Deere bedre informere dig om problemer eller produktforbedringer.

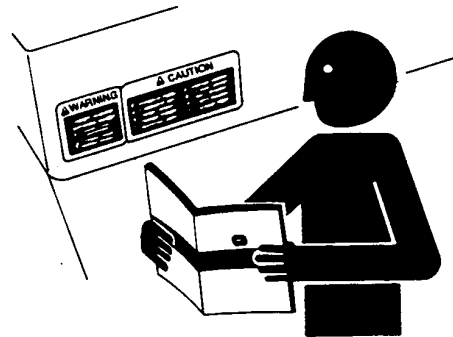
DX,IFC,PRE -74-24SEP25-1/1

John Deere står til tjeneste for dig

KUNDETILFREDSHED er vigtig for John Deere.

Vores forhandlere bestræber sig på at give dig hurtige, effektive reservedele og service:

- Vedligeholdelse og reservedele til at understøtte dit udstyr.
- Uddannede serviceteknikere og det nødvendige diagnosticerings- og reparationsværktøj til eftersyn af dit udstyr.
- John Deere reservedele, reparationstjenester og oplysninger om vedligeholdelse eller reparation er tilgængelige. Du kan finde flere oplysninger på www.techpubs.deere.com



TS201 —UN—15APR13

DX,IFC,JDS -74-30SEP25-1/1

Varemærker

Varemærker	
AutoTrac™	Varemærke tilhørende Deere & Company
CommandARM™	Varemærke tilhørende Deere & Company
CommandCenter™	Varemærke tilhørende Deere & Company
GreenStar™	Varemærke tilhørende Deere & Company
iGrade™	Varemærke tilhørende Deere & Company
ILS™	Varemærke tilhørende Deere & Company
RowSense™	Varemærke tilhørende Deere & Company
RTK Extend™	Varemærke tilhørende Deere & Company
Service ADVISOR™	Varemærke tilhørende Deere & Company
StarFire™	Varemærke tilhørende Deere & Company
TLS™	Varemærke tilhørende Deere & Company
TouchSet™	Varemærke tilhørende Deere & Company

zb48j1t,1693379220046 -74-30AUG23-1/1

John Deeres boghandel omfattende teknisk information

Produktets funktionsmåder er muligvis ikke fuldt ud repræsenteret i dette dokument, da der kan forekomme

produktændringer efter trykningens påbegyndelse. Læs den seneste betjeningsvejledning inden anvendelse. En kopi kan anskaffes via forhandleren eller techpubs.deere.com.

CZ76372,000071F -74-04AUG25-1/1

Indhold

	Side		Side
Sikkerhed		Opsætning—Maskine og redskab	
Overhold sikkerhedsinstruktionerne	05-1	Tilslutning af redskab	60A-1
Forstå signalordene	05-1	Konfiguration af redskabets StarFire-antenne ..	60A-1
Overholdelse af sikkerhedsinstruktioner	05-1	Optimering af terrænkompensations-	
Foretag sikker vedligeholdelse	05-2	modul (TCM)	60A-2
Rigtig brug af trin og håndtag	05-2	Kalibrering af terrænkompensations-	
Sikker håndtering af elektroniske		modul (TCM)	60A-2
komponenter og holdere	05-3	Justering af hydraulikudtag (SCV)	60A-5
Korrekt brug af den elektroniske skærm	05-3	Justering af dobbelt udligningsventil	60A-7
Sikker betjening af styringssystemer	05-4		
Korrekt anvendelse af sikkerhedssele	05-4	Opsætning—UCC2-tildelingskontroller	
Betjen redskabsautomatiseringssyste-		Oversigt over opsætningsguide	60B-1
mer på sikker vis	05-5	GPS-forskydninger	60B-2
Undgå kontakt med højtryksvæske	05-5	Serieporte	60B-4
		Siden Opsæt kørsel	60B-4
Oplysninger om lovgivning og overholdelse af regler		Opsætning - aktiv redskabsstyring	
Identificering af datokoden	20-1	Styrekontrol – Aktiv redskabsstyring	60C-1
Den Eurasiske Økonomiske Union – EAC	20-2	Kalibrering af styring – Aktiv redskabsstyring ..	60C-2
EU-konformitetserklæring	20-5	Styringsfølsomhed—John Deere	
UK-overensstemmelseserklæring	20-6	Active Implement Guidance™	60C-6
		Fejlkorrektion—John Deere Active	
Systemoversigt		Implement Guidance™	60C-7
Funktionsprincipper	30-1	Hastighedsregulering – Aktiv	
Krav	30-2	redskabsstyring	60C-8
Gå til Tildelingskontroller-siderne	30-2	RowSense-indstillinger—John Deere	
Gå til StarFire-siderne	30-4	Active Implement Guidance™	60C-9
Indtastning af aktiveringskode	30-5	Automatiseringsmuligheder—John	
Maskinkompatibilitet	30-6	Deere Active Implement Guidance™	60C-10
Udskiftning af Sletbart programmerbart		Kalibrering af Vision Guidance-	
læselager (EPROM)	30-6	kamera—John Deere Active	
		Implement Guidance™	60C-11
Oversigt over komponenter		Redskabstracking—John Deere Active	
StarFire™-antenne	40-1	Implement Guidance™	60C-13
Skærm	40-3		
Hjulvinkelføler	40-4	Opsætning - traktorens integrerede aktive	
Programkontrolenhed	40-5	redskabsstyring	
Udligningsventil	40-5	Oversigt over Integreret, aktiv	
Ekstern ventil	40-6	redskabsstyring i traktoren	60D-1
Kontakt til redskabshøjde	40-6	Opsætning af John Deere Active	
AutoTrac Vision-kamera	40-7	Implement Guidance™ til integreret	
		John Deere Active Implement	
Enhed		Guidance™ i traktoren	60D-1
Nedeste drivanordning	50-1	Første anvendelse - Opsætning af redskab	60D-5

Fortsættes på næste side

Originale instruktioner. Alle informationer, illustrationer og specifikationer i denne manual er baseret på de senest tilgængelige informationer på udgivelsestidspunktet. Ret til ændringer forbeholdes til enhver tid og uden varsel.

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

Side

Opsætning—Plow Steer

Breddekontroltest—Plow Steer	60E-1
Manuel SCV-kalibrering—Plow Steer.....	60E-2
Plovkonfiguration—Plow Steer.....	60E-4
Opsætning af funktion – Plovstyring.....	60E-6
Kalibrer breddekontrol – Plovstyring.....	60E-6
Breddekontrol—Plow Steer	60E-7

Brug af

Grundlæggende betjeningsoversigt.....	70-1
Aktivering af redskabsautomatisering.....	70-2
Frakobling og deaktivering af redskabsautomatisering	70-4
SCV-kommandokontrol	70-4
AutoTrac Vision-overlejrning.....	70-5

Fejlsøgning

Satellitinformation	80-1
Nulstilling af UCC2-tildelingskontroller	80-2
Statuskode, navigationskilde og udgangskode ..	80-3
Fejlsøgningskoder (DTC'er)	80-5
Fejlfinding	80-6
Trinvis reaktion – Aktiv redskabsstyring	80-7
Frekvenssscanning—John Deere Active Implement Guidance™	80-7
Positionskommando—John Deere Active Implement Guidance™	80-8
Flowkommando—John Deere Active Implement Guidance™	80-8
Navigationsfølere—John Deere Active Implement Guidance™	80-9
Hastighedsregulering – Aktiv redskabsstyring....	80-9
Fejlfinding – Plovstyring.....	80-10
Hardware/software	80-10
Timer	80-11
SCV-fejlfinding.....	80-11
Input-/outputaflysninger.....	80-12
Maskinkonfiguration.....	80-14
Ekstern ventil	80-18
Antenne	80-20
AutoTrac Vision-kamera	80-21
Redskabsydelse – Aktiv redskabsstyring	80-22
Redskabets ydelse – Plovstyring.....	80-24

Vedligeholdelse

Maskine	100-1
Tjekliste for sæsonstart	100-1
Daglig tjekliste	100-1
Checkliste for sæsonafslutning.....	100-2

Sikkerhed

Overhold sikkerhedsinstruktionerne

Dette er en advarselstrekant. Når du ser den på din maskine eller i denne bog, skal du være på vagt over for risiko for personskade.

Følg de anbefalede sikkerhedsregler og vejledningen i sikker brug.



DX,ALERT -74-29SEP98-1/1

T81388 —UN—28JUN13

Forstå signalordene

Signalordene—FARE, ADVARSEL og PAS PÅ—bruges sammen med advarselstrekanten. FARE advarer om de alvorligste sikkerhedsrisici.

FARE eller ADVARSEL-skilte sidder tæt ved de farlige steder. Generelle sikkerhedsregler findes på PAS PÅ-skiltene. PAS PÅ bruges i denne bog også til at fremhæve sikkerhedsinstruktioner.

 **FARE**

 **ADVARSEL**

 **PAS PÅ**

DX,SIGNAL -74-03MAR93-1/1

TS187 —74—30SEP88

Overholdelse af sikkerhedsinstruktioner

Læs omhyggeligt alle sikkerhedsanvisninger i denne bog og alle advarselsskilte på maskinen. Hold advarselsskiltene i god stand. Udskift manglende eller defekte advarselsskilte. Vær sikker på, at nyt udstyr, nye komponenter og reservedele er forsynet med de nyeste sikkerheds- og advarselsskilte. Nye advarselsskilte kan anskaffes gennem John Deere forhandleren.

Der kan foreligge yderligere sikkerhedsinformation vedrørende dele og komponenter fra andre leverandører, som ikke er gengivet i denne betjeningsvejledning.

Sæt dig ind i maskinens betjening og den korrekte brug af styringen. Lad aldrig nogen betjene maskinen uden grundig instruktion.

Hold maskinen i god driftstand. Uautoriserede modifikationer på maskinen kan begrænse funktionen og/eller sikkerheden samt maskinens levetid.



Kontakt John Deere forhandleren, hvis der er emner i denne håndbog, du ikke forstår.

DX,READ -74-01AUG22-1/1

TS201 —UN—15APR13

Foretag sikker vedligeholdelse

Forstå serviceprocedureen, før arbejdet udføres. Hold området rent og tørt.

Forsøg aldrig at smøre, arbejde på eller justere maskinen, mens den er i bevægelse. Sørg for at holde hænder, fødder og tøj væk fra maskindrevne dele. Slå al strøm fra, og betjen styringen for at udløse tryk. Sænk udstyr til jorden. Stop motoren og sikr maskinen. Hvis monteret, fjern nøglen, frakobl batteriets stelledning, og lad maskinen køle af.

Maskindele, der skal løftes under vedligeholdelsesarbejde, skal understøttes sikkert.

Sørg for, at alle dele er i god stand og korrekt monteret. Skader skal udbedres med det samme. Udskift slidte eller ødelagte dele. Fjern ansamlinger af smøremidler, olie eller snavs.

På selvkørende udstyr skal du frakoble batteriets jordforbindelse (-), før du foretager justeringer på elektriske systemer eller svejser på maskinen.

På trukne redskaber skal du frakoble ledningsnet fra traktoren, før du foretager vedligeholdelse af elektriske systemdele eller svejser på maskinen.

Hvis du falder ned, mens du rengør eller arbejder højt oppe, kan du komme alvorligt til skade. Brug en stige eller en platform til nemt at få adgang til de enkelte placeringer. Anvend solide fod- og håndgreb.



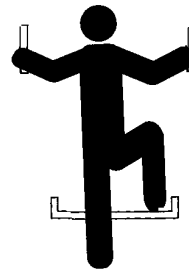
TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -74-25NOV25-1/1

Rigtig brug af trin og håndtag

Undgå styrt ved at stige forlæns af og på maskinen. Bevar 3-punkts kontakt med trin, håndtag og gelændere.

Vær særlig forsigtig, hvis mudder, sne eller fugt gør forholdene glatte. Hold trinene rene og fri af fedt eller olie. Spring aldrig ned fra maskinen. Stig aldrig af eller på en maskine, der er i bevægelse.



T133468 —UN—15APR13

DX,WW,MOUNT -74-12OCT11-1/1

Sikker håndtering af elektroniske komponenter og holdere

Fald under på- og afmontering af elektroniske komponenter på udstyret kan medføre alvorlige skader. Anvend en stige eller en platform for at få nem adgang til hvert monteringsområde. Sørg for at have solidt fodfæste og noget at holde fat i. Komponenterne må ikke på- og afmonteres under våde forhold, eller hvis det fryser.

Hvis en RTK-basisstation skal monteres eller efterses på en mast eller et andet højt punkt, skal dette arbejde udføres af en person, der er autoriseret til at klatre.

Hvis en GPS-antenne skal monteres eller efterses på et redskab, skal der bruges forsvarlige løfteteknikker og bæres passende beskyttelsesudstyr. Antennen er tung og kan være svær at håndtere. Hvis monteringsområdet ikke



kan nås fra jorden eller via en serviceplatform, skal der være to personer om arbejdet.

DX,WW,RECEIVER -74-24AUG10-1/1

TS249 —JUN—23AUG88

Korrekt brug af den elektroniske skærm

Elektroniske skærme er sekundære enheder, som er tiltænkt som en hjælp for føreren til at udføre arbejdet på marken, forøge komforten og til underholdning. Skærmene tilbyder et bredt spektrum af funktioner, de kan anvendes til mange forskellige maskinsystemapplikationer og sammen med andre sekundære enheder så som mobile elektroniske enheder.

En sekundær enhed er enhver enhed, som ikke er påkrævet i forbindelse med din maskines primære anvendelsesformål. Maskinføreren har altid ansvaret for sikker betjening og kontrol over maskinen.

For at undgå at komme til skade under arbejdet med maskinen:

- Placér skærmen i henhold til monteringsvejledningen. Kontrollér at enheden er monteret korrekt og ikke begrænser førerens udsyn eller maskinens betjeningslementer.
- Skærmen må aldrig være et distraherende element. Vær agtpågivende. Vær opmærksom på både maskine og omgivelser.

- Foretag aldrig ændringer til indstillinger og gå aldrig ind på funktioner, der kræver længerevarende brug af displayets kontrolenheder, mens maskinen er i bevægelse. Stands maskinen et sikkert sted og stil den i parkeringsposition inden sådanne funktioner udføres.
- Stil aldrig styrken så højt, at du ikke kan høre trafik eller udrækningskøretøjer udenfor.

Visse af displayets funktioner kan være deaktiveret for at fremme sikker betjening, medmindre maskinens bevægelse er begrænset, og/eller den er stillet i parkeringsposition. Det kan være i strid med den gældende lov, hvis denne sikkerhedsforanstaltning ignoreres, og kan forårsage skader, alvorlige kvæstelser eller ulykker med dødelig udgang.

Benyt kun displayets tilgængelige funktionsevne når forholdene tillader sikker brug i henhold til de medfølgende instruktioner. Sørg altid for at færdselsreglerne, nationale og regionale bestemmelser overholdes, når en sekundær enhed anvendes.

DX,ELEC,DISPLAY -74-13JAN15-1/1

Sikker betjening af styringssystemer

Brug ikke styresystemer på offentlige veje. Styresystemer skal altid være slået FRA (deaktiveret) inden udkørsel på offentlig vej. Forsøg aldrig at slå et styresystem TIL (aktivere) under transport på offentlig vej.

Styresystemer er beregnet til at hjælpe føreren med at udføre markarbejdet på en mere effektiv måde. Maskinføreren har altid ansvaret for, hvor maskinen kører. Styringssystemer detekterer og forhindrer ikke automatisk sammenstød med forhindringer eller andre maskiner.

Styringssystemer omfatter alle applikationer, der automatiserer styring af maskinen. Dette omfatter, men er muligvis ikke begrænset til, AutoTrac, iTEC, AutoTrac vendeautomatisering, AutoTrac redskabsstyring (passiv), AutoTrac Universal, AutoTrac Controller, AutoTrac RowSense og John Deere Machine Sync.

Sådan undgås det, at føreren eller andre tilstedeværende kommer til skade:

- Stig aldrig på eller af en maskine i bevægelse.
- Se efter, at opsætning af maskinen, redskabet og styringssystemet er korrekt.
 - Såfremt iTEC, AutoTrac vendeautomatisering eller AutoTrac redskabsstyring (passiv) anvendes, skal du kontrollere, at der er defineret nøjagtige grænser.
 - Såfremt John Deere Machine Sync anvendes, skal du kontrollere, at knastfølgerens hjem-punkt er kalibreret med tilstrækkelig plads mellem maskinerne.
- Vær vågen og opmærksom på omgivelserne.
- Overtag kontrollen af rattet, hvis det skønnes nødvendigt, for at undgå farer på marken, eller tilskuere, udstyr og andre forhindringer.
- Stands arbejdet, hvis dårlig sigtbarhed hindrer evnen til at betjene maskinen eller til at se mennesker eller forhindringer i maskinens bane.
- Overvej markforhold, sigtbarhed og maskinkonfiguration, når maskinhastigheden vælges.

AL70325,000048F -74-24AUG23-1/1

Korrekt anvendelse af sikkerhedssele

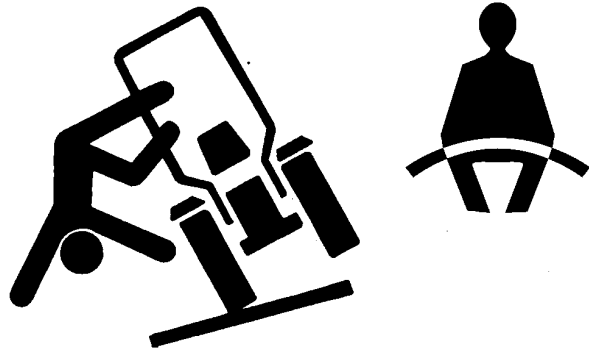
Undgå knusning eller livsfarlige ulykker, hvis maskinen vælter.

Denne maskine er udstyret med en styrtbøjle (ROPS). BRUG sikkerhedssele under anvendelse af styrtbøjle.

- Hold i låsepalen og træk sikkerhedsselen hen over kroppen.
- Sæt låsepalen ind i spændet. Lyt efter et klik.
- Træk i sikkerhedsselens låsepal for at kontrollere, om selen ordentligt fastgøres.
- Læg sikkerhedsselen hen over hofterne.

Udskift hele sikkerhedsselen, hvis fastgørelsesdele, spænde, sele eller tilbagetrækning viser tegn på beskadigelse.

Efterse sikkerhedssele og monteringsdele mindst en gang om året. Se efter løst isenkram og beskadigelse af



selen, såsom hak, trevler, kraftig eller usædvanlig slitage, eller opkradsning. Udskift kun med reserv—edele, der overholder maskinens specifikation.

TS1729 —UN—24MAY13

DX,ROPS1 -74-22AUG13-1/1

Betjen redskabsautomatiseringssystemer på sikker vis

Brug ikke redskabsautomatiseringssystemer på offentlige veje. Redskabsautomatiseringssystemer skal altid være slået FRA (deaktiveret) inden udkørsel på offentlig vej. Forsøg aldrig at slå et redskabsautomatiseringssystem TIL (aktivere det) under transport på offentlig vej.

Redskabsautomatiseringssystemer er beregnet til at hjælpe maskinføreren med at udføre markarbejdet på en mere effektiv måde. Maskinføreren har altid ansvaret for, hvor maskinen kører.

Redskabsautomatiseringssystemer omfatter enhver anvendelse, der automatiserer et redskabs bevægelse. Dette inkluderer, men er ikke begrænset til iGrade og Aktiv redskabsstyring.

Sådan undgås det, at føreren eller andre tilstedeværende kommer til skade:

- Bekræft at opsætning af maskine, redskab og automatiseringssystemer er korrekt.
- Vær vågen og opmærksom på omgivelserne.
- Overtag kontrollen af maskinen når det skønnes nødvendigt, for at undgå farer på marken, eller tilskuere, udstyr og andre forhindringer.
- Stands arbejdet, hvis dårlig sigtbarhed hindrer evnen til at betjene maskinen eller til at se mennesker eller forhindringer i maskinens bane.



PC13793 —UN—25MAY11

CF86321,0000366 -74-05AUG25-1/1

Undgå kontakt med højtryksvæske

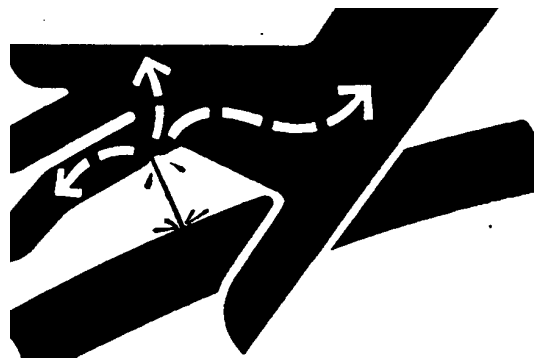
Kontrollér jævnligt slangerne - mindst en gang om året - for lækage, knæk, snit, revner, slitage, blærer, rust, blottede ledninger eller andre tegn på slid eller beskadigelse.

Udskift omgående slidte eller beskadigede slangemontager med reservedele, der er godkendt af John Deere.

Væske, som sprøjter ud under tryk, kan trænge ind under huden og medføre alvorlig skade.

Undgå denne fare ved at udligne trykket, før hydraulikslanger eller andre ledninger frakobles. Stram alle tilslutninger før påføring af tryk.

Brug et stykke pap til at søge efter utætheder. Beskyt hænder og krop mod væske under højt tryk.



Ved utilsigtet injektion i huden skal der straks søges kirurgisk behandling.

X9811 —UN—23AUG88

DX,FLUID -74-05NOV25-1/1

Oplysninger om lovgivning og overholdelse af regler

Identificering af datokoden

Brug datokoden (A) på produktmærkaten til at identificere produktionsdatoen. "YY" angiver de to sidste cifre i produktionsåret (B). "WW" angiver ugenummeret i produktionskalenderåret (C).

BEMÆRK: Nummeret, der angiver produktionsugen, vil være mellem 01 og 53.

Datokode		
YY	De sidste to cifre i produktionsåret	For eksempel: 16= 2016 17= 2017 18= 2018
WW	Ugenummer i produktionskalenderår	For eksempel: 01, 02, 03-53

A—Datakode (produktionsdato)

B—Sidste to tal for produktionsår

C—Ugenummer for kalenderåret for produktionen



PC28647 —UN—07FEB22

Eksempel på produktmærkat

PC17574 —UN—16AUG13

DATE CODE YY WW
 (B) (C)

Eksempel på datokode

RW00482,00007B7 -74-08FEB22-1/1

Den Eurasiske Økonomiske Union – 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 på engelsk

Fortsættes på næste side

hy01057,1763963967754 -74-24NOV25-1/3

PC894510 —UN—19NOV25

Өнім

Еуразиялық Экономикалық Одақ

ЕАЭО техникалық регламенттерінің талаптарымен сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

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

Өнім: Әмбебап CAN қолданбасының контроллері

Үлгі: John Deere қолданбасының контроллері

Америка Құрама Штаттарында жасалған

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

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

Техникалық қолдау жөнінде дилеріңізге хабарласыңыз.



EAC på kazakhisk

Fortsættes på næste side

hy01057,1763963967754 -74-24NOV25-2/3

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 på russisk

hy01057,1763963967754 -74-24NOV25-3/3

PC894512—UN—24NOV25

EU-konformitetserklæring

Deere & Company
Moline, Illinois, USA

Undertegnede erklærer herved, at:

Produkt: Universel CAN-styreenhed 2, tildelingskontroller, tildelingskontroller 1100, tildelingskontroller 1120

Model(ler): XL01, XL02

opfylder alle relevante bestemmelser og væsentlige krav i følgende direktiver:

DIREKTIV	NUMMER	CERTIFICERINGSMETODE
EMC-direktiv	2014/30/EF	Tillæg II i direktivet

Dette produkt er i overensstemmelse med følgende standarder og/eller andre normative dokumenter:

EN 55032: 2012/AC: 2013

EN 55024: 2010

EN ISO 14982: 2009

Navn og adresse på den person i EU, der er autoriseret til udarbejdelse af den tekniske konstruktionsfil:

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

Overensstemmelseserklæringen er udstedt alene under fabrikantens ansvar.

Udstedelsessted: Urbandale, IA, USA

Navn: Scott Torgerson

Udstedelsesdato: 12. april 2021

Titel: Leveringsleder for elektronisk hardware

Produktionsenhed: Deere & Company, Moline, IL 61265, USA

DXCE01 —UN—28APR09



CT47125,000115D -74-22OCT21-1/1

UK-overensstemmelseserklæring

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

Undertegnede erklærer herved, at:

Produkt: Universel CAN-styreenhed, tildelingskontroller 1100, tildelingskontroller 1120

Model(ler): XL01, XL02

opfylder alle relevante bestemmelser og væsentlige krav i følgende direktiver:

DIREKTIV	NUMMER	CERTIFICERINGSMETODE
Forordning om elektromagnetisk kompatibilitet	S.I. 2016/1091	Tidsplan 2, modul A

Dette produkt er i overensstemmelse med følgende standarder og/eller andre normative dokumenter:

EN 55032:2012/AC:2013

EN ISO 14982:2009

EN 55024:2010

Navn og adresse på den person i EU, der er autoriseret til udarbejdelse af den tekniske konstruktionsfil:

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

Overensstemmelseserklæringen er udstedt alene under fabrikantens ansvar.

Udstedelsessted: Urbandale, IA, USA

Udstedelsesdato: 12. april 2021

Produktionsenhed: Deere & Company, Moline, IL 61265, USA

Navn: Scott Torgerson

Titel: Leveringsleder for elektronisk hardware

Importør af Ag & Turf-produkter: John Deere Ltd - Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Storbritannien

APY46000 —UN—25AUG21

Importør af skovbrugsprodukter: John Deere Forestry Ltd - Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Storbritannien

Byggeriimportør: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Notts. NG24 2UA, Storbritannien

UK
CA

CT47125,0001174 -74-11NOV21-1/1

Systemoversigt

Funktionsprincipper

Med Aktiv redskabsstyring kan et redskab styres uafhængigt ind på det samme følgespor som maskinen.

Integreret, aktiv redskabsstyring i traktoren er en hardwareløsning, der sælges i nogle områder, som anvender aktiv redskabsstyring.

(Find flere oplysninger i Opsætning – Integreret, aktiv redskabsstyring i traktoren).

Plovstyring styrer plove med justerbar arbejdsbredde for at få ensartede furer.

Redskabets position beregnes ved hjælp af data fra:

- Maskinens GPS (globalt positioneringssystem)
- Redskabets GPS
- AutoTrac
- Skærm
- Potentiometer eller hall-effektføler
- Hvis relevant AutoTrac Vision-kamera

(Find flere oplysninger i Krav.)

UCC2 Tildelingskontroller beordrer redskabets hydrauliske styringsmekanisme til at aktivere ved hjælp af hydraulisk styring, indtil redskabet har nået den ønskede position.

Optioner for hydraulisk styring

- **Styring med hydraulikudtag (SCV)** bruges, når maskinen er udstyret med elektronisk styrede SCV'er. UCC2 Tildelingskontroller sender en signalspænding til maskinens hydraulikstyrenehed til at kommandere SCV's hydraulikflow til redskabsstyringsmekanismen, indtil den ønskede redskabsposition er opnået. Det er nødvendigt at kalibrere SCV-grænser via skærmen, når systemet opsættes, og når som helst der ændres på hydrauliksystemet. På grund af de normale variationer i SCV'erne har hver maskine sine egne unikke grænseværdier for SCV-signalspændingen. Hydrauliksystemer, der ikke regulerer hydraulikflowets returløb, kræver en udligningsventil til at opretholde et returtryk i systemet for konsekvent præstation.
- **Ekstern ventilstyring** bruges, når de elektronisk styrede SCV'er ikke benyttes. UCC2 Tildelingskontroller sender en signalspænding til en ekstern ventil, der styrer mængden af hydraulikflow til redskabsstyringsmekanismen, indtil den ønskede redskabsposition er opnået. Hydraulikkens forsynings- og returolie ledes gennem den eksterne ventil, hvilket ikke kræver en udligningsventil.

zb48j1t,1693381252749 -74-30AUG23-1/1

Krav

Kompatibilitet og systemfunktioner varierer alt efter placering og udstyrskonfiguration. Kontakt din John Deere-forhandler eller anden serviceudbyder for yderligere oplysninger om komponenttilgængelighed, systemfunktionalitet og kompatibilitet. Yderligere oplysninger kan findes under Kompatibilitetsvejledning i Value Selling Navigator.

Hardware:

- UCC2-tildelingskontroller
- AutoTrac
- GreenStar 3- eller Generation 4-skærm
- Redskabsmonteret hjulvinkelføler
- Hydraulisk cylinder eller styringsmekanisme på redskab

BEMÆRK: Plow Steer kræver kun en StarFire-antenne installeret på maskinen. Hvis der anvendes et AutoTrac Vision-kamera med John Deere Active Implement Guidance™, kan en StarFire-antenne til redskabet tilvælges.

- StarFire-antenne med RTK installeret på maskine
- StarFire-antenne installeret på redskab
- Forskellige ledningsnet til strømforsyning, styreenhedsintegration, følerkommunikation og styreenhed

Software:

BEMÆRK: Generation 4-skærme med en version 1-processor kan kun opdateres ved hjælp af Service ADVISOR. Kontakt din John Deere forhandler eller anden serviceudbyder for yderligere oplysninger.

BEMÆRK: Sørg for, at udstyrets strømforsyning ikke afbrydes under opdatering af software. Den tid, det tager at opdatere software, afhænger af udstyret, netværkets eller CAN-bussens hastighed og programmets filstørrelse. For eksempel tager det i gennemsnit 30 min. at opdatere UCC2-tildelingskontroller. Sørg for, at udstyrets strømforsyning ikke afbrydes under opdatering af software.

- Seneste software installeret på:
 - Display
 - StarFire-modtager
 - UCC2-tildelingskontroller
 - Hvis relevant AutoTrac Vision-kamera (Gå til StellarSupport.com og Softwareopdateringer).
- AutoTrac-aktivering på skærmen (kræves ikke til at styre systemet manuelt).
- Aktivering af Tractor Implement Automation (kun krævet til brug af hastighedsregulering med John Deere Active Implement Guidance™ eller til at aktivere ISO-styreventilgrænsefladen på nogle traktormodeller) (Find flere oplysninger i traktorens betjeningsvejledning).

BEMÆRK: Aktivering af Aktiv redskabsstyring vises på tildelingsstyreenhedens aktiveringssider.

- Aktivering af John Deere Active Implement Guidance™ på UCC2-tildelingskontrolleren.
- AutoTrac og opsætning af tildelingskontroller fuldført (ufuldstændig opsætning af AutoTrac hindrer betjening af styringen)

Specifikationer for/krav til ydeevne:

Tillad disse specifikationer for Vision-kameraet til bedst at bestemme placeringen af afgrøderækker og farveforskelle mellem afgrøden og jorden.

BEMÆRK: (Traktorintegreret) John Deere Active Implement Guidance™ er godkendt til brug i tidlige afgrødetrin (kun majs) fra en afgrødehøjde på 15 cm (5,9 in) til 90 procent plantedække.

- Systemet kan køre op til 2 graders skråning.
- Afgrøderækker skal være veldefinerede med ensartet afstand.
- Store overspringninger i rækker eller for meget ukrudtsmateriale kan medføre fejl i kalibreringen af kameraet eller forringet systemydelse.
- Vær opmærksom på, at støv eller regn på kameralinsen samt direkte sollys eller svagt dagslys kan påvirke systemet.
- Kraftig vind kan også påvirke kameraets ydeevne på grund af kraftig afgrødebevægelse.

zb48j1t,1693381896998 -74-18AUG25-1/1

Gå til Tildelingskontroller-siderne

PC582158 —UN—01AUG23

BEMÆRK: Drej nøglen i positionen FRA, og lad skærmen lukke helt ned, før du tilslutter eller frakobler ISOBUS-redskaber eller -følere.

Når Tildelingskontroller-siderne er åbnet, har GreenStar 3- og generation 4-skærme de samme layouts.

Sådan navigerer du til Tildelingskontroller-siderne ved hjælp af en GreenStar 3-skærm:

1. Vælg Menu-tasten.



Menu-tast

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693381939510 -74-30AUG23-1/7

2. Vælg tasten Programkontrolenhed.

PC589279 —UN—09AUG23

Åbn programkontrolenhedens sider ved hjælp af en generation 4-skærm:



Tasten Programkontrolenhed

zb48j1t,1693381939510 -74-30AUG23-2/7

1. Vælg Menu-tasten.

PC28688 —UN—25AUG22

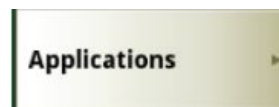


Menu-tast

zb48j1t,1693381939510 -74-30AUG23-3/7

2. Vælg fanen Applikationer.

PC589276 —UN—09AUG23



Fanen Applikationer

zb48j1t,1693381939510 -74-30AUG23-4/7

3. Vælg ISOBUS VT-applikationen.

PC28796 —UN—29AUG22



ISOBUS VT-applikation

zb48j1t,1693381939510 -74-30AUG23-5/7

4. Vælg menutasten ISOBUS VT.

PC28799 —UN—29AUG22



Menutast i ISOBUS VT

zb48j1t,1693381939510 -74-30AUG23-6/7

5. Vælg tasten Tildelingskontroller.

PC589279 —UN—09AUG23



Tasten Programkontrolenhed

zb48j1t,1693381939510 -74-30AUG23-7/7

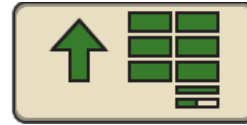
Gå til StarFire-siderne

PC582158 —UN—01AUG23

Når StarFire-siderne er åbnet, har GreenStar 3- og Generation 4-skærme det samme layout

Sådan navigerer du til StarFire-siderne ved hjælp af en GreenStar 3-skærm:

1. Vælg Menu-knappen.



Menu-tast

zb48j1t,1693381951278 -74-30AUG23-1/6

2. Vælg en StarFire-tast.

- StarFire-tast på maskine
- StarFire-tast på redskab

Sådan navigerer du til StarFire-siderne ved hjælp af en Generation 4-skærm:

PC589282 —UN—09AUG23



StarFire-tast på maskine

PC589283 —UN—09AUG23



StarFire-tast på redskab

zb48j1t,1693381951278 -74-30AUG23-2/6

1. Vælg Menu-tasten.

PC28688 —UN—25AUG22



Menu-tast

zb48j1t,1693381951278 -74-30AUG23-3/6

2. Vælg fanen Tildelinger.

PC589276 —UN—09AUG23



Fanen Applikationer

zb48j1t,1693381951278 -74-30AUG23-4/6

3. Vælg StarFire-tildelingen.

PC28798 —UN—29AUG22



StarFire-applikation

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693381951278 -74-30AUG23-5/6

4. Vælg en antenne på StarFire-enhedslisten.

- Maskinens StarFire (A)
- Redskabets StarFire (B)

A—Maskinens StarFire

B—Redskabets StarFire

PC589245 —UN—09AUG23



StarFire-enhedsliste

zb48j1t,1693381951278 -74-30AUG23-6/6

Indtastning af aktiveringskode

PC26352 —UN—05OCT18

UCC2-tildelingskontrolleren kræver en 26-cifret aktiveringskode for at kunne betjene applikationerne. Kontakt John Deere forhandleren, og anfør UCC2-tildelingskontrollerens serienummer.

Med softwareopdateringen 22-1 kan flere applikationer aktiveres på UCC2-tildelingskontrolleren. Gentag denne procedure for hver applikation ved hjælp af den 26-cifrede aktiveringskode.

Tilgængelige applikationer:

- Høstidentifikation, bomuld
- Vejrkalkulator
- Udbyttedokumentation, specialafgrøde
- John Deere Active Implement Guidance™
- iGrade

1. Gå til siden Tildelingskontroller.
2. Vælg funktionstasten til opsætning af kontrolenhed.



Tast til opsætning af styreenhed

zb48j1t,1693385253184 -74-30AUG23-1/4

3. Vælg fanen Aktiveringer.

PC25903 —UN—05JUL18



Fanen Aktiveringer

zb48j1t,1693385253184 -74-30AUG23-2/4

4. Vælg aktiveringsknappen Tilføj.

PC25904 —UN—05JUL18



Tasten Tilføj Aktivering

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693385253184 -74-30AUG23-3/4

5. Indtast aktiveringskoden i indtastningsfeltet (A).
6. Vælg tasten Acceptér (B).
7. Gentag trin 4-6 for at aktivere den næste applikation.
8. SLUK for maskinen, vent på, at skærmen slukker, og genstart derefter maskinen.

A—Indtastningsfelt

B—Bekræft-knap

Tilføj aktiveringsvindue

zb48j1t,1693385253184 -74-30AUG23-4/4

PC25905—UN—05JUL18

Maskinkompatibilitet

Styringsdelen af John Deere Active Implement Guidance™ og Plow Steer er kompatible på maskiner, hvor integreret AutoTrac, AutoTrac Universal eller AutoTrac Controller er installeret.

Et eksternt ventilsæt tilføjer hydraulisk styring til maskiner, der ikke er leveret med fabriksinstallerede hydraulikkontrolenheder.

(Jf. Ekstern ventil for yderligere information).

zb48j1t,1693385301503 -74-30AUG23-1/1

Udskiftning af Sletbart programmerbart læselager (EPROM)

EPROM er indbygget i traktorens hydraulikkontrolenhed. På visse ældre traktormodeller i serie 8000 og 9000 er det nødvendigt at udskifte EPROM. Dette kan betyde

en udskiftning af EPROM alene eller hele traktorens hydraulikkontrolenhed.

Yderligere detaljer om EPROM's krav og kompatibilitet kan fås hos John Deere-forhandleren eller en anden serviceudbyder.

RW00482,00003A8 -74-05AUG25-1/1

Oversigt over komponenter

StarFire™-antenne

PC589281 —UN—09AUG23

Hvis redskabet ikke har et AutoTrac Vision-kamera, skal maskine og redskab være udstyret med John Deere Active Implement Guidance™ StarFire 3000- eller StarFire 6000-antennen. Hvis man anvender et kamera, kan redskabets StarFire-antenne tilvælges.

Plow Steer kræver kun en StarFire-antenne installeret på maskinen.

Hvis det er muligt, skal man bruge samme antennemodeller for at få det bedste resultat. Hvis man anvender forskellige modeller, skal StarFire 6000-antennen anvendes på redskabet.

- Begge antenner skal have et RTK-signalniveau, medmindre der anvendes fællessignal.
- Redskabsmodtageren skal monteres mindre end 4,0 m (13.1 ft.) over jorden.
- Redskabsantennen skal være tilsluttet maskinens redskabs-CAN-bus via et ISO-stik.

StarFire-antenne—Fællessignal

BEMÆRK: For at bruge fællessignal skal maskinens og redskabets modtager være samme model. StarFire iTC-antennen kan ikke anvende fællessignal.

Fællessignal bruger maskinens korrektionssignal til at dele signalet med redskabets antenne. Den modtager, der har det højeste korrektionssignal, skal monteres på maskinen, for at det delte signal fungerer.



StarFire 6000-antenne

Fællessignalet sammenkæder og virker automatisk, når de følgende betingelser er til stede:

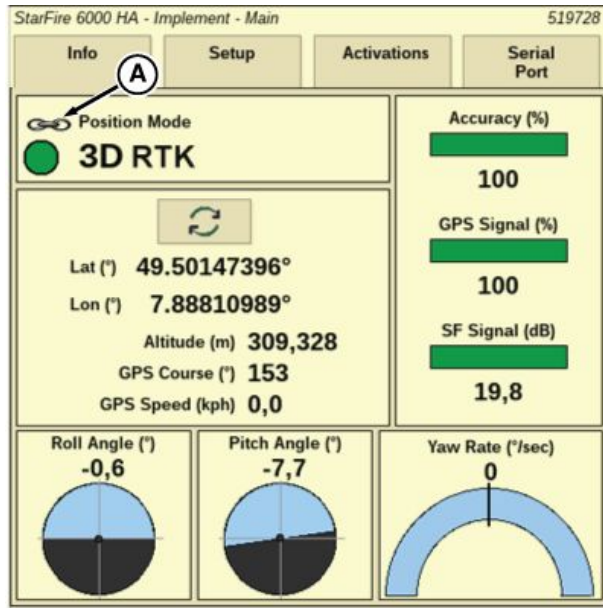
- Maskinen er i bevægelse.

BEMÆRK: John Deere 4240 Universal-skærm og 4100 CommandCenter understøtter ikke fællessignal.

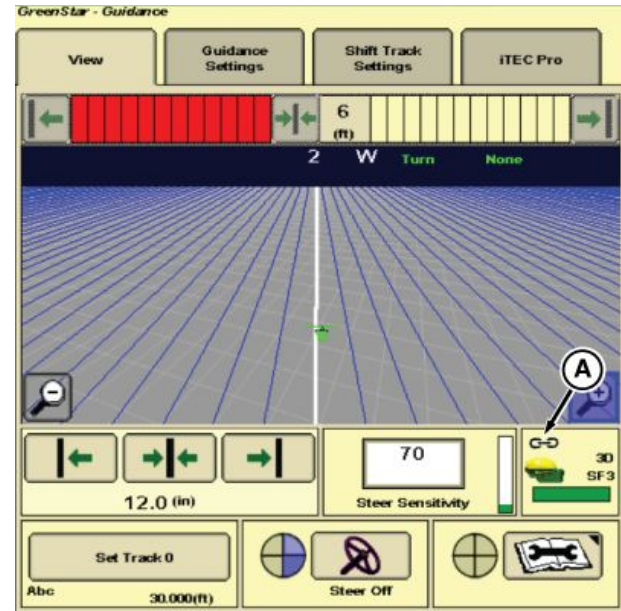
- Der anvendes GreenStar 3-skærm, John Deere 4640 Universal-skærm eller 4600 CommandCenter.
- StarFire 3000- eller StarFire 6000-antennen er monteret på maskine og redskab.
- SF2, SF3 eller RTK aktiveres på maskinens antenne.
- SF1, SF2, SF3 eller RTK aktiveres på redskabets modtager.
- Kun redskabsstyrings- eller redskabsforskydningsfunktionen er valgt.
- For-/bag-værdien for redskabets modtager er indstillet til nul.
- Seneste softwareopdateringer er installeret på skærmen, antennerne og programkontrolenheden.
- iGrade er ikke aktiveret i en profil.

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693385410178 -74-30AUG23-1/2



Sammenkædede antenner



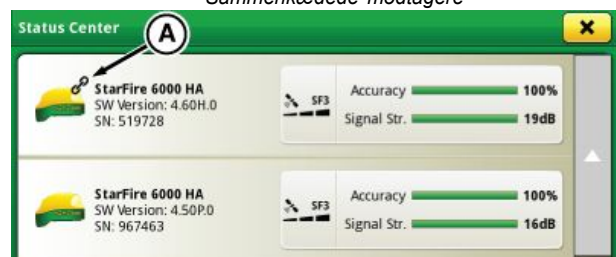
Side med sammenkædet vejledning

Symbolet for sammenkædning (A) vises flere steder, hvis antenner deler signal.

A—Symbol for sammenkædning



Sammenkædede modtagere



Sammenkædede modtagere

zb48j1t,1693385410178 -74-30AUG23-2/2

Skærm

Skærmen er en brugergrænseflade, som føreren kan bruge til at:

- Konfigurere og kalibrere systemets komponenter.
- Overvåge systemets præstation.
- Udføre justeringer på systemet.
- Programmere software.
- Se fejlsøgningskontroller.



GreenStar 3 2630-skærm



John Deere 4640 Universal-skærm

PC589266 —UN—09AUG23

PC589267 —UN—09AUG23

zb48j1t,1693385437447 -74-30AUG23-1/1

Hjulvinkelføler

Til redskabstyringssystemer bruges en hjulvinkelsensor til redskabets tilbagemelding. Der benyttes et potentiometer (A) eller en Hall-effekt-sensor (B) som hjulvinkelsensor.

Når styringscylinderen udstrækkes eller indtrækkes, ændres signalet fra potentiometeret til at genspejle redskabsstyringsmekanismens position. Dette signal er en tilbagemelding til styringssystemet og styringsfølsomhederne og benyttes til at regulere styringsmekanismen.

BEMÆRK: Visse redskabsstyringsenheder har en hjulvinkelsensor indbygget i udstyret.

Hjulvinkelsensoren skal have en 0–5 V analog sensor.

Hjulvinkelsensoren skal være monteret og kalibreret således, at dens bevægelsesomfang er på linje og symmetrisk. Hvis sensoren ikke monteres rigtigt, medfører det dårlig præstation. Bekræft, at den hydrauliske og mekaniske styringsforbindelse er justeret korrekt ifølge producentens specifikationer.

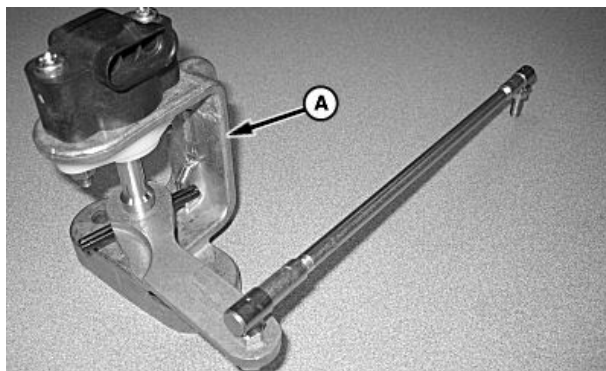
(Jf. styringssystemets betjeningsvejledning for det specifikke styringssystem.)

Forudsætninger ved installation

Den bedste præstation opnås, hvis hjulvinkelsensoren installeres til at få den størst mulige spændingsvidde. Midten bør være lineær og have ens afstand mellem venstre og højre.

A—Potentiometer

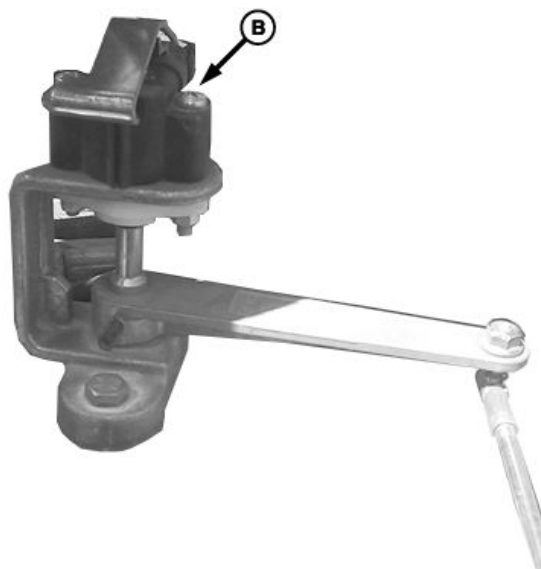
B—Hall-effektføler



Hjulvinkelsensor



Indbygget hjulvinkelsensor



Hall-effekt-sensor

zb48j1t,1693385463215 -74-30AUG23-1/1

PC12344 —UN—19OCT09

PC12188 —UN—14OCT09

PC13565 —UN—03MAY11

Programkontrolenhed

Programkontrolenhed 1100 anskaffer information om styringslinje fra skærmen og maskinens modtager. Information om styringslinje sammenlignes med redskabsmodtagerens placering til at beregne redskabet laterale fejl. Programkontrolenhed 1100 sender de nødvendige kommandoer til enten den eksterne ventil eller til maskinens hydraulikkontrolenhed om at manøvrere redskabsstyringsmekanismen til at følge styringslinjen. Hvis redskabet benytter Redskabsstyring-modus, bruges hjulvinkelsensorens data ligeledes til at spore på styringslinjen.



Programkontrolenhed 1100 med ledningsbunt

RW00482,0000337 -74-12JAN15-1/1

PC20218 —UN—07NOV14

Udligningsventil

Udligningsventilen returnerer hydraulikvæsken, når trykket er til stede på hydraulikforsyningens side af ventilen. Udligningsventilen arbejder sammen med hydrauliksystemets flowindstilling. Når systemets hydraulikflow ændres, skal udligningsventilen justeres.

Der skal bruges en udligningsventil, når maskinens hydrauliksystem ikke regulerer returflowet. En udligningsventil er ikke nødvendig, når der benyttes en ekstern ventil.

Monter og justér en udligningsventil på rette måde for at få optimal og konstant ydelse.

De følgende maskinmodeller benytter CAN-baserede styreventiler (SCV'er), der kræver en udligningsventil, og som skal justeres til optimal ydelse:

- Hjultraktorer, serie 8030 (Serienr. 40001–).
- Larvebåndstraktorer, serie 8030 (Serienr. 905001–).
- Hjultraktorer, serie 9030 (Serienr. 013000–).



Udligningsventil

- Larvebåndstraktorer, serie 9030 (Serienr. 911000–).
- Alle traktorer i serie 7R, 8R, 8RT, 9R og 9RT.

RW00482,0000338 -74-11SEP14-1/1

PC19769 —UN—02JUL14

Ekstern ventil

Den eksterne ventil giver UCC2 Tildelingskontrolleren evnen til at styre maskinens hydraulik. Konstruktion og funktion af John Deeres eksterne ventil varierer på hydrauliksystemer med åbent og lukket center. Brug en ekstern ventil:

- Hvis UCC2 Tildelingskontrolleren ikke kan styre maskinens hydraulik. Denne tilstand forekommer typisk på ældre maskinmodeller eller ikke-John Deere-modeller, der er udstyret med John Deere-styringssystem og et ISO-stik.
- For at bevare maskinens SCV-forbindelser. Den eksterne ventil kan tilsluttes en åben SCV på maskinen, eller den kan bruge redskabsudtag som en kilde til hydraulikkraften fra maskinen.

Eksterne ventilkomponenter

Hydraulisk styreblok (A) fører hydraulikflowet til hydraulikcylindrene for redskabsposition.

Det elektroniske ventilhus (B) modtager kommandoer fra UCC2 Tildelingskontroller, som kommunikerer dem til den hydrauliske styreblok.

⚠ FORSIGTIG: Hold området omkring udstyret ryddet for at undgå alvorlig personskaade.

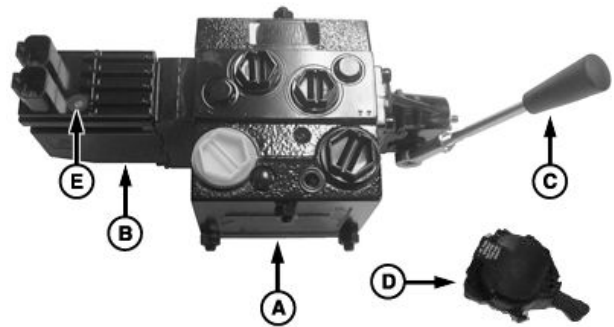
En bevægelse af betjeningshåndtaget for den eksterne ventil (C) kan få redskabet til at flytte sig.

Det eksterne ventilstyregerb styrer hydraulikstyreblokken manuelt.

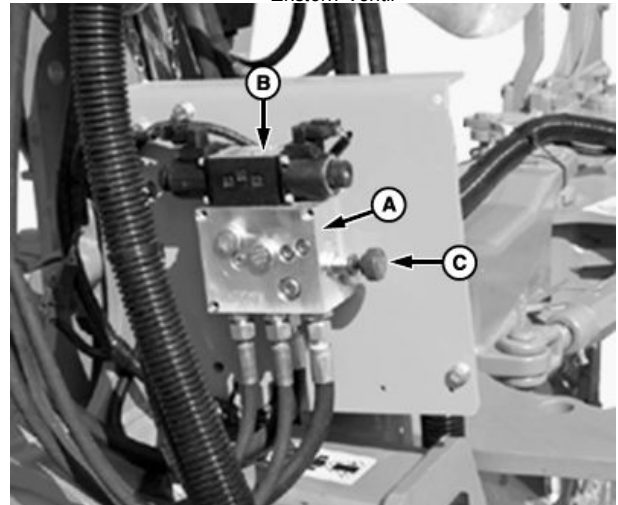
Det fjernmonterede elektroniske SCV-kontrolgerb (D) styrer hydraulikstyreblokken manuelt fra førersædet.

LED-indikatoren (E) leverer systemstatus for det elektroniske ventilhus.

- Grøn – Ventil modtager kommando fra kontrolenheden.
- Orange—Ventil er igangsat. Der modtages ingen kommando fra kontrolenheden.
- Rød—Indikerer et problem.



Ekstern ventil



Ekstern ventil

A—Hydraulisk styreblok
B—Elektronisk ventilhus
C—Betjeningshåndtag til ekstern ventil

D—Fjernmonteret elektronisk SCV-betjeningshåndtag
E—LED-indikator

(Se afsnittet Fejlsøgning).

zb48j1t,1693385491776 -74-30AUG23-1/1

Kontakt til redskabshøjde

John Deere-dele kan tilpasses til flere redskabsdesign.

Hvis du har brug for en højdekontakt, skal du kontakte din John Deere-forhandler eller en anden serviceudbyder.

Yderligere information findes i den tekniske manual fra John Deere.

RW00482,0000876 -74-05AUG25-1/1

AutoTrac Vision-kamera

Et AutoTrac Vision-kamera, der er monteret på redskabet, giver feedback til UCC2-tildelingskontrolleren.



AutoTrac Vision-kamera

zb48j1t,1693385507896 -74-30AUG23-1/1

PC589268 —UN—09AUG23

Enhed

Nedeste drivanordning

VIGTIGT: Undgå at beskadige UCC2 Tildelingskontroller ved at bruge en relæspole (A) med nominal belastning på 1 A eller mindre, eller som ikke overstiger 12 V.

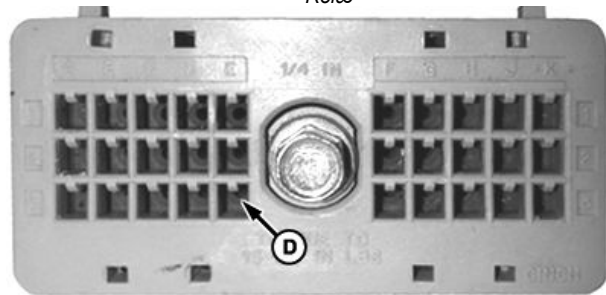
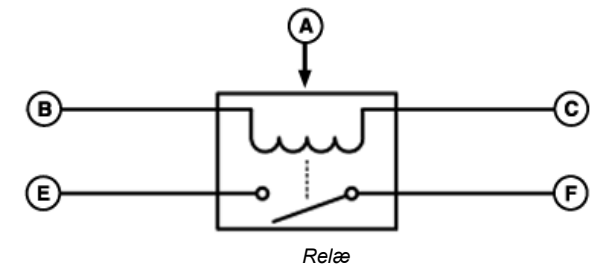
BEMÆRK: Det nødvendige relæ beregnet til nederste drivanordning følger ikke med UCC2 Tildelingskontroller.

Anvendelser, som bruger nederste drivanordning:

- Redskaber udstyret med elektroniske bremsere, der låser og udløser styrehjul under vendinger.
- Redskaber med hydrauliske styresystemer, der benytter elektroniske værdier, som tillader styrecylindere at flyde under vendinger.

Tilslut relæet til en 5-12 V DC lavstrømsforsyning (B) og jord (C) til stift E3 (D) på stikket til UCC-tildelingskontroller.

Stift E3 på nederste drivanordning aktiverer (lukker/jord) og holder, mens AutoTrac er aktiv. Nederste drivanordning deaktiver (åbner), når AutoTrac er inaktiv.



Stift til nederste drivanordning

A—Relæ (1 A eller mindre)
B—Lav strømforsyning
C—Jord

D—E3
E—Høj strømforsyning
F—Elektronisk enhed

zb48j1t,1693513049186 -74-31AUG23-1/1

PC26989 —UN—09APR19

PC26990 —UN—09APR19

Opsætning—Maskine og redskab

Tilslutning af redskab

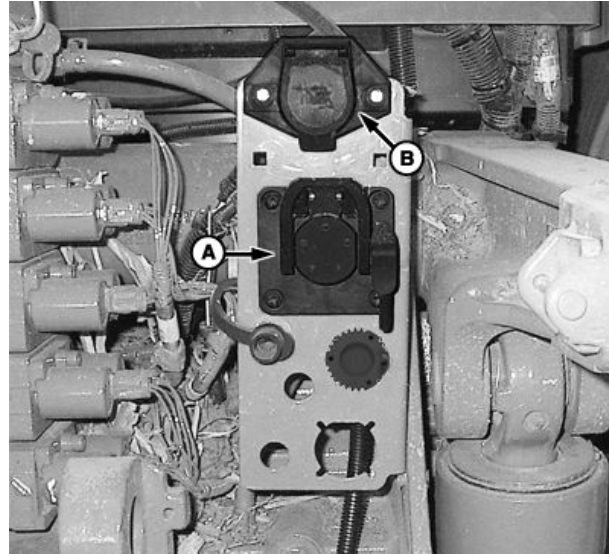
1. Sluk for maskinen, aktivér parkeringsbremsen og tag nøglen ud.

BEMÆRK: Du må ikke tilkoble redskabet, når maskinen er tændt. Hvis redskabet tilkobles, når maskinen er tændt, sker der fejl, så aktiv redskabsstyring ikke fungerer.

2. Tilslut redskabsmodtagerens ledningsnet til ISO 9-polet stik (A).
3. Tilslut redskabets ledningsbundt til konstantstrøm til maskinens konnektor til konstantstrøm.
4. Hvis redskabet er konfigureret med forlygter, skal lygteledningsbundtet sluttes til lygtekonnektoren (B).
5. Slut alle andre redskabsforbindelser i forbindelse med tilkobling af udstyr til traktoren.

BEMÆRK: Hydraulikslangeføring er altafgørende for korrekt drift. Den eksterne ventil har et P stemplet på trykslangeforbindelsen, T for retur eller tankslangeforbindelse, og LS for load sense-slangeforbindelse.

6. Hvis den eksterne ventil bruges, skal trykslangen og returslangen eller tankslangen tilkobles fra ekstern ventil til maskinen. Hvis der bruges kraftomløb til at forsyne den eksterne ventil, skal load sense-slangen tilsluttes.



Traktor set bagfra

A—ISO 9-polet stik

B—Lysstik

(Se maskinens betjeningsvejledning for yderligere information om tilslutning af redskab og redskabshydraulik til maskinen.)

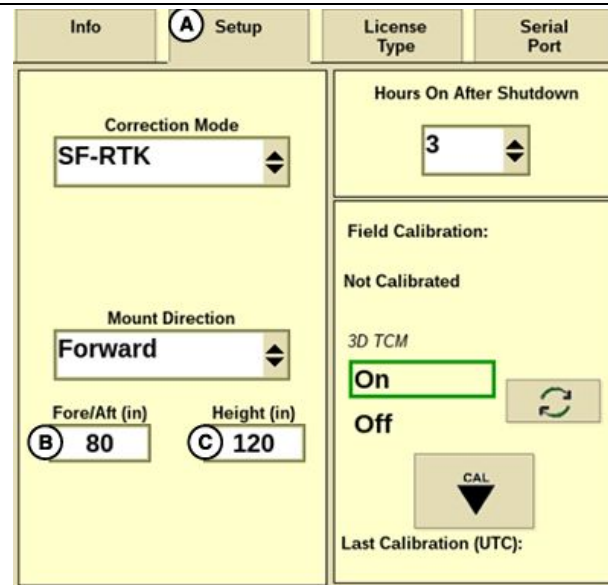
zb48j1t,1693513330291 -74-31AUG23-1/1

Konfiguration af redskabets StarFire-antenne

1. Gå til StarFire-siderne.
2. Vælg opsætningsfanen (A).
3. Indlæs 0 for for/bag (B) på redskabets modtager.
4. Indlæs højde (C) på redskabets modtager. Højden måles fra jorden til midten af kuplen. Sænk redskabet så tæt som muligt til driftsposition, når højden skal måles.

A—Fanen Opsætning
B—Indtastningsfeltet For/bag

C—Indtastningsfeltet Højde



StarFire-opsætnings-skærm

zb48j1t,1693513430746 -74-31AUG23-1/1

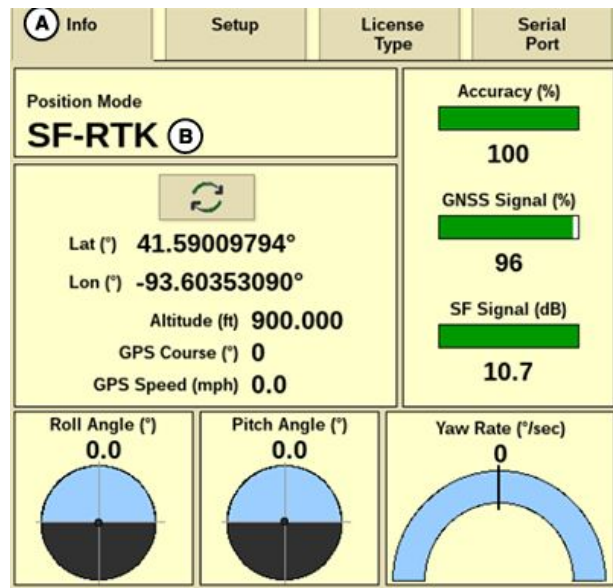
Optimering af terrænkompensationsmodul (TCM)

Optimer TCM-kalibreringen ved at lade inertimålingsenheden (IMU) måle rullevinkel og giringshastighed før udførelse af TCM-kalibreringen.

1. Gå til StarFire-siderne.
2. Vælg fanen Info (A).
3. Kontrollér, at positionstilstanden (B) har etableret SF1-signal eller bedre.

A—Fanen Info

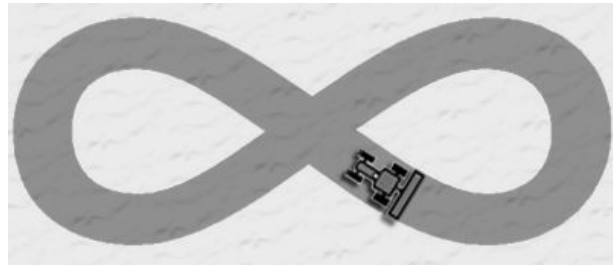
B—Positionsmodus



StarFire-fanen Hoved—Info

zb48j1t,1693513644852 -74-31AUG23-1/2

4. Kør maskinen i TCM-optimeringsmønstret to gange for at starte IMU.
5. Gennemfør TCM-kalibreringen.
(Se Kalibrering af terrænkompensationsmodul [TCM] for at få mere at vide).



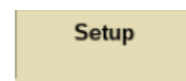
Køremønster til TCM-optimering

zb48j1t,1693513644852 -74-31AUG23-2/2

Kalibrering af terrænkompensationsmodul (TCM)

BEMÆRK: Integrerede StarFire 6000-antenner kalibreres på fabrikken. Hvis der er behov for at udføre en markkalibrering, henvises der til betjeningsvejledningen til StarFire 6000-antennen.

1. Gå til StarFire-siderne.
2. Vælg fanen Opsætning.



Fanen Opsætning

Fortsættes på næste side

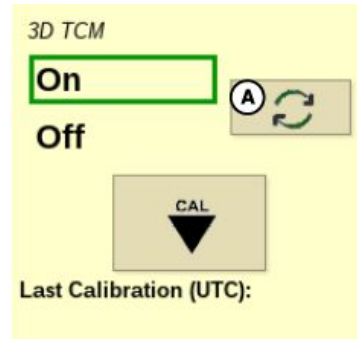
zb48j1t,1693513658356 -74-31AUG23-1/6

Vælg TCM-skiftetasten (A) til at slå TCM TIL og FRA. Når TCM er slået FRA, bliver StarFire-signalet ikke korrigeret for maskinens dynamik eller skrænter. Som standard er TCM slået TIL, når der slukkes/tændes for strømmen.

BEMÆRK: TCM skal være slået TIL for at tilkoble AutoTrac.

TCM skal kalibreres, så modtageren kan afgøre 0° rullevinkel og hældningsvinkel.

Sørg for, at maskinen og redskabet er i god driftstilstand og klar til markarbejde, inden der kalibreres. Maskinen skal have ballast og dækkene skal have de rette tryk. Sænk redskabet så tæt på arbejdspositionen som muligt under kalibreringen.



TCM-skiftetast

A—TCM-skiftetast

zb48j1t,1693513658356 -74-31AUG23-2/6

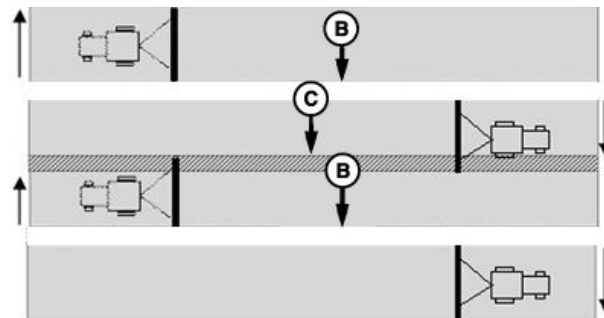
PC29127—UN—26MAY23

Udfør kalibrering af TCM, hver gang modtageren har været fjernet fra maskinen og er genmonteret, eller hvis TCM-vinklen i forhold til maskinen er ændret. Ændringer af TCM-vinklen i forhold til maskinen kan danne en forskydning og se ud som et konstant overspring (B) eller en overlapning (C) i passering-til-passerings drift. Mulige årsager til denne forskydning kan være at StarFire-monteringsbeslaget er en smule forskudt, at maskinens førerhus er en smule forskudt eller at dæktryk er uens fra den ene side til den anden.

Placer maskinen, og kalibrer terrænkompensationsmodul (TCM) for at eliminere forskydning. Kør en passering, vend rundt, og kør tilbage på samme passering i modsat retning. Hvis maskinen ikke følger den samme passering, skal forskydningens afstand måles og indlæses i redskabsforskydningen.

Positionering af maskine og kalibrering af terrænkompensationsmodul (TCM)

1. Parkér maskinen på fast jævn grund, og hold helt stille (førerkabinen må ikke røkke).



Overlapning og overspring

B—Overspring

C—Overlapning

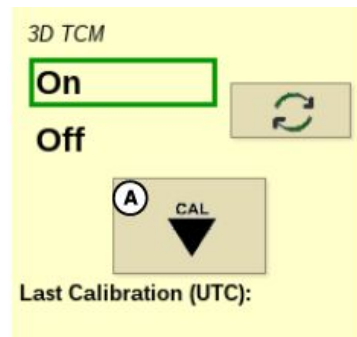
2. Afmærk dækkenes eller sporenes placering på jorden for at observere akslens position.

zb48j1t,1693513658356 -74-31AUG23-3/6

PC19993—UN—03SEP14

3. Vælg funktionstasten Kalibrering (A).

A—Tasten Kalibrering



Trykknappen Kalibrering

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693513658356 -74-31AUG23-4/6

PC29128—UN—26MAY23

4. Vælg bekræft-knappen. Kalibrerings statusbjælke vises, men forsvinder igen bagefter.

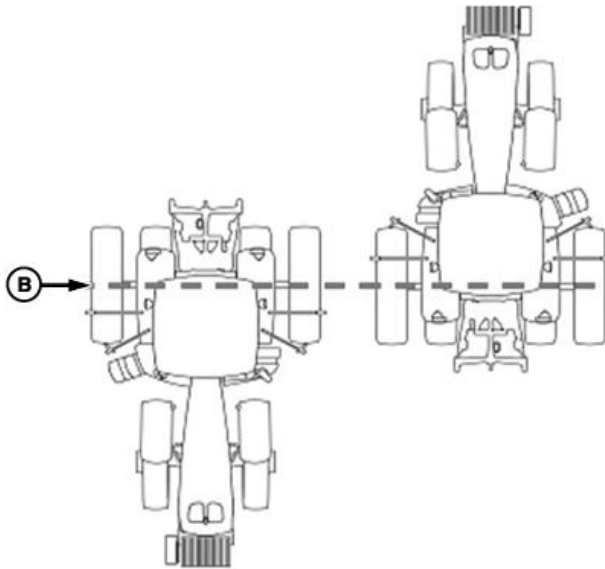
PC29129 —UN—26MAY23



Bekræft-knap

C—Maskinens drejepunkt

zb48j1t,1693513658356 -74-31AUG23-5/6

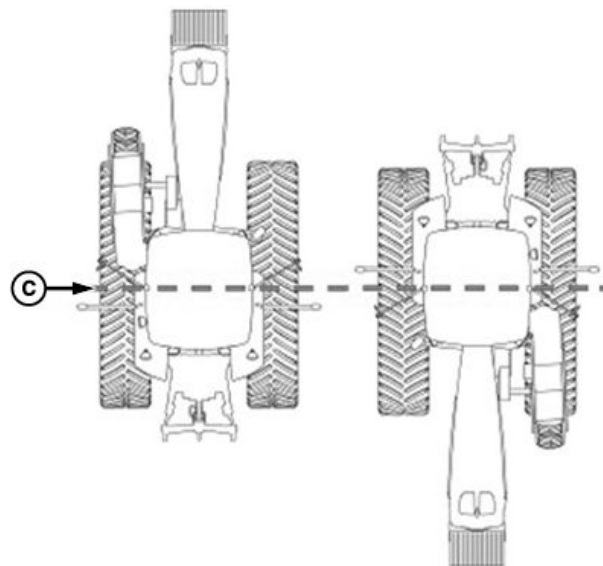


Maskiner med flydende foraksel

PC19995 —UN—03SEP14

B—Bagaksel

5. Drej maskinen 180°, så den vender i modsat retning. Kontrollér, at dækkene står det rigtige sted for fast eller flydende foraksel, og at maskinen er stoppet fuldstændigt (førerhuset må ikke rokke).
- Hvad angår maskiner med flydende foraksel (mekanisk forhjulstræk [MFWD], Independent-Link Suspension [ILS] eller Triple-Link Suspension [TLS]), anbringes hjulene, så bagakslen (B) er samme sted, når topunktskalibreringen udføres.
 - For maskiner med fast aksel-hjul eller larvebånd (larvebåndstraktorer, sprøjtemaskiner i serie 47X0 og 49X0 eller hjultraktorer i serie 9000 og 9020) stilles hjul eller larvebånd således, at maskinens drejepunkt (C) er i samme position, enten den vender den ene eller den anden vej.
6. Vælg bekræft-knappen. Kalibrerings statusbjælke vises og fjernes derefter, når kalibreringen er afsluttet.
7. Vælg tasten Acceptér for at vende tilbage til fanen Opsætning. Kalibrer TCM igen, hvis kalibreringen mislykkedes.



Maskiner med hjul med fast aksel eller bælter

PC19996 —UN—03SEP14

zb48j1t,1693513658356 -74-31AUG23-6/6

Justering af hydraulikudtag (SCV)

⚠ FORSIGTIG: Indstillinger af for store SCV-flowhastigheder kan forårsage pludselige maskinbevægelser, når cylinderen betjenes. For at undgå personskade før knappen SCV aktiveres for at kontrollere den aktuelle flowmængde, skal det sikres, at tilskuere holdes på afstand af maskinen. Fuld ud- eller indkøring af cylinderen bør tage ca. 2 sekunder.

For at vise indikator for automatisk indstilling (A) kræver automatisk hydraulikudtag:

- At UCC2 Tildelingskontroller er installeret.
- At SCV er konfigureret.

Automatisk SCV-kontrol aktiveres, når fjernstyreventilen er placeret i fremadrettet spærreposition. Automatisk funktion kræver en hastighed på 0,1 km/t (0,06 mph) eller mere for automatisk at aktivere redskabets hydraulik.

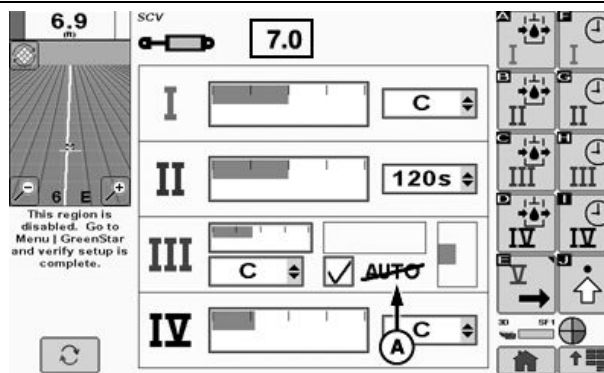
- CommandCenter—AUTO med en streg over indikerer, at automatisk funktion ikke er aktiv. !AUTO! indikerer en fejl, og automatisk funktion fungerer ikke. AUTO indikerer, at automatisk funktion fungerer normalt.
- TouchSet—EC indikerer, at automatisk funktion ikke er aktiv. AC indikerer, at automatisk funktion fungerer normalt.

En SCV-flowindstilling for låsestop kan anvendes til både udkøring og indkøring. At UCC2 Tildelingskontroller automatisk kontrollerer låsestopptiden, når en kontroltype er valgt, og at automatisk indstilling er aktiveret.

Juster låsestopflow under hver betjening.

(Se maskinens betjeningsvejledning for at få mere at vide om fjernstyreventilens kontrolanordninger.)

SCV kan anvendes til at observere flowhastigheden, mens den er i justeringstilstand.



GreenStar 3 CommandCenter



TouchSet-skærm

A—Indikator for automatisk funktion

SCV flowoutput (omtrentlig)		
SCV-flowindstillinger	Flow	
	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

Fjernstyreventilens flow-output

^a 0,1 = Minimal flowindstilling

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693513668856 -74-31AUG23-1/5

PC22224 —UN—26FEB16

PC22225 —UN—26FEB16

GreenStar 3 CommandCenter

PC589248 —UN—09AUG23

1. Vælg CommandARM-menu-knappen.
2. Vælg SCV-tasten.
3. Vælg funktionstasten Avancerede indstillinger.



CommandARM-menu-knap > SCV-tast > Tasten Avancerende indstillinger

zb48j1t,1693513668856 -74-31AUG23-2/5

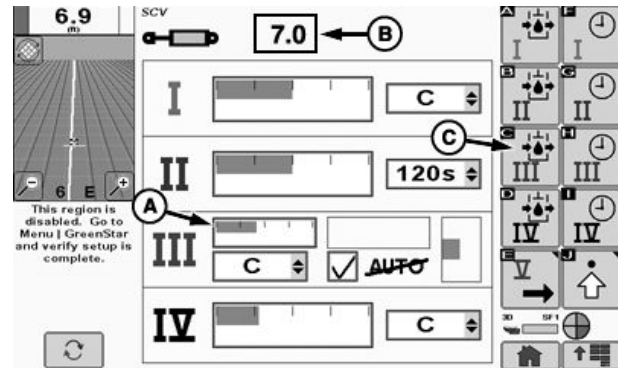
BEMÆRK: Søjlediagrammet (A) gengiver låsestopflow (B).

4. Vælg funktionstasten Udtrækningsindstilling (C) for den SCV, der anvendes, for at navigere til søjlediagrammet for spærreflow. Vælg bekræft-knappen for at fremhæve. Drej fingerhjulet for at justere flowet, og vælg dernæst bekræft-knappen.

A—Søjlediagram for låsestopflow

B—Værdifelt for låsestopflow

C—Tasten Udkøringsindstilling

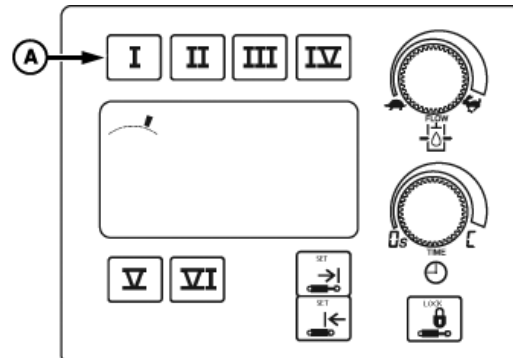


Startside for fjernstyreventil

zb48jt,1693513668856 -74-31AUG23-3/5

TouchSet-skærm

A—Valgknapper for SCV



Justering af hydraulikudtagets flowhastighed

zb48jt,1693513668856 -74-31AUG23-4/5

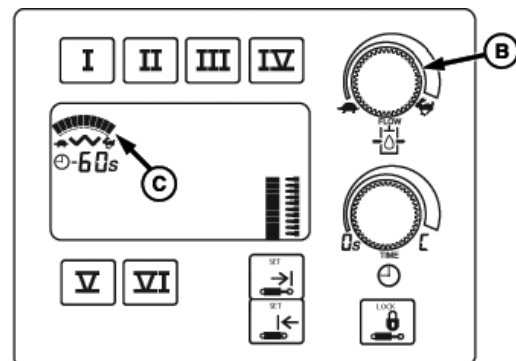
1. Vælg tasten (A) for den SCV, der anvendes. Skærm under fjernstyreventilens valgknap viser tidligere flowhastighed.

BEMÆRK: I det operatøren drejer flowjusteringsknappen (B), øges eller sænkes antallet af linjesegmenter, efterhånden som flowet ændres.

2. Drej flowjusteringsknappen med uret for at øge flowet eller mod uret for at reducere flowet. Flowindstillingen vises på søjlediagrammet (C), når der foretages justeringer.

B—Flowjusteringsknap

C—Søjlediagram



Skærmpanel

zb48j1t.1693513668856 -74-31AUG23-5/5

Justering af dobbelt udligningsventil

BEMÆRK: Flowmængder mellem 11-30 l/min (3-8 gpm) anbefales.

Gennemfør en kalibreringstest af SCV-tærskel, hvis hydraulikkens flowmængde justeres.

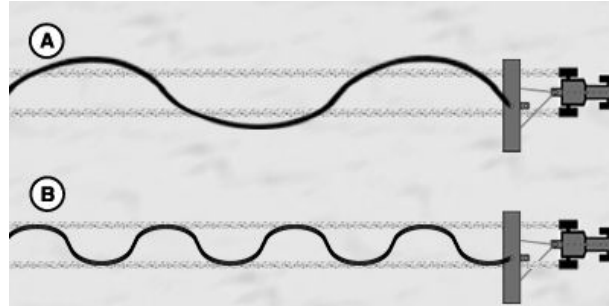
En udligningsventil styrer en belastning i bevægelse og forhindrer, at belastningen løber løbsk. Styling af belastningen tillader en jævn overgang ved redskabsbevægelse. Indstillinger for dobbelte udligningsventiler afhænger af typerne af hydrauliske cylindere og konfiguration.

Drej ventilpatronen med uret for at øge trykket.

Drej ventilpatronen mod uret for at mindske trykket.

Betjen systemet, og overvåg jordtilstanden. Hvis der opstår S-kørsel i forbindelse med redskab, skal trykket i udligningsventilen reguleres.

- Hvis der forekommer langsom S-kørsel (A) i forbindelse med redskabet, er trykket for højt. Drej ventilpatronen mod uret for at mindske trykket.



S-kørsel i forbindelse med redskab

A—Langsom S-kørsel

B—Aggressiv S-kørsel

- Hvis der forekommer aggressiv S-kørsel (B) i forbindelse med redskabet, er trykket for lavt. Drej ventilpatronen med uret for at øge trykket.

PC23480 —UN—09DEC16

AE77568,0000297 -74-05JAN17-1/1

Opsætning—UCC2-tildelingskontroller

Oversigt over opsætningsguide

PC29130 —UN—26MAY23

Opsætningsguiden i denne manual er en generel oversigt for John Deere Active Implement Guidance™ og Plow Steer. UCC2-tildelingskontrolleren kan styre flere funktioner ad gangen. Eksempelvis kan John Deere Active Implement Guidance™ og iGrade bruges til forskellige redskaber. iGrade med John Deere Active Implement Guidance™ kan bruges på plantningsredskaber til at vedligeholde furehældninger. Denne metode afhjælper afløbet i furen, mens det øverste jordlag til beplantning holdes intakt.

(Se Betjeningsvejledningen til iGrade og Kørt afstand for yderligere oplysninger).

Der findes flere programfunktioner ved valg og opsætning af mere end én funktion.

Opsætningsguiden fører maskinføreren igennem en række trin afhængigt af de valgte alternativer. Vælg tasterne Forrige side og Næste side for at gå igennem opsætningsguiden.



Tasterne Forrige side og Næste side

zb48j1t,1693513782299 -74-31AUG23-1/4

Ud over denne betjeningsvejledning kan maskinføreren vælge funktionstasten Hjælp for at få mere at vide om et trin.

Start opsætningsguiden:

1. Gå til programkontrolenhedens sider.

PC29131 —UN—26MAY23



Funktionstasten Hjælp

zb48j1t,1693513782299 -74-31AUG23-2/4

2. Vælg funktionstasten til opsætning af kontrolenhed.

PC29132 —UN—26MAY23



Tast til opsætning af styreenhed

zb48j1t,1693513782299 -74-31AUG23-3/4

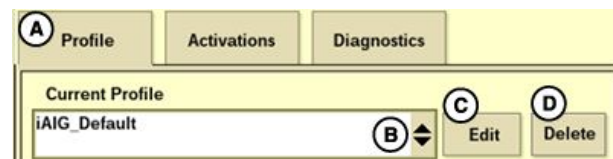
3. Vælg fanen Profil (A).
4. Vælg en profil fra rullemenuen Aktuel profil (B).
 - Vælg en Tilføj ny profil på listen i den aktuelle profilmenu (B).
 - Vælg en eksisterende profil at redigere.

BEMÆRK: Når en profil er sat op, udfyldes flere elementer på fanen Profil. Hvert element gør det muligt at ændre enkelte indstillinger uden at gå igennem opsætningsguiden.

5. Vælg Rediger-tasten (C).

BEMÆRK: Slet-tasten (D) vises kun, hvis der vælges en eksisterende profil.

PC29133 —UN—26MAY23



Fanen Profil

A—Fanen Profil
B—Rullemenuen Aktuel profil
C—Rediger-tast
D—Slet-tast

6. Vælg de funktioner, der er nødvendige til opgaven.

zb48j1t,1693513782299 -74-31AUG23-4/4

GPS-forskydninger

4. gen. displays har en valgfri "Importér automatisk dimensioner fra udstyrskontrol, hvis tilgængelig". tjekmærke (A). Når dette er afkrydset og dimensioner er importeret, så udfyldes forskydningens indtastningsfelter, og de bliver grå.

BEMÆRK: Sørg for, at de forskydningsværdier, der indtastes i tildelingskontroller, StarFire-antennen og redskabopsætningsprogrammerne, passer sammen.

For John Deere Active Implement Guidance™ vælg tasten Indstilling af styreenhed, derefter fanen Profil og derefter Rediger-tasten GPS-forskydning.

- Se Forskydninger af maskinens GPS-modtager og Forskydninger af redskabets GPS-modtager.

For Plow Steer vælg opsætningstasten Indstilling af Plow Steer, derefter fanen Opsætning og derefter Rediger-tasten Udstyrsforskydninger.

- Hvis der kun er monteret en GPS-modtager på maskinen, henvises der til Udstyrsforskydninger og Forskydninger af maskinens GPS-modtager.
- Hvis både maskinens og redskabets GPS-modtagere er monteret, og redskabets modtager er valgt til breddekontrol, henvises til Forskydninger af maskinens GPS-modtager og Forskydninger af redskabets GPS-modtager.
(Ved valg af redskabets GPS-modtager henvises til Breddekontrol – Plovstyring).

GPS-forskydninger

A—Tjekmærke til automatisk import af dimensioner fra Udstyrskontrol, hvis tilgængelig.

Udstyrsforskydninger

zb48j1t,1693513794137 -74-31AUG23-1/4

1. Indtast forskydningen af GPS-forbindelse i indtastningsfeltet (A).
2. Indtast arbejds punktet i indtastningsfeltet (B).
3. Vælg Rediger-tasten (C).

Forskydninger af maskinens GPS-modtager

A—Indtastningsfeltet
Forskydning af
GPS-forbindelse
B—Indtastningsfeltet
Arbejds punkt

C—Rediger-tast

Udstyrsforskydninger

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693513794137 -74-31AUG23-2/4

1. Indtast den laterale forskydning i indtastningsfeltet (A).
2. Indtast højden i indtastningsfeltet (B).

Forskydninger for redskabets GPS-modtager

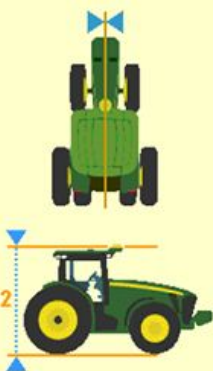
A—Indtastningsfeltet
Sideforskydning

B—Indtastningsfeltet Højde

Machine GPS Receiver Offsets

Serial Number: 12345

Machine Dimensions



GPS Offsets

Lateral Offset:

1 (A) Center (in)

Height:

2 (B) (in)

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

 Return

Forskydninger af maskinens GPS-modtager

zb48j1t,1693513794137 -74-31AUG23-3/4

PC29135—UN—26MAY23

1. Indtast den laterale forskydning i indtastningsfeltet (A).

BEMÆRK: Inline-forskydningen er den horisontale afstand mellem det sted, hvor produktet doseres, og modtageren. En positiv værdi er tættere på traktoren, og en negativ værdi er længere væk fra traktoren.

2. Indtast in-line-forskydningen i indtastningsfeltet (B).
3. Indtast højden i indtastningsfeltet (C).

A—Indtastningsfeltet
Sideforskydning
B—Indtastningsfeltet
Linjeforskydning

C—Indtastningsfeltet Højde

Implement GPS Receiver Offsets

Implement 1 GPS

Serial Number: 12346

GPS Offsets

Lateral Offset:

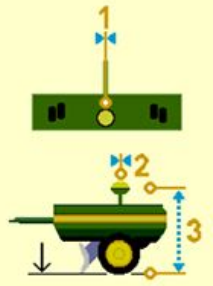
1 (A) Center (in)

Inline Offset:

2 (B) (in)

Height:

3 (C) (in)



 Return

Forskydninger for redskabets GPS-modtager

zb48j1t,1693513794137 -74-31AUG23-4/4

PC29136—UN—26MAY23

Serieporte

Vælg styreenhedens genvejstast Opsætning > fanen Profil > tasten Rediger serieporte > tasten Rediger serieport 1 eller 2.

1. Vælg transmissionshastigheden i rullemenuen (A).
2. Vælg den enhed, der bruger serieporten, i rullemenuen (B).
3. Markér afkrydsningsfeltet National Marine Electronics Association (NMEA)-meddelelser (C).
 - a. Vælg NMEA-meddelelsestype i rullemenuen (D).
 - GGA
 - GGA, GSA
 - GGA, GSA, VTG
 - GGA, GSA, RMC
 - NMEA Alle
 - b. Vælg NMEA-hastigheden i rullemenuen (E).

A—Rullemenuen Transmissionshastighed
B—Rullemenuen Brugt af
C—Tjekmærket Aktivér NMEA

D—Rullemenuen NMEA-meddelelsestype
E—Rullemenuen NMEA-hastighed

Serieport 1

PC29137—UN—26MAY23

zb48j1t,1693513956052 -74-31AUG23-1/1

Siden Opsæt kørsel

Når der er opsat en Programkontrolenhed-profil, kan der konfigureres en køreside til visning af Programkontrolenhedens oplysninger og funktioner.

Brug programmet Layoutstyring til at opsætte køreside, og vælg et programkontrolenhedsmodul.

(Jf. skærmens betjeningsvejledning om opsætning af køresider).

RW00482,00007A2 -74-24JUN19-1/1

Opsætning - aktiv redskabsstyring

Styrekontrol – Aktiv redskabsstyring

Vælg funktionstasten Active Implement Guidance, fanen Opsætning og tasten Rediger styrekontrol.

Rullemenuerne (A-C) udfyldes automatisk baseret på registrering af CAN- og hardwaresignal. Sørg for, at tildelingskontrolleren er forbundet til CAN-bussen, og at alle ind- og udgangssignaler er forbundet, før enheden konfigureres. Styringsfeedbackføleren fylder automatisk ud, når der registreres en spænding mellem 0,1-4,9 V på analog pin 1 eller 2.

1. Sørg for, at valget af ventil er korrekt.
2. Sørg for, at styringsfeedbackføleren er korrekt.
3. Sørg for, at valget af interface er korrekt.
 - Udvendig SCV-kontakt og indvendig SCV-kontakt
 - Kompatibel med 60-serien og ældre, der ikke er fra John Deere, 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10, 7X20 og 7X30 traktorer med små stel.
 - John Deere ældre modeller
 - Kompatibel med 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10 og 9X20 traktorer.
 - Bruger kun SCV 1 eller 3.
 - Kræver, at ledningsnettet til UCC2-tildelingskontrolleren er forbundet til brotilslutningen bag på traktorens førerhus.
 - John Deere mærket SCV
 - Kompatibel med 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R Final Tier 4 (FT4), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT og 9RX traktorer.
 - En hvilken som helst SCV kan bruges.
 - Tilslut ikke ledningsnettet til UCC2-tildelingskontrolleren til brotilslutningen bag på traktorens førerhus.
 - Hvis en SCV er tilknyttet et joystick, kan den ikke styres via JD Prop-styring.
 - ISO SCV
 - Kompatibel med 6R, 6M (når udstyret med ekstraudstyret elektriske SCV'er), 7R, 8R, 8RT, 8RX 9R, 9RT og 9RX traktorer.
 - En hvilken som helst SCV kan bruges.
 - Tilslut ikke ledningsnettet til UCC2-tildelingskontrolleren til brotilslutningen bag på traktorens førerhus.

Styrekontrol

- A—Rullemenuen Valg af ventil
B—Rullemenuen Styringsfeedbackføler
C—Rullemenuen Grænseflade
D—Tjekmærket Sideskiftstyring
E—Tasten Automatisk kalibrering
F—Tasten Manuel kalibrering

- JD Smart-redskabsventil
 - Hvis grænsefladen JD Smart-redskabsventil anvendes, vil ventilvalget og styringsfeedbackføleren automatisk blive gråtonet. Når grænsefladen JD Smart-redskabsventil vælges, udfyldes ventilvalget og styringsfeedbackføleren automatisk.
4. Markér tjekmærket Sideskiftstyring (D) for at aktivere en sideskiftmekanisme.
 5. Vælg Automatisk kalibrering-tasten (E) eller Manuel kalibrering-tasten (F), og afslut styrekalibreringen.
(Jf. Kalibrering af styring for at læse mere om de automatiske og manuelle kalibreringer).

zb48j1t,1693514044885 -74-31AUG23-1/1

PC29138—JUN—20MAY23

Kalibrering af styring – Aktiv redskabsstyring

⚠ FORSIGTIG: Hold området omkring udstyret ryddet for at undgå alvorlig personskade. Denne procedure gør det nødvendigt at køre maskinen fremad. Redskabet bevæger sig under kalibreringen. Læs og overhold Betjening af redskabsautomatiseringssystemer på sikker vis i afsnittet Sikkerhed, inden kalibreringen udføres.

BEMÆRK: Grænseværdier er unikke for hver SCV pga. de normale produktionstolerancer. Finjustering af grænseværdien til den laveste værdi, der danner en følerspænding, ændrer resultaterne i den optimale præstation. Feedbackføleren skal have en forskel på mindst 1 V mellem de maksimale venstre og højre positioner.

Styrekalibreringer bruges til at kalibrere UCC2 Tildelingskontroller for at afgøre det laveste hydraulikstyreenhedssignal, der skal bruges fra den hydrauliske styreenhed, inden styringsmekanismen bevæger sig. Uden kalibrering af styringen kan styringsmekanismen styre hurtigere i én retning, understyre, overstyre eller ikke yde som forventet på grund af hydraulikbegrænsninger. Disse problemer gør det besværligt for styreenheden at opretholde en afspøringsfejl på nul.

BEMÆRK: Det er vigtigt, at hjulvinkelføleren bevæger sig samtidigt med hydraulikcylinderen og derved danner bevægelse i styringsmekanismen.

Kalibrer, hvis:

- Der oprettes en ny profil.
- Både ind- og udkøringsværdierne er sat til 5 eller 250 (fabriksstandardværdier).
- Værdierne kopieres fra en anden maskine.
- Hydraulikslangeføringen veksler mellem SCV'erne.
- Hydraulikkomponentreparationer foretages på maskine eller redskab.
- Udligningsventilen justeres.
- Hydraulikkens flowmængde justeres.

BEMÆRK: Sørg for, at hydraulikolien er ved driftstemperatur, inden kalibreringen udføres.

Rækkefølge for handlinger til finjustering af aktiv redskabsstyring

1. Udfør automatisk kalibrering af styresystem. Hvis automatisk kalibrering af styresystem mislykkes, skal du fortsætte til manuel kalibrering af styresystem.
2. Sørg for, at spændingerne er på det korrekte sted, og at grænseværdierne er korrekte.
3. Kontrollér positionskommando for hjulvinkelføler (WAS).

BEMÆRK: Hvis nogen af ovenstående elementer er forkerte, vil intet fungere korrekt.

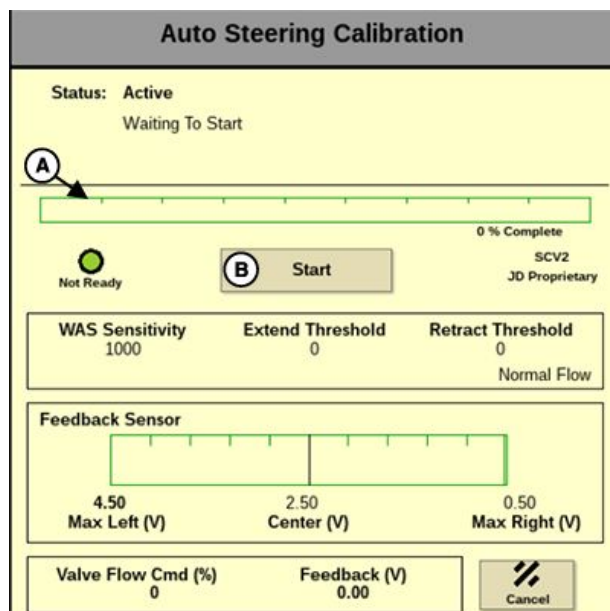
4. Fortsæt til Tracking og akkumulerede følsomheder afhængigt af maskinens adfærd. Hvis maskinen f.eks. når linjen og overskrider den, skal trackingfølsomheden justeres på passende vis (reducer værdien). Hvis den akkumulerede følsomhed er for høj, påvirker det din trackingfølsomhed.

Kalibrering af automatisk styring

Vælg funktionstasten Aktiv redskabsstyring > fanen Kalibreringer > tasten Automatisk kalibrering.

Automatisk kalibrering er en vejledt kalibrering, der leder maskinføreren igennem kalibreringsprocessen for at bestemme ventilgrænsen, hydraulikslangens polaritet og hjulvinklens følsomhed. Automatisk kalibrering kan bruges til de fleste redskabsstyringsmekanismer. Statusbjælken (A) viser styringskalibreringens forløb.

1. Sæt den valgte SCV i auto-tilstand.
2. Kør maskinen fremad, hurtigere end 0,7 km/t (0,45 mph), og tilkobl AutoTrac.
(Se maskinens betjeningsvejledning for hastighedskrav til SCV).
3. Vælg Start-tasten (B).



PC29145 —UN—26MAY23

Kalibrering af automatisk styring

A—Statusbjælke

B—Tasten Start

zb48j1t,1693514109289 -74-07AUG25-2/9

4. Flyt styreaktuatoren manuelt til midterpositionen, og vælg derefter Sæt midter-tasten.

PC29143 —UN—26MAY23

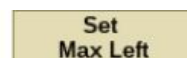


Tasten Indstil midten

zb48j1t,1693514109289 -74-07AUG25-3/9

5. Flyt styreaktuatoren manuelt til længst til venstre, og vælg derefter Sæt maks. venstre-tasten.

PC29142 —UN—26MAY23

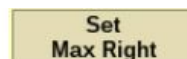


Tasten Indstil maks. venstre

zb48j1t,1693514109289 -74-07AUG25-4/9

6. Flyt styreaktuatoren manuelt til længst til højre, og vælg derefter Sæt maks. højre-tasten.
7. Fortsæt kørslen fremad, og lad styrekalibreringen blive gennemført. Hvis den automatiske kalibrering mislykkes, skal kalibreringen udføres manuelt.

PC29144 —UN—26MAY23



Tasten Indstil maks. højre

Manuel styringskalibrering

Når der udføres en manuel styringskalibrering, skal følsomhederne for tracking, akkumuleret og hjulvinkelføler (WAS) indstilles manuelt. (Se afsnittet Styringsfølsomhed – Aktiv redskabsstyring for yderligere oplysninger om, hvordan disse følsomheder justeres).

Vælg funktionstasten Aktiv redskabsstyring > fanen Kalibreringer > tasten Manuel kalibrering.

1. Sæt den valgte SCV i auto-tilstand.
2. Sæt SCV i udstrakt spærreposition, ikke flydning.
3. Kør maskinen fremad, hurtigere end 0,7 km/t (0,45 mph). AutoTrac må ikke tilkobles.

(Se maskinens betjeningsvejledning for hastighedskrav til SCV).

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693514109289 -74-07AUG25-5/9

4. Flyt styreaktuatoren manuelt til midterpositionen, og vælg derefter testen Indstil midten (A).

BEMÆRK: Visse redskaber kan have brug for, at føleren køres helt ud for at øge omfanget af forlænget bevægelse.

5. Vælg Indkøringstest-tasten (B).

BEMÆRK: Retningerne venstre og højre er baseret på, at maskinføreren sidder fremad i førerhuset. Hvis redskabet bevæger sig i den modsatte retning af forventet, markeres afkrydsningsfeltet Vend output (C).

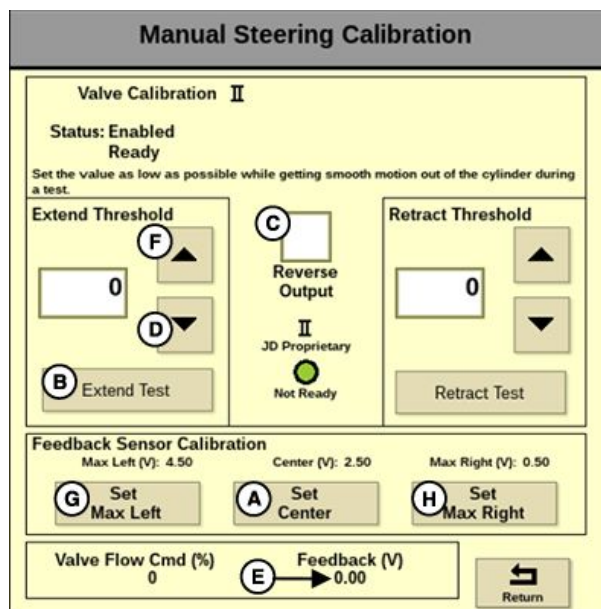
6. Vælg knappen Reduktion (D), indtil er ikke sker ændringer i feedbackspændingen (E).

7. Vælg knappen Forøgelse (F), indtil følerspændingen ændres så langsomt som muligt, mens den fortsatte bevægelse fastholdes.

BEMÆRK: Hvis du vil foretage finere justeringer ud over de 10 trin, skal du klikke på nummerfeltet og indtaste værdierne manuelt. Dette sikrer, at cylindrene fungerer så jævnt som muligt.

BEMÆRK: Hvis redskabsstyringscylinderen når maksimum- eller minimumslaget under testen, skal cylinderen flyttes.

8. Kør styrecylinderen helt ud, og vælg den tilhørende maksimumposition. Ved fuldkommen udkøring til venstre vælges Indstil maks. venstre (G), mens der



Manuel styringskalibrering

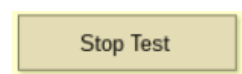
- | | |
|------------------------------|--------------------------------|
| A—Tasten Indstil midten | E—Feedbackspænding |
| B—Tasten Udkøringstest | F—Forøgelse-tast |
| C—Tjekmærket Reversér udgang | G—Tasten Indstil maks. venstre |
| D—Reduktion-tast | H—Tasten Indstil maks. højre |

ved fuldkommen udkøring til højre vælges Indstil maks. højre (H).

zb48j1t,1693514109289 -74-07AUG25-6/9

9. Vælg tasten Stop test.

PC29141 —UN—26MAY23



Stop test-tasten

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693514109289 -74-07AUG25-7/9

10. Vælg tasten Udkøringstest (A).
11. Vælg knappen Reduktion (B), indtil er ikke sker ændringer i feedbackspændingen (C).
12. Vælg knappen Forøgelse (D), indtil følerspændingen ændres så langsomt som muligt, mens den fortsatte bevægelse fastholdes.

BEMÆRK: Hvis du vil foretage finere justeringer ud over de 10 trin, skal du klikke på nummerfeltet og indtaste værdierne manuelt. Dette sikrer, at cylindrene fungerer så jævnt som muligt.

BEMÆRK: Hvis redskabsstyringscylinderen når maksimum- eller minimumslaget under testen, skal cylinderen flyttes.

13. Kør styrecylinderen helt ind, og vælg den tilhørende maksimumposition. Ved fuld indkøring til venstre vælges Indstil maks. venstre (E), mens der ved fuld indkøring til højre vælges Indstil maks. højre (F).

A—Tasten Indkøringstest
B—Reduktion-tast
C—Feedbackspænding

D—Forøgelse-tast
E—Tasten Indstil maks. venstre
F—Tasten Indstil maks. højre

Manual Steering Calibration

Valve Calibration II

Status: Enabled
Ready

Set the value as low as possible while getting smooth motion out of the cylinder during a test.

Extend Threshold

0

Extend Test

Reverse Output

II
JD Proprietary

Not Ready

Retract Threshold

0

Retract Test

Feedback Sensor Calibration

Max Left (V): 4.50 Center (V): 2.50 Max Right (V): 0.50

E Set Max Left Set Center F Set Max Right

Valve Flow Cmd (%) Feedback (V)

0 C → 0.00

Return

Manuel styringskalibrering

PC29140 —UN—06JUN23

zb48j1t,1693514109289 -74-07AUG25-8/9

14. Vælg tasten Stop test.

PC29141 —UN—26MAY23



Stop test-tasten

zb48j1t,1693514109289 -74-07AUG25-9/9

Styringsfølsomhed—John Deere Active Implement Guidance™

Vælg funktionstasten Aktiv redskabsstyring > fanen Kalibreringer > tasten Styringsfølsomhed.

Vælg tasten Forøgelse (A) eller Reduktion (B) for at justere indstillingerne af styringsfølsomhed. Bekræft, at justeringerne mindsker fejlene ved hver passering. Se fejl ved at vælge skifteknappen (C) for at skifte mellem Redskabstrackingfejl (D) eller 95 % ydelsesregulering (E). Jo lavere fejlrate, desto bedre ydelse. Brug funktionstasten Næste side (F) og Forrige side (G) for at navigere mellem sider.

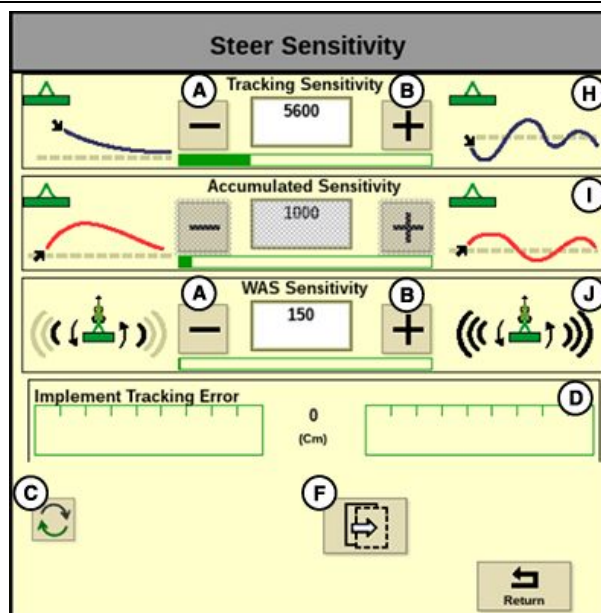
Trackingfølsomhed (H) – Trackingfølsomheden angiver, hvor hurtigt maskinen når linjen. Hvis den ikke når linjen hurtigt nok, skal værdien øges. Påvirker både anskaffelse og tracking. Det er en gradvis forstærkning, så mængden for den anmodede aktuatorposition for en given sideforskydningsfejl er direkte proportional. Hvis fx værdien for tracking-følsomhed er 100 og en sideforskydningsfejl på 25 cm (10 in), så har systemet rådighed over 10 % af aktuatorpositionen. Hvis værdien øges til 1000, har det rådighed over 100 % af aktuatorpositionen. Dette er den forstærkning, der generelt har indflydelse på, hvor aggressivt redskabet retter op på en sideforskydning.

Akkumuleret følsomhed (I) — Påvirker linjeanskaffelsesydelsen og linjeydeevnen. Afgør, hvor hurtigt systemet reagerer på fejl under afsporing, på bakker og skråninger. Når indstillingen øges, øges reaktionshastigheden under afsporingstilstande. Den akkumulerede følsomhed er ca. 10-15 % af trackingfølsomheden. Akkumuleret følsomhed er deaktiveret, når sideskift er valgt.

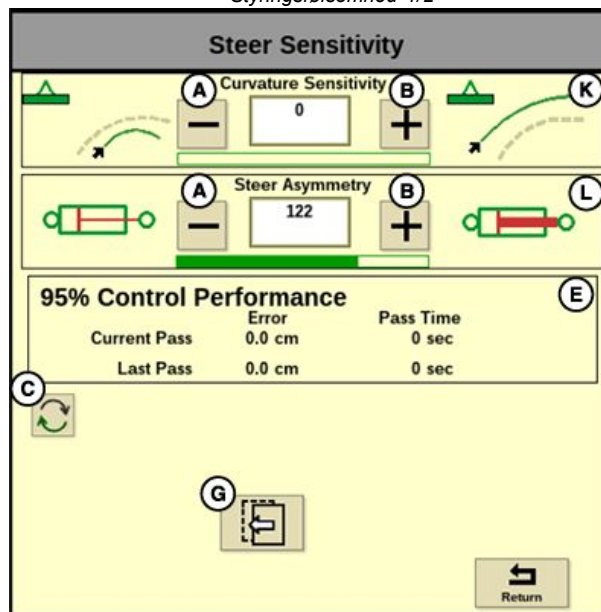
Hjulvinkelfølerens (WAS) følsomhed (J)—Påvirker mængden af flow til rådighed for en given aktuatorpositionsfejl. Juster værdien ved hjælp af en trintest. Fintun WAS-følsomheden indtil aktuatoren styrer aggressivt med lavt overskred og ingen udsving i uændret tilstand. Små cylindre har en lavere værdi, mens store cylindre har en højere værdi. Gå videre til Fejlsøgningskontroller for at afgrænse hjulvinkelfølerens følsomhed.

Positionskommando: Begynd med denne kommando. Når den er udført, vil den lede maskinen til en bestemt position. For at justere følsomheden for hjulvinkelføleren skal du vælge en position og lade maskinen bevæge sig hen til den. Derefter skal du ændre følsomheden, indtil du opnår den ønskede hastighed med minimal overskridelse. Det anbefales at starte med trin på 25. Maskinen skal være i bevægelse under denne kontrol. Se Positionskommando – Aktiv redskabsstyring i afsnittet Fejlsøgning for yderligere oplysninger.

Flowkommando: Denne test kontrollerer, om der kan opnås en bestemt flowprocent, og afgør, om den kan bevæge sig i den angivne retning enten til højre eller



Styringsfølsomhed 1/2



Styringsfølsomhed 2/2

- A—Reduktion-tast
- B—Forøgelse-tast
- C—On/off-knap
- D—Redskabstrackingfejl
- E—95 % ydelsesregulering
- F—Knappen Næste side

- G—Tasten Forrige side
- H—Sporfølsomhed
- I—Akkumuleret følsomhed
- J—WAS-følsomhed
- K—Kurvaturfølsomhed
- L—Styringsasymmetri

venstre ved en angivet hastighed. Hvis du har mistanke om, at dit hydraulikudtag (SCV) ikke fungerer ved fuld kapacitet, anbefales det at udføre denne test først. Se Flowkommando – Aktiv redskabsstyring i afsnittet Fejlsøgning for yderligere oplysninger.

Frekvensscanning: Det er der sjældent brug for. Den angiver, at den vil svinge frem og tilbage med en specificeret frekvens. Se Frekvens for gåsefodsskær – Aktiv redskabsstyring i afsnittet Fejlsøgning for yderligere oplysninger.

Trinvis reaktion: Det er der sjældent brug for. Det omfatter trinvis stigninger i flowkommandoerne. Se Trinrespons – Aktiv redskabsstyring i afsnittet Fejlsøgning for yderligere oplysninger.

BEMÆRK: Kør systemet helt, når du er tilfreds med svaret. Hvis de ønskede resultater ikke opnås, skal du gå til Trackingfølsomhed og derefter Akkumuleret følsomhed.

Kurvaturfølsomhed (K) – Afgør mængden af korrigerende hjulbevægelse for at holde redskabet på et

buet spor. Øg værdien, hvis redskaber følger ydersiden af sving, og mindsk, hvis redskabet følger indersiden af sving.

BEMÆRK: Når der køres fra en skråning tilbage til et plant terræn, vil følsomheden stadig være der og skal justeres igen.

Styringsasymmetri (L) – Kalibrering af automatisk styring indstiller automatisk denne værdi. Skift værdien, indtil ind- og udkøring sker ved samme hastighed. Øg værdien, når indkøring er hurtigere end udkøring. Nedsæt værdien, når udkøring er hurtigere end indkøring. Intervallet er 50-150. En værdi på 100 betyder, at der ikke er nogen forskel mellem ind- og udkøring.

zb48j1t,1693514411961 -74-10AUG25-2/2

Fejlkorrektion—John Deere Active Implement Guidance™

Vælg funktionstasten Aktiv redskabsstyring > fanen Opsætning > tasten Rediger fejlretning.

GPS-modtageren udfylder automatisk ud fra de registrerede CAN-enheder og fysiske forbindelser. Hvis der monteres mere end en GPS-modtager til redskab, skal man sørge for, at den rigtige vælges. Sørg for, at GPS-modtageren med det laveste serienummer sidder på det forreste redskab, og at det højeste serienummer er på det bagerste redskab.

1. Vælg GPS-modtager på pulldown-menuen (A).
2. Markér evt. tjekmærker for:
 - Redskabet RowSense (B)—Brug visuel styring, følere eller andre rækkeregistrerende enheder.
 - Hastighedsregulering (C)—Justerer automatisk hastigheden for at maksimere arbejdhastigheden, mens der opretholdes en acceptabel ydeevne.

BEMÆRK: Hastighedsregulering kræver en kompatibel traktor med en gyldig aktivering af hastighedsreguleringen.

Fejlkorrektion

A—Rullemenuen GPS-modtager
B—Tjekmærket Redskabets RowSense

C—Tjekmærket Hastighedsregulering

PC29146—UN—26MAY23

zb48j1t,1693514184172 -74-31AUG23-1/1

Hastighedsregulering – Aktiv redskabsstyring

Vælg funktionstasten Aktiv redskabsstyring > fanen Kalibreringer > tasten Hastighedsregulering.

Hastighedsregulering aktiverer automatisk maskinhastighedsregulering for at optimere driftshastigheden baseret på den Aktive redskabsstyrings ydelse. Hvis ydelsen forringes på grund af markforhold, sænker maskinen automatisk hastigheden, indtil ydelsen forbedres til den grænse, maskinføreren sætter. Maskinhastigheden varierer mellem minimums- og maksimumsporfejl.

Indstil fejlgrænser for tracking til førerens præferencer. Hvis trackingen begynder at forringes til den maksimale grænse for trackingfejl, styres maskinen efter den førerkonfigurerede minimumshastighed. Hvis trackingen alternativt yder bedre end minimummet for trackingfejl, styres maskinen efter den førerkonfigurerede maksimumshastighed.

1. Indtast maks. maskinhastighed i indtastningsfeltet (A).
2. Indtast min. maskinhastighed i indtastningsfeltet (A).
3. Indtast maskinaccelerationen i indtastningsfeltet (C).
4. Indtast maskindecelerationen i indtastningsfeltet (D).
5. Indtast maks. sporingsfejl i indtastningsfeltet (E).
6. Indtast min. trackingfejl i indtastningsfeltet (E).

The screenshot shows the 'Speed Control' menu with three main sections: 'Machine Speed', 'Machine Acceleration', and 'Tracking Error'. Each section has input fields for maximum and minimum values, with letters A through F marking specific fields. A 'Return' button is at the bottom right.

Section	Field	Value	Label
Machine Speed	Maximum (mi/h)	10.0	A
	Minimum (mi/h)	2.0	B
Machine Acceleration	Accel. (mph/sec)	2.0	C
	Decel. (mph/sec)	2.0	D
Tracking Error	Maximum (in)	10.0	E
	Minimum (in)	3.9	F

Hastighedsregulering

A—Indtastningsfeltet Maks. maskinhastighed
 B—Indtastningsfeltet Min. maskinhastighed
 C—Indtastningsfeltet Maskinacceleration

D—Indtastningsfeltet Maskindeceleration
 E—Indtastningsfeltet Maks. trackingfejl
 F—Indtastningsfeltet Min. trackingfejl

zb48j1t,1693514214305 -74-31AUG23-1/1

PC29147 —UN—26MAY23

RowSense-indstillinger—John Deere Active Implement Guidance™

Vælg den programmerbare tast til John Deere Active Implement Guidance™ > fanen Kalibreringer > RowSense-tasten.

Redskabets RowSense kræver en kompatibel RowSense-føler installeret på redskabet og konfigureret korrekt.

1. Indtast min. tillid i indtastningsfeltet (A). Den anbefalede startværdi er 80 % eller derover. Tilliden angiver, hvor sikker føleren er på de rapporterede værdier.

- 0 % = Ingen data
- 100 % = Næsten perfekt fejlberegning

Jo lavere niveau for min. tillid desto længere anvendes RowSense-føleren, før systemet skifter til GPS.

2. Indtast Automatisk hævnning af grænse i indtastningsfeltet (B). Dette er den grænse, hvor John Deere Active Implement Guidance™ skifter GPS til den lokale fejlkilde (RowSense), når den er gyldig.

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

RowSense-indstillinger

A—Indtastningsfeltet Min. tillid B—Automatisk hævnning af grænse

zb48j1t,1693514239538 -74-31AUG23-1/1

PC26408 —UN—18OCT18

Automatiseringsmuligheder—John Deere Active Implement Guidance™

Vælg den programmerbare taste John Deere Active Implement Guidance™ og derefter fanen Opsætning og derefter tasten Rediger automatiseringsindstillinger.

1. Vælg Genaktiveringskontaktens adfærd i rullemenuen (A). Genaktiveringskontaktens adfærd giver føreren mulighed for at vælge synkroniseringsadfærd mellem AutoTrac og ventilautomatikken i John Deere Active Implement Guidance™.
 - Uafhængig—Aktiverer redskabsstyring, når SCV manuelt sættes i fremadrettet låsestop.
 - Aktivér alt—Aktiverer både maskin- og redskabsstyring, når AutoTrac-genaktiveringskontakten er trykket ned, og SCV for redskabsstyring er i låsestop.
2. Vælg rækkeindtastningsfunktion i rullemenuen (B). Rækkeindtastningsfunktion er den første driftsmodus ved første aktivering.

- GPS—Når der trykkes på AutoTrac-genaktiveringskontakten, starter systemet styring udelukkende med GPS. Når der trykkes endnu en gang på AutoTrac-genaktiveringsknappen, vil systemet anvende AutoTrac Vision eller RowSense, når det er muligt. Hvis der ikke registreres afgrøder, eller hvis AutoTrac Vision-styring ikke kan opnås, skifter systemet automatisk til styring udelukkende med GPS. Brug kun GPS-modus, hvis rækkerne er sået med GPS.
 - RowSense—Når der trykkes på AutoTrac-genaktiveringskontakten, skifter systemet automatisk til AutoTrac Vision eller RowSense, når der registreres afgrøder. Systemet skifter til udelukkende GPS-styring, hvis der ikke registreres afgrøder. Brug RowSense-modus, hvis GPS-styring ikke blev brugt under såning, eller hvis rækkerne ikke er lige.
3. Hvis systemet automatisk skal skifte til at anvende RowSense, når kriteriet opfyldes, skal man markere tjekmærket Automatisk skift til RowSense (C). Indstil kriterierne i RowSense-indstillingerne.

BEMÆRK: På Generation 4-skærme anbefales det at markere tjekmærket Deaktiver styring, når

Automatiseringsindstillinger

- | | |
|---|--|
| A—Rullemenuen Genaktiveringskontaktens adfærd | D—Tjekmærket Deaktiver styring, når arbejdsregistrering er afbrudt |
| B—Rullemenuen Rækkeindtastningsindstilling | E—Rullemenu Talindtastning |
| C—Tjekmærket Automatisk skift til RowSense | F—Tjekmærket Skal være tændt |

arbejdsregistrering er afbrudt, hvis automatisk AutoTrac-drejning anvendes sammen med John Deere Active Implement Guidance™.

4. Markér tjekmærket Deaktiver styring, når arbejdsregistrering er afbrudt (D), for at forhindre styring, mens redskabet er hævet eller for at anbringe redskabet i midten, når det er hævet. Styringen kan tilkobles automatisk fra en højdeføler, hvis den er tilsluttet det digitale input (E).
5. Markér tjekmærket Skal være tændt (F) for at holde John Deere Active Implement Guidance™ aktiveret og fortsætte med at følge det aktuelle følgespor, selvom AutoTrac deaktiveres. Den fortsætter med at følge sporet, indtil det aktuelle spornummer ændres.

zb48j1t,1693514275430 -74-31AUG23-1/1

PC29148—UN—08JUN23

Kalibrering af Vision Guidance-kamera—John Deere Active Implement Guidance™

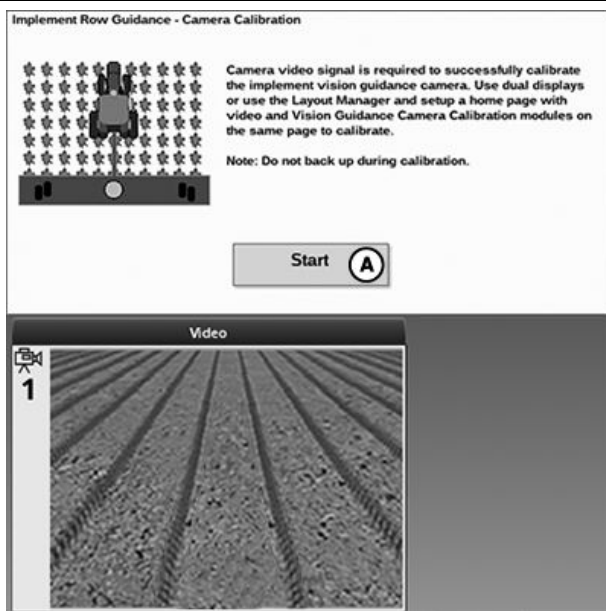
Vælg funktionstasten Aktiv redskabsstyring > fanen Kalibreringer > tasten Kalibrering af Vision Guidance-kamera.

Vision Guidance er en forbedring af Aktiv redskabsstyring. Et Vision-kamera, som er monteret på maskinen, søger efter farveforskelle mellem afgrøder og jorden for at bestemme placeringen af afgrøderækkerne. Signaler fra Vision-kameraet er integreret med eksisterende følersignaler for at holde redskabet på rækkerne. Når der ikke kommer noget signal fra Vision kameraet (f.eks. ved kørsel gennem vand), anvendes normal GPS-vejledning til at holde redskabet på styringslinjen.

Kameraets videosignal er påkrævet for at kalibrere redskabets Vision Guidance-kamera. Brug to skærme eller Layout Manager-programmet til at opsætte en hjemmeside med video og moduler til kalibrering af Vision Guidance-kameraet på samme side for at kalibrere dem.

BEMÆRK: Udfør ikke sikkerhedskopiering under kalibreringen.

1. Vælg Start-tasten (A).



Kalibrering af Vision Guidance-kamera

A—Tasten Start

zb48j1t,1693514331294 -74-31AUG23-1/6

PC26486—UN—05DEC18

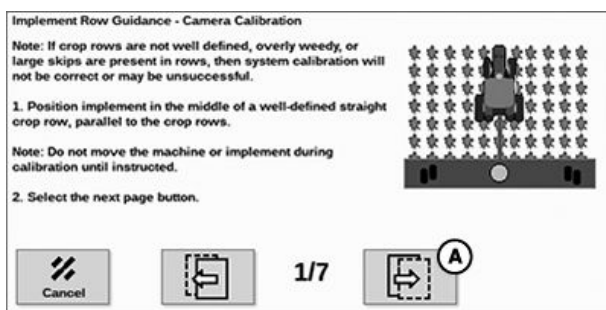
BEMÆRK: Hvis afgrøderækker ikke er veldefinerede, indeholder meget ukrudt, eller hvis der er store spring i rækkerne, vil systemkalibreringen ikke være korrekt eller vil mislykkes.

2. Placer redskabet parallelt med afgrøderækkerne og i midten af en veldefineret, lige afgrøderække.

BEMÆRK: Maskinen eller redskabet må ikke bevæges under kalibreringen, før der gives besked om det.

3. Vælg tasten Næste side (A).

A—Tasten Næste side



Kalibrering af Vision Guidance-kamera

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693514331294 -74-31AUG23-2/6

PC26487—UN—16NOV18

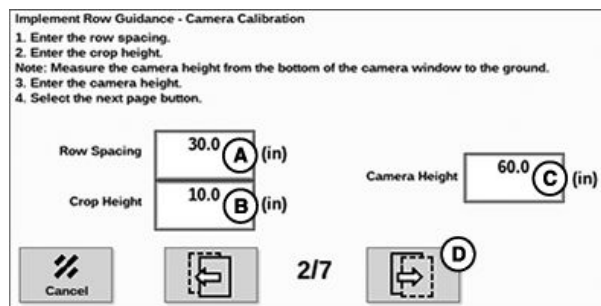
4. Indtast rækkeafstanden i indtastningsfeltet (A).
5. Indtast afgrødehøjden i indtastningsfeltet (B).

BEMÆRK: Mål kamerahøjden fra bunden af kameravinduet til jorden, mens redskabet er i arbejdsposition.

6. Indtast kamerahøjden i indtastningsfeltet (C).
7. Vælg tasten Næste side (D).

A—Indtastningsfeltet
Rækkeafstand
B—Indtastningsfeltet
Afgrødehøjde

C—Indtastningsfeltet
Kamerahøjde
D—Tasten Næste side



Kalibrering af Vision Guidance-kamera

zb48j1t,1693514331294 -74-31AUG23-3/6

PC26488 —UN—08NOV18

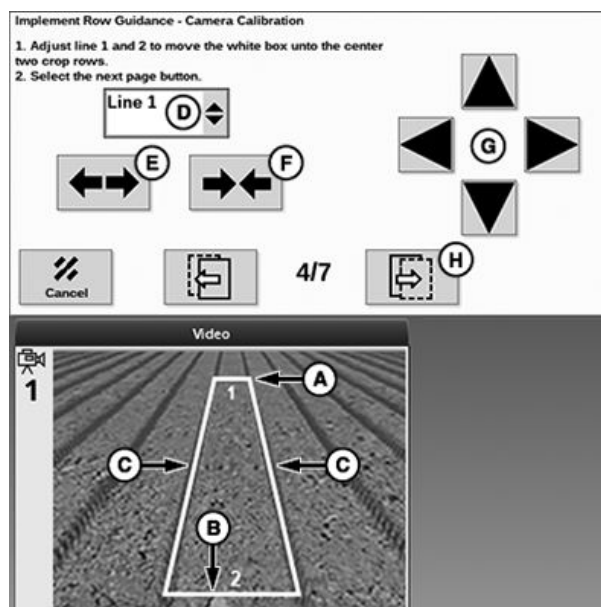
8. Juster linje 1 (A) og linje 2 (B) for at flytte det hvide felt over de to midterste afgrøderækker (C).

- a. Vælg en linje på rullemenuen (D).
- b. Vælg tasterne (E-G), og centrér linjen på de to afgrøderækker.
- c. Gentag trinnene for både linje 1 og 2, indtil det hvide felt er centrert på afgrøderækkerne.

9. Vælg tasten Næste side (H).

A—Linje 1
B—Linje 2
C—Centrér to afgrøderækker
D—Rullemenuen Linjevalg

E—Tasten Gør linje bredere
F—Tasten Gør linje smallere
G—Retningstaster
H—Tasten Næste side

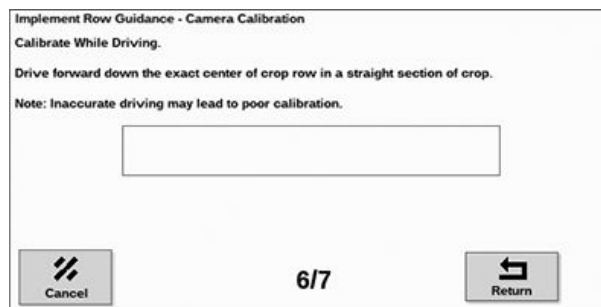


Kalibrering af Vision Guidance-kamera

zb48j1t,1693514331294 -74-31AUG23-4/6

PC26499 —UN—16NOV18

10. Når siden Kalibrer under kørsel vises, køres fremad ad midten på afgrøderækken i en lige del af afgrøden.



Kalibrering af Vision Guidance-kamera – Kalibrer under kørsel

Fortsættes på næste side

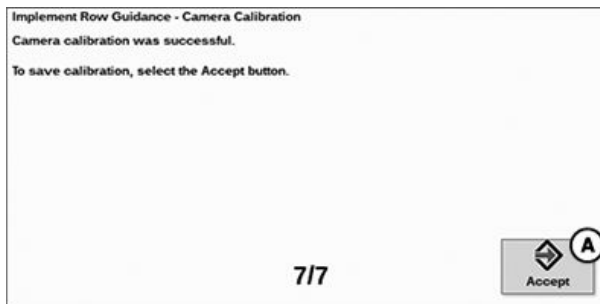
zb48j1t,1693514331294 -74-31AUG23-5/6

PC26501 —UN—08NOV18

11. Vælg tasten Accepter (A) for at gemme kalibreringen.

BEMÆRK: Hvis kalibreringen mislykkes, flyttes redskabet parallelt med afgrøderækkerne og i midten af en veldefineret, lige afgrøderække. Sørg for, at der er plads nok til kalibrering, og gentag kalibreringsprocessen.

A—Bekræft-knap



Kalibrering af Vision Guidance-kamera

zb48j1t,1693514331294 -74-31AUG23-6/6

PC26502 —UN—09NOV18

Redskabstracking—John Deere Active Implement Guidance™

Vælg funktionstasten Aktiv redskabsstyring > fanen Opsætning > tasten Rediger redskabssporing.

1. Markér tjekmærket Aktivér uafhængigt redskabslinjeskift (A) for at forskyde redskabets styringslinje uafhængigt af AutoTrac-styringslinjen. Det anvendes typisk til lige spor under anvendelser med kontrolleret trafik ved såning mellem rækkerne.

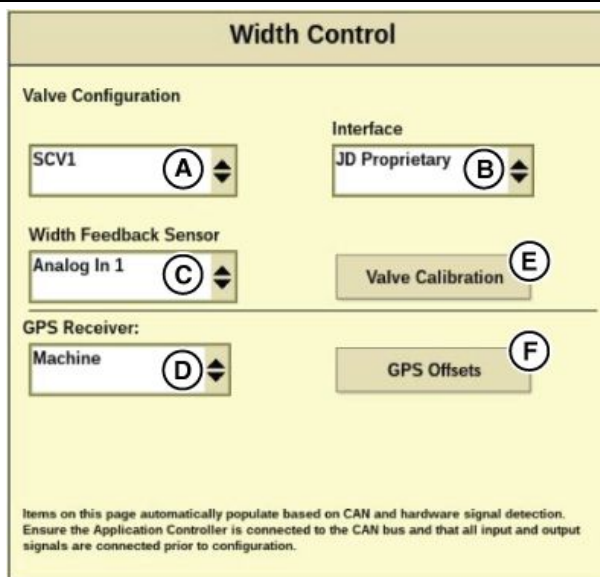
- a. Indtast retningen i indtastningsfeltet (B) (0° = Nord, 90° = Øst, 180° = Syd, 270° = Vest).

BEMÆRK: Indtast f.eks. 90 for retningen for at skifte nord-syd-sporet til øst.

- b. Indtast afstanden i indtastningsfeltet (C).

2. Indtast skifteinterval for lokale fejl i indtastningsfeltet (D). Dette er den mængde, som redskabet justeres, hver gang der trykkes på skift-tasten.

BEMÆRK: Redskabsskift er kun tilgængelig, når lokal styring (visuel styring) bruges til navigation.



Redskabstracking

A—Tjekmærket Aktivér uafhængigt redskabslinjeskift
B—Indtastningsfeltet Retning

C—Indtastningsfeltet Afstand
D—Indtastningsfeltet Skifteinterval for lokale fejl

zb48j1t,1693514360243 -74-31AUG23-1/1

PC589289 —UN—09AUG23

Opsætning - traktorens integrerede aktive redskabsstyring

Oversigt over Integreret, aktiv redskabsstyring i traktoren

⚠ FORSIGTIG: For at undgå alvorlige skader eller dødsfald skal man kun bruge den tovejs hydraulikcylinder under arbejdsgange i marken og aldrig på veje. Før redskabet hæves, skal man sørge for, at ophænget og redskabet er i midterposition. Når redskabet er blevet løftet eller i transportmodus, må man ikke aktivere fjernstyreventilens (SCV) flydestilling.

Integreret, aktiv redskabsstyring i traktoren er en hardwareløsning, der sælges i nogle områder, som anvender aktiv redskabsstyring. Kompatibilitet og systemfunktioner for integreret, aktiv redskabsstyring i traktoren varierer alt efter sted og udstyrskonfiguration. Få mere at vide om komponenttilgængelighed, systemfunktioner og kompatibilitet hos din John

Deere-forhandler eller en anden serviceudbyder. Du kan finde yderligere oplysninger i Kompatibilitetsguiden i Value Selling Navigator.

Integreret, aktiv redskabsstyring i traktoren er en dyrkningsløsning, der anvender følgende:

- Tovejshydraulikcylinder monteret på traktoren

BEMÆRK: StarFire-antenne monteret på redskabet kan tilvælges.

- StarFire-antenne monteret på traktoren
- AutoTrac Vision-kamera monteret på redskabet
- Hjulvinkelføler (WAS) monteret på traktorens nederste led

(Find flere oplysninger i monteringsvejledningen til Integreret John Deere Active Implement Guidance™ i traktoren).

zb48j1t,1693514521819 -74-07AUG25-1/1

Opsætning af John Deere Active Implement Guidance™ til integreret John Deere Active Implement Guidance™ i traktoren

Når man konfigurerer Integreret, aktiv redskabsstyring i traktoren, kræves følgende indstillinger.

BEMÆRK: Når man konfigurerer displayet, anbefales det at anvende samme arbejdsbredde, følgespor og arbejdsretning til at plante og dyrke.

1. Konfigurer maskinen og redskabet på displayet. Sørg for, at ophænget er valgt til displayets optageenhed.

(Se skærmens betjeningsvejledning for yderligere oplysninger).

2. I Styrekontrol markeres afkrydsningsfeltet Sideskiftstyring (A).

A—Tjekmærket Sideskiftstyring

The screenshot shows the 'Steer Control' interface. Under 'Valve Configuration', 'Valve Selection' is set to 'SCV2' and 'Interface' is set to 'JD Proprietary'. A note states: 'Minimum Control Speed is 0.06 mph (0.1 kph) for this valve interface.' Under 'Steering Feedback Sensor', 'Analog In 1' is selected. A checkbox labeled 'Side Shifting Steering' is checked and marked with a circled 'A'. At the bottom, there are buttons for 'Auto Calibration', 'Manual Calibration', and a 'Return' button with a back arrow.

Styrekontrol

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693514521757 -74-31AUG23-1/7

PC29152 —UN—26MAY23

3. I fejlkorrektion markeres tjekmærket for redskabets RowSense (A).

A—Tjekmærket Redskabets RowSense

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

Fejlkorrektion

zb48j1t,1693514521757 -74-31AUG23-2/7

PC29153 —UN—26MAY23

4. I RowSense-indstillingerne indtastes 80 % i indtastningsfeltet Min. tillid (A).
5. Indtast 10 cm i indtastningsfeltet Autohævning af grænse (B).

A—Indtastningsfeltet Min. tillid B—Indtastningsfeltet Autohævning af grænse

RowSense Settings

Primary Sensor: Vision

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-indstillinger

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693514521757 -74-31AUG23-3/7

PC27853 —UN—15MAY20

6. I Automatiseringsindstillinger vælges Aktivér alle fra rullemenuen Genaktiveringskontaktens adfærd (A).

BEMÆRK: GPS er valgfri og kræver montering af en StarFire-antenne på redskabet.

7. Vælg rækkeindtastningsfunktionen i rullemenuen (B).
8. Markér tjekmærket Automatisk skift til RowSense (C).
9. Markér tjekmærket Deaktiver styring når arbejdsregistrering er afbrudt (D). Funktionen centrerer redskabet, når det løftes.

A—Rullemenuen Genaktiveringskontaktens adfærd
B—Rullemenuen Rækkeindlæsningsindstilling

C—Tjekmærket Automatisk skift til RowSense
D—Tjekmærket Deaktiver styring, når arbejdsregistrering er afbrudt

Automatiseringsindstillinger

zb48j1t,1693514521757 -74-31AUG23-4/7

PC29154—UN—26MAY23

10. I Redskabstracking skal tjekmærket Aktivér uafhængigt redskabslinjeskift (A) ikke vælges.
11. Indtast skifteintervallet i indtastningsfeltet (B). Dette er størrelsen på den justering, som foretages på redskabet, hver gang der trykkes på skiftetasten.

A—Tjekmærket Aktivér uafhængigt redskabslinjeskift

B—Indtastningsfeltet Skifteinterval

Redskabstracking

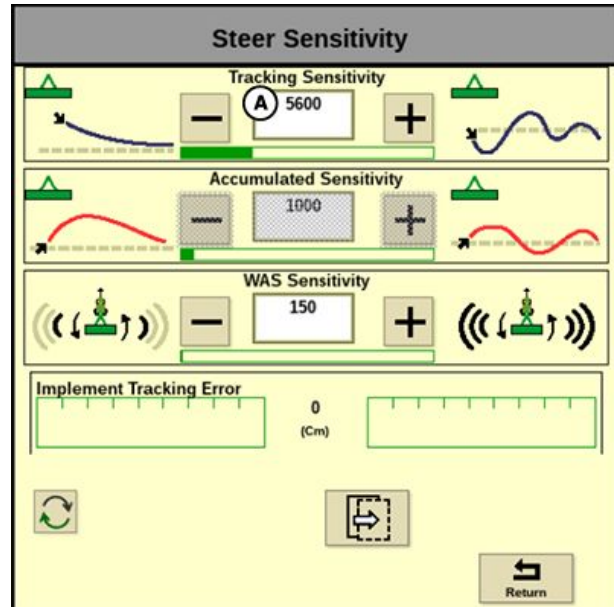
Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693514521757 -74-31AUG23-5/7

PC29155—UN—26MAY23

12. I Styringsfølsomhed indstilles trackingfølsomheden (A) til 5600.

A—Trackingfølsomhed



Styringsfølsomhed 1/2

zb48j1t,1693514521757 -74-31AUG23-6/7

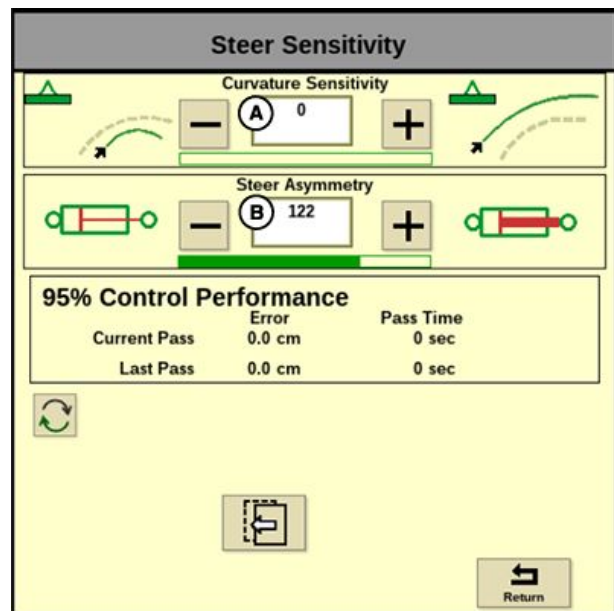
PC29156 —UN—28MAY23

13. På anden side af styringsfølsomhed indstilles kurvaturfølsomheden (A) til 0.

14. Indstil styringsasymmetri (B) til 122.

A—Kurvaturfølsomhed

B—Styringsasymmetri

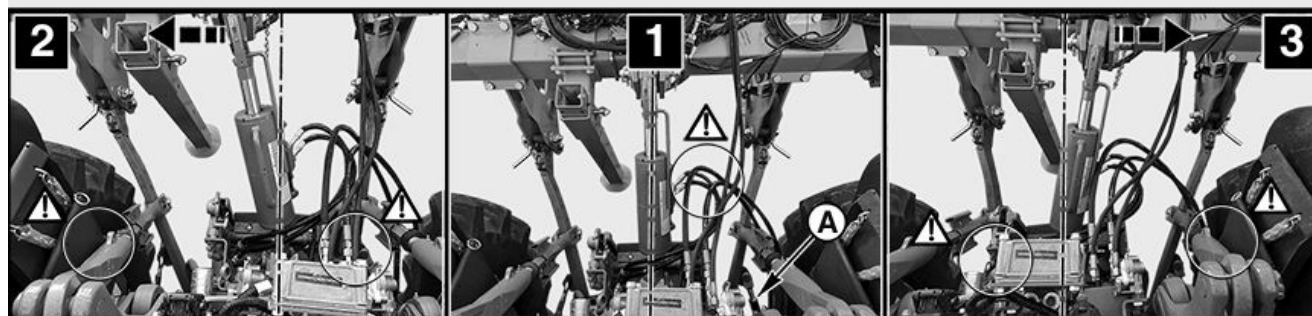


Styringsfølsomhed 2/2

zb48j1t,1693514521757 -74-31AUG23-7/7

PC29157 —UN—28MAY23

Første anvendelse - Opsætning af redskab



ZX500193 —UN—07 JAN21

Første anvendelse

A—Hydraulikcylinder
1— Trækarmsposition -
Hydraulikcylinder centreret

2— Trækarmsposition -
Hydraulikcylinder kørt helt ud

3— Trækarmsposition -
Hydraulikcylinder kørt helt
ind

Før første brug skal redskabsopsætningen og systemkalibreringen udføres. Gå frem på følgende måde:

BEMÆRK: Se Opsætning - John Deere Active Implement Guidance™ - Styringskalibreringer - John Deere Active Implement Guidance™ for at få adgang til de påkrævede kalibreringsskærme.

1. Opsætning af redskabet

VIGTIGT: Sørg for, at topstangen i pos. 1 eller 3 ikke rammer eller forstyrrer andre hydraulikslanger eller lignende komponenter på traktoren.

Sørg for, at topstangen i pos. 2 eller 3 ikke rammer eller forstyrrer nogen redskabskomponenter.

VIGTIGT: Sørg for, at de nederste trækarme i pos. 2 eller 3 under ingen omstændigheder rammer eller forstyrrer dækket eller differentialehuset, når hydraulikcylinderen (A) er kørt helt ud/ind, og trækarmene er trukket helt op eller ned.

- Kontrollér hydraulikcylindergaflens forindstilling.
- Kør langsomt hydraulikcylinderen (A) helt ud, og vær opmærksom på ikke at ramme eller beskadige noget (f.eks. differentialehus).
- Støddæmperen skal have tilstrækkelig plads, og feedbackføleren må ikke ramme feedbackfølerhuset. Hvis dette sker, skal længden af støddæmperen justeres.
- Træk langsomt hydraulikcylinderen (A) helt tilbage, og kontrollér, at de nederste led ikke rammer eller beskadiger noget (f.eks. differentialehuset).
- Kontrollér, at feedbackføleren ikke rammer feedbackfølerhuset.
- Sørg for, at redskabet forbliver i midterpositionen bag traktoren, når hydraulikcylinderen (A) er i midterpositionen.

2. Generel information

Kontrollér hjulstørrelsen og sporafstanden på den anvendte traktor.

Hvis systemet anvendes under andre forhold, som f.eks. kræver særlige indstillinger, hjulstørrelse eller sporafstand, må der KUN anvendes "Manuel kalibrering".

Indstil "Min. og maks." til dedikerede værdier, så de ikke rammer nogen dele/hjul.

3. Hydraulikslanger

Hydraulikslangerne skal tilsluttes korrekt - Kør ud for at køre ud og ind for at køre ind. Hvis dette udføres, kan der indtastes "styringsasymmetri" på 124 (se **Styringsfølsomhed** på siden **Opsætning af styreenhed**). Ellers skal der indtastes 83.

Dette kan kontrolleres ved at udføre en frekvenssøgning og positionskommando = systemet styrer/bevæger sig meget jævnt. Hydraulikcylinderen (A) køres ud og ind med samme hastighed.

4. Kalibrering/finjustering

Fortsæt til kalibrering af redskab og kamera. Redskabskalibreringen kan udføres enten manuelt eller automatisk (se betjeningsvejledningen til John Deere Active Implement Guidance™).

BEMÆRK: Kalibrering af automatisk styring kan føre til mindre aggressive tærskelværdier for udkøring/indkøring. Hvis der kræves mere aggressivitet, skal der udføres en manuel kalibrering.

Efter en systemkalibrering bør "Sporingsfølsomhed" og "Styringsasymmetri" ikke ændres.

Start om nødvendigt finjusteringen med:

- WAS-følsomhed – er vigtig og gør systemet mere eller mindre aggressivt.

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693514521707 -74-31AUG23-1/2

- Udkørings-/indkøringstærskel – skal indstilles én gang for redskabet, og der er ikke behov for at ændre dem efterfølgende. Redskabet bevæger sig så langsomt som muligt, samtidig med at der opretholdes en kontinuerlig bevægelse.
- Maks. følerspænding – skal kun indstilles én gang for dette system (redskab). Kan justeres hver gang efter behov.
- Kamerajustering – for at forbedre kameraets ydeevne eller for at undgå tab af planterækker kan kameravinklen ændres (for at pege foran forakslen), men højden skal forblive den samme. I nogle tilfælde kan det også hjælpe at reagere på ud-/indkøringstærsklerne.

zb48j1t,1693514521707 -74-31AUG23-2/2

Opsætning—Plow Steer

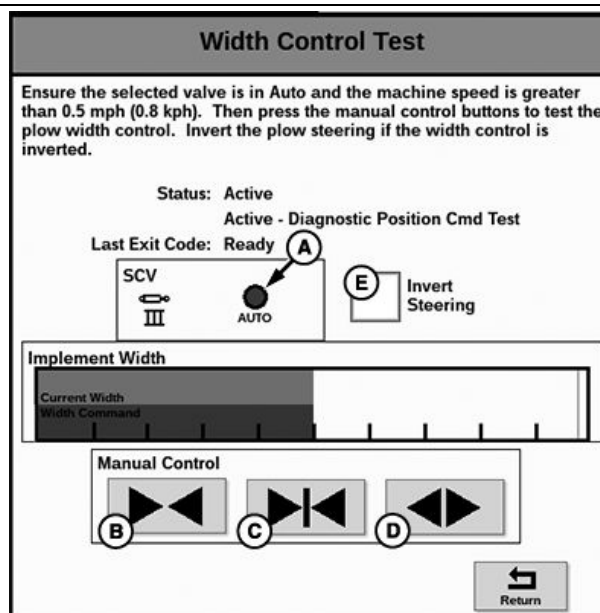
Breddekontroltest—Plow Steer

Vælg funktionstasten Plovstyring > fanen Opsætning > tasten Breddekontroltest.

1. Kontrollér, at SCV-statusindikatoren (A) viser AUTO, og maskinens hastighed er højere end 0,1 km/t (0,06 mph).
2. Brug de manuelle styretaster (B-D) til at teste plovbredden.
3. Hvis plovbredden bevæger sig i den modsatte retning, markeres tjekmærket Vend styring (E).

A—SCV-statusindikator
B—Tasten Indtrækning
C—Tasten Centrering

D—Tasten Udstrækning
E—Tjekmærket Vend styring



Breddekontroltest

zb48j1t,1693514880552 -74-31AUG23-1/1

PC27025 —UN—23MAY19

Manuel SCV-kalibrering—Plow Steer

⚠ FORSIGTIG: Hold området omkring udstyret ryddet for at undgå alvorlig personskade. Denne procedure gør det nødvendigt at køre maskinen fremad. Redskabet bevæger sig under kalibreringen. Læs og overhold Betjening af redskabsautomatiseringssystemer på sikker vis i afsnittet Sikkerhed, inden kalibreringen udføres.

BEMÆRK: Grænseværdier er unikke for hver SCV pga. de normale produktionstolerancer. Finjustering af grænseværdien til den laveste værdi, der danner en følerspænding, ændrer resultaterne i den optimale præstation. Feedbackføleren skal have en forskel på mindst 1 V mellem de maksimale ind- og udkøringspositioner.

SCV-kalibrering bruges til at kalibrere UCC2 Tildelingskontroller for at afgøre det laveste hydraulikstyreenhedssignal, der skal bruges fra den hydrauliske styreenhed, inden plovmekanismen bevæger sig. Uden en SCV-kalibrering kører plovmekanismen for hurtigt eller for langsomt ind eller ud eller yder ikke som forventet på grund af hydraulikbegrænsninger. Disse problemer gør det besværligt for kontrollenheden at opretholde den påkrævede plovbredde for at opretholde jævne furer.

BEMÆRK: Det er vigtigt, at hjulvinkelføleren bevæger sig samtidigt med hydraulikcylinderen og derved danner bevægelse i plovmekanismen.

Kalibrer, hvis:

- Der oprettes en ny profil.
- Både ind- og udkøringsværdierne er sat til 5 eller 250 (fabriksstandardværdier).
- Værdierne kopieres fra en anden maskine.
- Hydraulikslangeføringen veksler mellem SCV'erne.
- Hydraulikkomponentreparationer foretages på maskine eller redskab.
- Udligningsventilen justeres.
- Hydraulikkens flowmængde justeres.

BEMÆRK: Sørg for, at hydraulikolien er ved driftstemperatur, inden kalibreringen udføres.

Manuel SCV-kalibrering

Vælg funktionstasten Plovstyring > fanen Kalibreringer > tasten Manuel kalibrering.

1. Sæt den valgte SCV i auto-tilstand.
2. Sæt SCV i udstrakt spærreposition, ikke flydning.
3. Kør maskinen fremad, hurtigere end 0,7 km/t (0,45 mph). AutoTrac må ikke tilkobles.
(Se maskinens betjeningsvejledning for hastighedskrav til SCV).
4. Vælg tasten Forlæng test (A).

BEMÆRK: Retningerne venstre og højre er baseret på, at maskinføreren sidder fremad i førerhuset. Hvis redskabet bevæger sig i den modsatte

Manuel SCV-kalibrering – Indkøringstest

A—Tasten Udkøringstest
B—Tjekmærket Reversér udgang
C—Tasten Reducer
D—Tasten Forøg

retning af forventet, markeres afkrydsningsfeltet Vend output (B).

5. Vælg tasten Reduktion (C), indtil redskabet ikke bevæges.
6. Vælg knappen Forøgelse (D), indtil redskabet bevæges så langsomt som muligt, mens den fortsatte bevægelse fastholdes.

BEMÆRK: Hvis redskabsstyringscylinderen når maksimum- eller minimumslaget under testen, skal cylinderen flyttes.

7. Vælg Stop test-tasten.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Stop test-tasten

zb48j1t,1693514880488 -74-31AUG23-2/4

8. Vælg tasten Udkøringstest (A).
9. Vælg tasten Reduktion (B), indtil redskabet ikke bevæges.
10. Vælg knappen Forøgelse (C), indtil redskabet bevæges så langsomt som muligt, mens den fortsatte bevægelse fastholdes.

BEMÆRK: Hvis redskabsstyringscylinderen når maksimum- eller minimumslaget under testen, skal cylinderen flyttes.

A—Tasten Indkøringstest
B—Tasten Reducer

C—Tasten Forøg

The image shows a 'Manual SCV Calibration' screen. At the top, it says 'Valve Calibration II' and 'Status: Valve Ready Ready'. Below this, there's a note: 'Set the value as low as possible while getting smooth motion out of the cylinder during a test.' The screen is divided into three main sections. The left section is 'Extend Threshold' with a value of '999' and an 'Extend Test' button. The middle section has a 'Reverse Output' checkbox (checked), a 'Legacy JD Prop.' indicator (II), and an 'Unknown' status. The right section is 'Retract Threshold' with a value of '999' and a 'Retract Test' button. Below these sections is 'Feedback Sensor Calibration' with three buttons: 'Set Max Left', 'Set Center', and 'Set Max Right'. At the bottom, there are two readouts: 'Valve Flow Cmd (%)' at '-100' and 'Feedback (V)' at '0,01'. A 'Return' button is at the bottom right. Circled letters A, B, and C are placed near the 'Retract Test', 'Retract Threshold', and 'Extend Threshold' respectively.

Manuel SCV-kalibrering – Udkøringstest

zb48j1t,1693514880488 -74-31AUG23-3/4

11. Vælg tasten Stop test.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Stop test-tasten

zb48j1t,1693514880488 -74-31AUG23-4/4

Plovkonfiguration—Plow Steer

Vælg funktionstasten Plovstyring > fanen Opsætning > tasten Rediger plovstyring.

Redskabsbredde i alt måler redskabets min. og maks. bredde fra de yderste arbejds punkter.

Individuelle elementer måler elementets min. og maks. bredde med to tilstødende arbejds punkter.

Redskabsbredde i alt

1. Vælg Redskabsbredde i alt på rullemenuen Funktion (A).
2. Stræk redskabet helt ud, indtast den maks. fysiske grænse i indtastningsfeltet (B), og vælg derefter tasten Sæt maks. bredde (C).
3. Træk redskabet helt tilbage, indtast den min. fysiske grænse i indtastningsfeltet (D), og vælg derefter tasten Sæt min. bredde (E).
4. Anbring redskabet i midterposition, indtast midterpositionens bredde i indtastningsfeltet (F), og vælg derefter Sæt midter-tasten (G).

BEMÆRK: Sørg for, at sporbredden svarer til den redskabsbredde, der er sat i Udstyrsstyring.

5. Indtast sporvidden i indtastningsfeltet (H).

BEMÆRK: Indtast brugergrænser for at forhindre redskabet i at nå maks. eller min. bredde.

6. Indtast min. brugergrænse i indtastningsfeltet (I).

The screenshot shows the 'Plow Configuration' screen. At the top, 'Definition Mode' is set to 'Total Implement Width' (A). Below this are three sections: 'Total Implement Width Physical Limits' with fields for Minimum (800, D), Center (1600, F), and Maximum (2400, B); 'Total Implement Width User Limits' with fields for Minimum (800, I), Maximum (2400, J), and Track Width (200, H); and 'Feedback Sensor Calibration' with fields for Min. Width (V: 0,50), Center (V: 2,50), and Max. Width (V: 4,50). Below these are three buttons: '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.

Redskabsbredde i alt

- | | |
|---|---|
| A—Rullemenuen Modus | F—Indtastningsfeltet |
| B—Indtastningsfeltet Maks. fysiske grænse | Midterpositionsbredde |
| C—Tasten Indstil maks. bredde | G—Tasten Indstil midten |
| D—Indtastningsfeltet Min. fysiske grænse | H—Indtastningsfeltet |
| E—Tasten Indstil min. bredde | Bæltebredde |
| | I—Indtastningsfeltet Min. brugergrænse |
| | J—Indtastningsfeltet Maks. brugergrænse |

7. Indtast maks. brugergrænse i indtastningsfeltet (J).

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693514880432 -74-31AUG23-1/2

PCS889253—UN—09AUG23

Individuelle komponenter

1. Vælg Individuelle komponenter fra rullemenuen Funktion (A).
2. Stræk redskabet helt ud, indtast den maks. fysiske grænse i indtastningsfeltet (B), og vælg derefter tasten Sæt maks. bredde (C).
3. Træk redskabet helt tilbage, indtast den min. fysiske grænse i indtastningsfeltet (D), og vælg derefter tasten Sæt min. bredde (E).
4. Indtast antallet af komponenter i indtastningsfeltet (F).
5. Anbring redskabet i midterposition, og vælg Sæt midter-tasten (G).

BEMÆRK: Sørg for, at sporbredden svarer til den redskabsbredde, der er sat i Udstyrsstyring.

6. Indtast sporvidden i indtastningsfeltet (H).

BEMÆRK: Indtast brugergrænser for at forhindre redskabet i at nå maks. eller min. bredde.

7. Indtast min. brugergrænse i indtastningsfeltet (I).
8. Indtast maks. brugergrænse i indtastningsfeltet (J).

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

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

Below the screen, the text 'Individuelle komponenter' is centered.

- | | |
|--|---|
| A—Rullemenuen Modus | F—Indtastningsfeltet Antal komponenter |
| B—Indtastningsfeltet Maks. fysisk grænse | G—Tasten Indstil midten |
| C—Tasten Indstil maks. bredde | H—Indtastningsfeltet Bæltebredde |
| D—Indtastningsfeltet Min. fysisk grænse | I—Indtastningsfeltet Min. brugergrænse |
| E—Tasten Indstil min. bredde | J—Indtastningsfeltet Maks. brugergrænse |

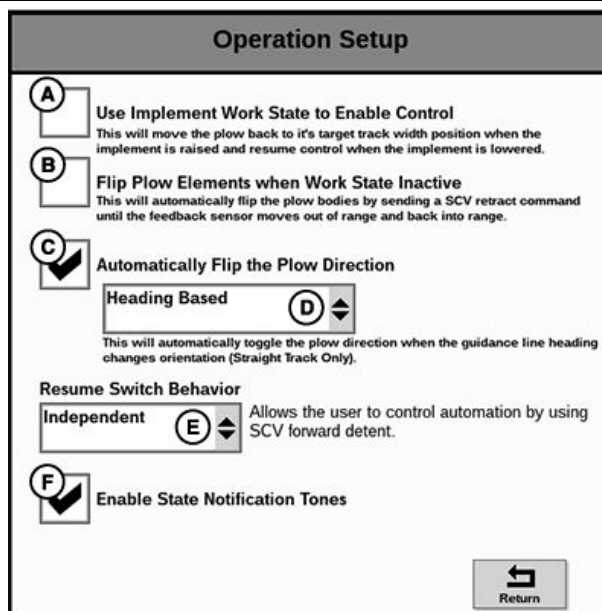
zb48j11,1693514880432 -74-31AUG23-2/2

PC589254—UN—09AUG23

Opsætning af funktion – Plovstyring

Vælg funktionstasten Plovstyring > fanen Opsætning > tasten Rediger opsætning af funktion.

1. Vælg afkrydsningsfeltet Brug redskabets arbejdstilstand (A) for at aktivere kontrol for at flytte ploven tilbage til målspolets breddeposition, når redskabet er hævet, og genoptag kontrol, når redskabet sænkes. Når det er aktiveret, og redskabet ikke er i arbejdsposition, forhindres Plovstyring i at bevæge redskabet.
2. Vælg afkrydsningsfeltet Vend plovkomponenterne i inaktiv arbejdstilstand (B) for automatisk at vende plovens dele ved at sende en SCV-udkøringskommando, indtil feedbackføleren bevæger sig uden for tolerancen og tilbage i området.
3. Markér afkrydsningsfeltet (C), og vælg enten Retningsbaseret eller Rullebaseret i rullemenuen (D) for automatisk at vende plovretning.
 - Rullebaseret vælger automatisk plovretning ud fra traktorens rullevinkel (kun ved furepløjning).
 - Retningsbaseret vender automatisk plovretning, når styringslinjens retning ændres (kun ved lige spor).
4. Vælg enten Uafhængig eller Aktivér alle på pulldown-menuen Genaktiveringskontakt Adfærd (E).
 - Uafhængig aktiverer redskabsstyring, når SCV manuelt sættes i fremadrettet låsestop.
 - Aktivér alt aktiverer både maskin- og redskabsstyring, når AutoTrac-genaktiveringskontakten er trykket ned, og SCV for redskabsstyring er i låsestop.
5. Markér tjekmærket (F) for at aktivere toner, når driften ændres til en anden tilstand.



Opsætning af funktion

A—Tjekmærket Brug redskabets arbejdstilstand til at aktivere kontrol
B—Tjekmærket Vend plovkomponenterne i inaktiv arbejdstilstand
C—Tjekmærket Vend plovretning automatisk

D—Rullemenuen Vend plovretning automatisk
E—Rullemenuen Genaktiveringskontaktens adfærd
F—Tjekmærket Aktivér tilstandsnotifikationstoner

zb48j1t,1693514880390 -74-31AUG23-1/1

Kalibrer breddekontrol – Plovstyring

Vælg funktionstasten Plovstyring > fanen Kalibreringer.

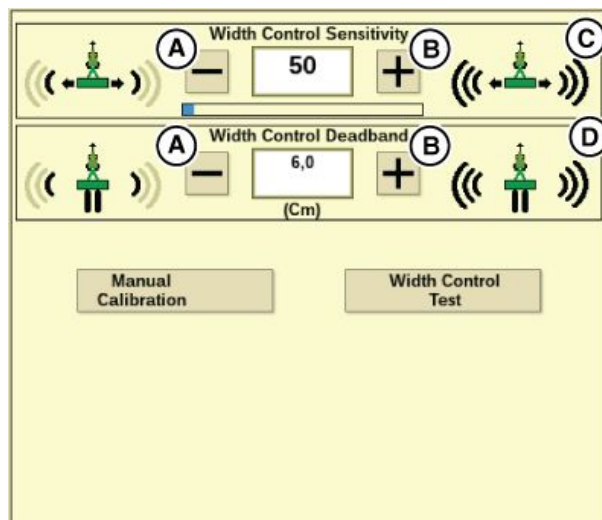
Vælg tasten Forøgelse (A) eller Reduktion (B) for at justere indstillingerne af breddekontrol.

Breddekontrollfølsomhed (C) – Afgør, hvor aggressivt systemet reagerer på breddekommandoer fra Programkontrolenheden. Højere værdier vil få systemet til at reagere mere aggressivt.

Breddekontrol dødbånd (D) – Afgør et interval eller en tolerance, hvor systemet ikke flytter ploven i forbindelse med korrektioner. Hvis det sættes for lavt, justerer ventilen redskabet konstant.

A—Tasten Reducer
B—Tasten Forøg

C—Breddekontrollfølsomhed
D—Breddekontrol dødbånd



Indstillinger af breddekontrol

zb48j1t,1693514880352 -74-31AUG23-1/1

Breddekontrol—Plow Steer

Vælg funktionstasten Plovstyring > fanen Opsætning > tasten Rediger breddekontrol.

Rullemenuerne (A-D) udfyldes automatisk baseret på registrering af CAN- og hardwaresignal. Sørg for, at Programkontrolenheden er forbundet til CAN-bussen, og at alle ind- og udgangsenheder er forbundet, før enheden konfigureres.

1. Sørg for, at hvert valg er korrekt.
2. Vælg Ventilkalibrering-tasten (E), og afslut den manuelle kalibrering.
3. Vælg tasten GPS-forskydninger (F), og indlæs modtagerens forskydninger.

(Se Styringskalibreringer for at læse mere om den manuelle kalibrering).

A—Rullemenuen Valg af ventil
B—Rullemenuen Grænseflade
C—Rullemenuen Breddefeed-backføler

D—Rullemenuen GPS-modtager
E—Tast til ventilkalibrering
F—GPS-forskydningstast

Width Control

Valve Configuration

SCV1 (A) ▴ ▾

Width Feedback Sensor

Analog In 1 (C) ▴ ▾

GPS Receiver:

Machine (D) ▴ ▾

Interface

JD Proprietary (B) ▴ ▾

Valve Calibration (E)

GPS Offsets (F)

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.

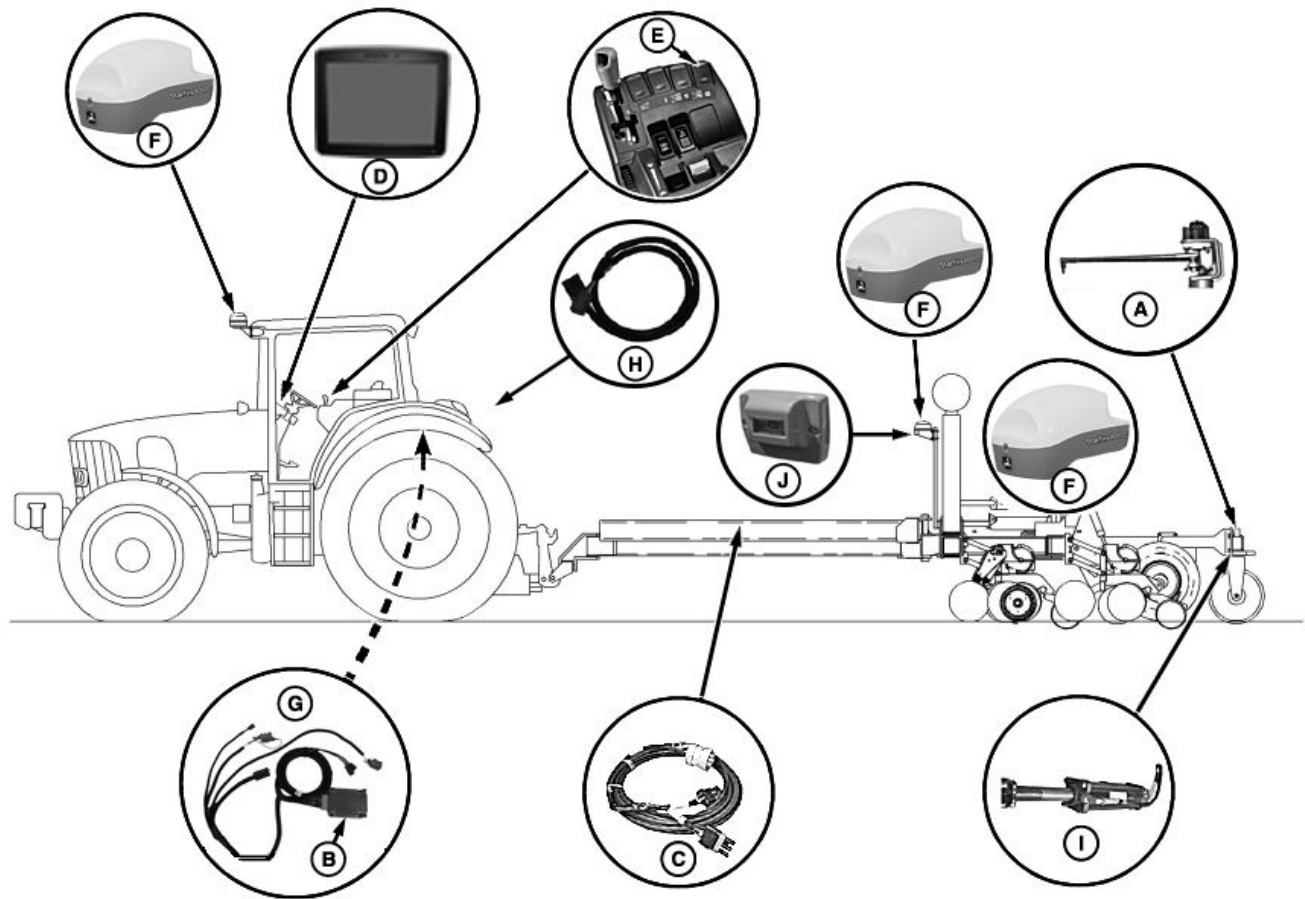
Breddekontrol

PC589269 —UN—09AUG23

zb48j1t,1693514880296 -74-31AUG23-1/1

Brug af

Grundlæggende betjeningsoversigt



Oversigt over aktiv redskabsstyring

A—Hjulvinkelføler
B—UCC2-tildelingskontroller
C—Ledningsnet til redskabets feedbackføler

D—Skærm
E—Betjeningshåndtag til SCV
F—StarFire-antenne
G—Ledningsnet til tildelingskontroller

H—9-polet ledningsnet til redskabsfeedback på maskinens side
I—Redskabsstyringsmekanisme

J—AutoTrac Vision-kamera (ekstraudstyr)

- Hydraulikudtag (SCV) er indstillet til automatisk funktion.

BEMÆRK: SCV kan ikke ændres til auto-tilstand, når maskinen står i parkering. Auto-tilstand kræver en hastighed på 0,1 km/t (0,06 mph) eller mere for automatisk at aktivere redskabets hydraulik.

- Hjulvinkelføleren (A) kommunikerer med UCC2 Tildelingskontroller(B) via ledningsnettet til redskabets feedbackføler (C).
- Føreren kalibrerer systemet vha. skærmen (D) og SCV-betjeningshåndtaget (E).
- UCC2-tildelingskontrolleren beregner redskabets position vha. StarFire-antennen (F).
- Når der er brug for en justering, sendes et signal fra UCC2-tildelingskontrolleren gennem ledningsnettet til tildelingskontrolleren (G) til enten maskinens

SCV-styreenhed via redskabets feedbackledningsnet (H) eller en ekstern ventil via CAN-bussen.

BEMÆRK: Hvis der bruges en ekstern ventil, kan det 9-bens feedbackledningsnet på maskinens side ikke benyttes. Frakobl ledningsbundtet, når maskinen lukkes ned.

- SCV-styreenheden kommunikerer instruktioner om at sende hydraulikvæske til redskabsstyringsmekanismen (I).
- AutoTrac Vision-kameraet (J) er ekstraudstyr, der kommunikerer den lokale position til UCC2-tildelingskontrolleren for at beregne korrektion og forbedre ydelsen.
- Systemet overvåger og justerer kontinuerligt redskabets position.

zb48j1t,1693515046544 -74-31AUG23-1/1

PC27855—UN—18FEB20

Aktivering af redskabsautomatisering

⚠ FORSIGTIG: Undgå alvorlige ulykker eller dødsfald ved at slå styresystemerne til maskine og redskab fra, inden der køres ud på offentlig vej.

1. Sæt en styringslinje op på displayet.
2. Bekræft, at programmet er klar til at blive aktiveret:
 - Bekræft, at cirkeldiagram for status for Aktiv redskabsstyring (A) har 2/4 dele.
 - Bekræft, at Plovstyring har en Klar til at aktivere (gul) status (A).

(Jf. Fejlsøgning for at få mere at vide).

BEMÆRK: SCV kan ikke ændres til auto-tilstand, når maskinen står i parkering.

Auto-tilstand kræver en hastighed på 0,1 km/t (0,06 mph) eller hurtigere for automatisk at aktivere redskabets hydraulik.

3. Tag maskinen ud af parkering.

BEMÆRK: Efterlad SCV 3 i spærreposition efter hver passering.

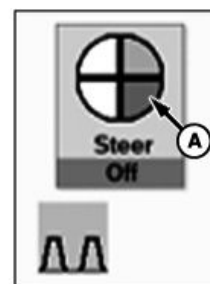
4. Flyt betjeningshåndtaget til fjernstyreventilen (A) til den fremadrettede spærreposition for at aktivere redskabets auto-tilstand.
 - Hvis maskinen betjenes vha. en TouchSet-skærm, skal det bekræftes, at EC ændres til AC (B).
 - Hvis maskinen betjenes vha. CommandCenter, skal det bekræftes, at automatisk funktion slået FRA (C) ændres til automatisk funktion slået TIL (D).
5. Hvis det er relevant, sænkes redskabet til arbejdspositionen.

⚠ FORSIGTIG: Aktiv redskabsstyring begynder at optage linjen straks efter aktivering. Med redskaber, der benytter et styresystem for plovjern, begynder bevægelsen, selvom redskabet ikke er i berøring med jorden. For at undgå dødsfald eller alvorlige skader skal det sikres, at andre personer holdes på afstand af maskinen og redskabet.

6. Aktivér redskabsautomatisering. Kravene for aktivering afhænger af konfigurationen.

BEMÆRK: Systemet slår fra, hvis maskinens hastighed er hurtigere end den maksimale hastighed.

- Den maksimale AutoTrac-hastighed for John Deere Active Implement Guidance™ varierer fra platform til platform.



Styreknop

A—Cirkeldiagram

PC589256 —UN—09AUG23



Styreknop til plov

A—Statussen Klar til at aktivere



Betjeningshåndtag til SCV

A—Betjeningshåndtag til SCV

(For yderligere oplysninger henvises der til maskinens betjeningsvejledning).

- Den maksimale hastighed for Følge-modus er 36 km/t (22.4 mph).
- Den maksimale hastighed for Plovstyring er 15 km/t (9.3 mph).

Cirkeldiagram for status for Redskabsstyring (A) viser 4/4 dele under aktivering.

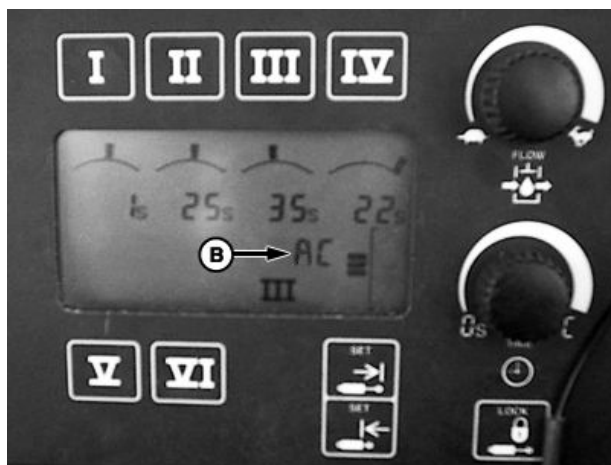
- a. Slå styreknappen (B) TIL.

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693515046462 -74-31AUG23-1/2

PC28290 —UN—13NOV20

PC18220 —UN—05DEC13



Højre skærm

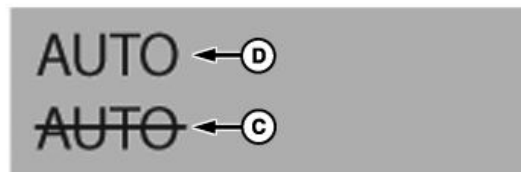
B—AC-tilstand

BEMÆRK: Følgerindstilling indstiller redskabsstyringens bane i samme bane som maskinens modtager. Dette omfatter vendinger i slutningen af række, eller når maskinen køres uden en defineret styringslinje. Følge-modus er nyttig under den første passering, når styringslinjen defineres. Følge-modus deaktiveres automatisk, hvis maskinens hastighed er lavere end minimumshastigheden på 0,1 km/t (0,06 mph) i 120 sekunder.

- Aktivér enten AutoTrac, og vælg AutoTrac-genaktiveringskontakten, eller vælg tasten Følge-modus (C).
- Hvis tjemmærket Deaktiver styring når arbejdsregistrering er afbrudt er markeret, skal der tændes for Arbejdsregistrering.

Plovstyring viser en Aktiv (blå) status (A) under aktivering.

- Slå styreknapen til plov (B) TIL.
- Hvis tjemmærket Brug redskabets arbejdstilstand til at aktivere kontrol er markeret, skal der tændes for Arbejdsregistrering.

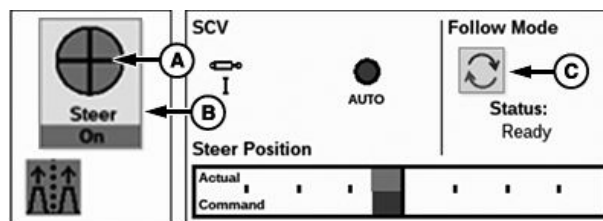


CommandCenter Auto SCV-kontrol

C—Automatisk funktion slået FRA

D—Automatisk funktion slået TIL

PC28291 —UN—17NOV20



John Deere Active Implement Guidance™ 4/4 af cirkeldiagram

A—Cirkeldiagram
B—Styreknap

C—Tasten Følge-modus

PC28293 —UN—17NOV20



Plovstyring Aktiv status

A—Aktiv status

B—Plow Steer-tast

- Hvis Aktivér alt er markeret for Genaktiverings-kontaktens adfærd, skal AutoTrac aktiveres, og AutoTrac-genaktiveringskontakten markeres

PC22235 —UN—01MAR16

Frakobling og deaktivering af redskabsautomatisering

⚠ FORSIGTIG: Undgå alvorlige ulykker eller dødsfald ved at slå styringssystemerne til maskine og redskab fra, inden der køres ud på offentlig vej.

Deaktiver Redskabsautomatisering

- Sænk maskinens hastighed til under minimumshastigheden på 0,1 km/t (0.06 mph).
 - Aktiv redskabsstyring og Plovstyring deaktiveres med det samme, hvis man kører langsommere end minimumshastigheden.
 - Følge-modus deaktiveres automatisk efter 120 sekunder, hvis man kører langsommere end minimumshastigheden.

- Afhængigt af konfigurationen skal enten styringstasten sættes på FRA, tasten Følge-modus sættes på FRA, eller Plow Steer-tasten sættes på FRA.
- Afhængigt af konfigurationen skal AutoTrac deaktiveres. (Se skærmens betjeningsvejledning for yderligere oplysninger om AutoTrac).

Deaktivering af redskabsautomatisering

Afhængigt af konfigurationen, skal enten styringstasten sættes på FRA, Følge-modus-tasten sættes på FRA, eller Plovstyringstasten sættes på FRA.

Deaktiver Redskabsautomatisering

- Slå fjernstyrentilen (SCV) fra.
- Slå automatisk funktion fra.
- Afhængigt af konfigurationen skal AutoTrac deaktiveres. (Se skærmens betjeningsvejledning for yderligere oplysninger om AutoTrac).

zb48j11, 16935150464620 -74-31AUG23-1/1

SCV-kommandokontrol

Hvis den valgte UCC2 Tildelingskontroller-profil er sat op til at bruge hydraulikudtag (SCV'er), tager den kontrol over de pågældende SCV'er, også selvom programmet ikke er i brug og andre programmer vil ikke kunne sende

kommandoer til de pågældende SCV'er. For at frigive kommandokontrol over SCV, skal du oprette og vælge en UCC2 Tildelingskontrollerprofil uden SCV'er eller frakoble UCC2 Tildelingskontrolleren.

RW00482,0000A93 -74-25NOV20-1/1

AutoTrac Vision-overlejring

AutoTrac Vision-overlejring viser billedet fra Vision-kameraet og indikatorer for systeminput og -status. Vision-overlejringen vises på startside via indstillingen Video i Skærmopsætning.

Kameraikonet (A) viser det farvekodede sikkerhedsniveau for Vision-kameraet. Det faktiske sikkerhedsniveau (0-10) vises på systemets diagnosticeringsider.

Ved et sikkerhedsniveau på 10 er kameraikonet grønt. Det indikerer, at den visuelle styring kan afgøre placeringen af rækkens midte.

Ved et sikkerhedsniveau på otte eller ni er kameraikonet gult. I denne tilstand er den visuelle styring stadig aktiv og i stand til at styre maskinen. Den visuelle styring fungerer dog under mindre ideelle forhold, f.eks. i nærheden af overdækkede afgrøder, korte afgrøder eller på steder med meget ukrudt.

Ved et sikkerhedsniveau på syv eller derunder vises kameraikonet med rødt. Disse sikkerhedsniveauer er ikke acceptable i forbindelse med styring. Hvis disse forhold opstår, deaktiveres styringssystemet, og GPS-systemet anvendes, hvis der er oprettet en styringslinje. Hvis der ikke er oprettet en styringslinje, skal operatøren styre maskinen manuelt.

BEMÆRK: Sikkerhedsniveauet for kameraet til visuel styring er ikke repræsentativt for, hvor godt maskinen sporer. Visuel styring finder kun midten af rækken. AutoTrac-systemet står for maskintracking i rækken.

Rullevinkelikonet (B) giver feedback om hældningsforhold i realtid. AutoTrac kan udføre



AutoTrac Vision-overlejring

A—Kameraikon
B—Rullevinkelikon

C—Rækkeafstandsikon
D—RowSense-statusikon

hældningskompensation, men ydeevnen kan dog forringes, når hældningen øges. Ikonet viser hældningen både numerisk og ved at ændre ikonets farve:

- Grønt ikon - hældningen er på 0-2 grader
- Gult ikon - hældningen er på 2-6 grader
- Rødt ikon - hældningen er over 6 grader

Rækkeafstandsikonet (C) viser den aktuelle rækkeafstand, der er valgt for systemet. Hvis den viste afstand ikke er korrekt, skal føreren angive den korrekte rækkeafstand og kalibrere AutoTrac Vision-systemet.

Den aktuelt anvendte forskydning i systemet vises også på ikonet. Hvis forskydningen ikke er korrekt eller ikke bør anvendes, skal føreren ændre indstillingen via opsætningsproceduren.

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693515046343 -74-31AUG23-1/2

PC590596 —UN—21AUG23

Indikator for rækkemidte (E)—En hvid stiplet linje indikerer midten på rækken og er den optimale placering til maskinhjulet. Linjen ændres en smule ved ændringer i afgrødeforhold. Der sker større ændringer af linjen, hvis maskinen kører i en jordvold, eller hvis afgrøden er sået uden brug af GPS-styring.

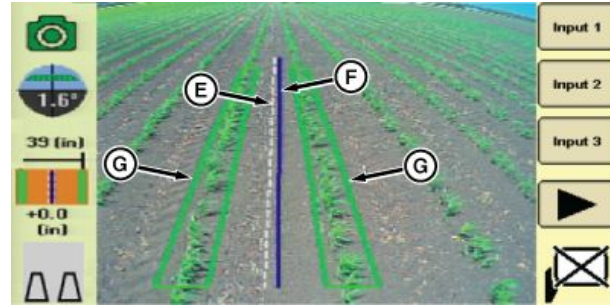
Indikator for hjulmidte (F)—En blå linje, der indikerer midten af hjulet, som er defineret under kalibreringen. Indikatoren for hjulets midte flytter sig, hvis der anvendes en forskydning i systemet.

Indikator for afgrøderække (G)—To grønne rektangler omgiver afgrøderækker og informerer om, hvor Vision-kameraet har beregnet deres placering.

RowSense-statusikon (D) angiver RowSense-statussen. Ikonets farve angiver, hvad der sker på maskinen i dette øjeblik. Ikonfarven ændres baseret på RowSense-driftsmodus.

- Grå: System installeret
- Grøn: System aktivt og kører med både rækkeføler og GPS.
- Gul: GPS tabt, kører kun med data fra rækkeføler
- Orange: Signal fra rækkeføler tabt, kører kun med data fra GPS

Følgende tabel indeholder generelle regler, som skal overholdes ved observation af rækkemidteindikatoren og hjulmidteindikatorens funktionsmåder ved kørsel igennem en række.



AutoTrac Vision-overlejring

E—Indikator for rækkemidte
F—Indikator for hjulmidte

G—Indikator for afgrøderække

AutoTrac Vision-kalibreringskvalitet	AutoTrac-indstilling	Observeret resultat
God	God	Indikatoren for rækkemidte og hjulmidte justeres ved alle hastigheder (under 10 cm [4 in] forskydning).
God	Dårlig	Indikatoren for rækkemidte og hjulmidte justeres også ved lave hastigheder (under 16 km/t [10 mph]). Indikatorer er for aggressiv, langsom til at justere eller for langsom til at reagere på højere hastigheder.
Dårlig	God eller dårlig	Indikatoren for rækkemidte og hjulmidte justeres aldrig ved nogen hastighed. Indikatorer kan være afmærkede i dette tilfælde.

zb48j1t,1693515046343 -74-31AUG23-2/2

PC582181 —UN—21AUG23

Fejlsøgning

Satellitinformation

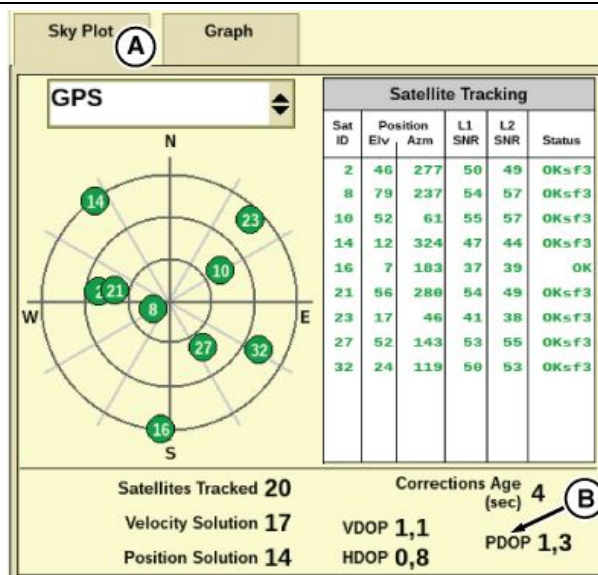
UCC2 Tildelingskontrolleren er afhængig af distributionen af de satellitter, der sender GPS-signaler. PDOP (Position Dilution of Precision) er en indikator for GPS-satellitdækningen hos modtageren. En lavere PDOP-værdi indikerer en bedre satellitdækning til beregning af både vandret og lodret position.

Inden justering af følsomheds- eller dødbåndsværdier, skal det bekræftes, at PDOP-værdien ligger under 2,5. Følsomhedsværdier, der er indstillet, mens PDOP-værdien ligger over 2,5, er upræcise og skal omjusteres.

1. Gå til StarFire-siderne.
2. Vælg fanen Himmelplot (A).
3. Bekræft, at PDOP (B) er under 2,5.

A—Fanen Himmelvisning

B—PDOP



Fanen Himmelvisning

zb48j1t,1693893831197 -74-05SEP23-1/1

PC589257 —UN—09AUG23

Nulstilling af UCC2-tildelingskontroller

VIGTIGT: Tilslut ikke UCC2 Tildelingskontroller, mens maskinen er TÆNDT. Tilslutning mens maskinen er tændt kan medføre kommunikationsfejl i CAN-bussen og generere fejl i hydraulikstyreenheden.

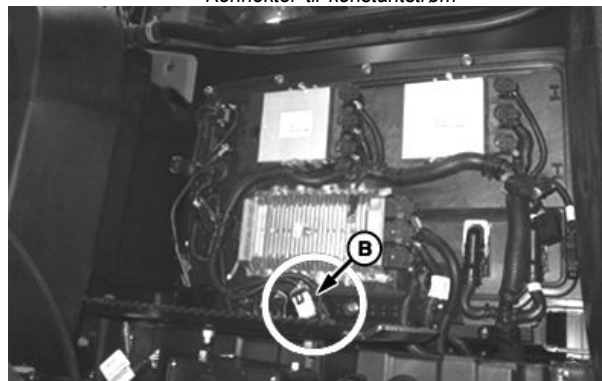
1. SLUK maskinen.
2. Frakobl konnektoren til konstantstrøm (A) og konnektoren til ekstraudstyr (B).

A—Stik til konstant strøm

B—Brottilslutning



Konnektor til konstantstrøm



Brottilslutning

zb48j1t,1693893905613 -74-05SEP23-1/2

PC22232 —UN—29FEB16

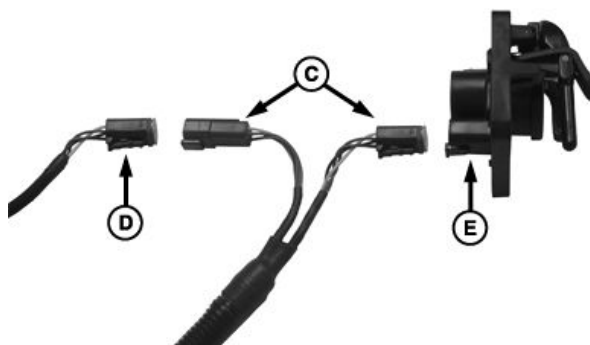
PC22233 —UN—29FEB16

3. Frakobl CAN-bus T-konnektorerne (C), og tilslut 4 bens CAN-buskonnektoren (D) direkte til ISO-redskabskonnektoren (E).
4. Start maskinen. Når alle systemer starter op, skal du gennemgå og rette alle maskinens fejlsøgningsskoder og dernæst slukke maskinen.
5. Tilskut den konstante strøm og brotilslutningerne igen.
6. Tilslut atter CAN-bus T-stikken mellem 4-bensstikket og ISO redskabsstikket

C—CAN-bus T-stik

E—ISO-redskabstilslutning

D—4-polet CAN-busstik



Konnektur til CAN Bus

zb48j1t,1693893905613 -74-05SEP23-2/2

PC22234 —UN—29FEB16

Statuskode, navigationskilde og udgangskode

Statuskode	Beskrivelse	Løsning-
Deaktiveret	Systemet har fejl.	Jf. Aktiv redskabsstyrings Fejlsøgningssider for yderligere oplysninger og rettelse af fejl.
Klar til at aktivere	Systemet venter på, at føreren aktiverer.	Vælg Styring Til-tasten for at aktivere.
Aktiveret	Systemet venter på, at føreren tænder for redskabsautomatisering.	Aktivering af systemet afhænger af, hvordan systemet er konfigureret. (Se afsnittet Betjening for yderligere oplysninger).
Aktiv	Systemet kontrollerer aktivt redskabet ved hjælp af GPS-baseret styring.	Systemet fungerer optimalt.

Navigationskilde	Beskrivelse	Løsning-
Ingen tilstand	Systemet er ikke aktivt. Ingen føler er i brug.	Opsætning af systemet.
Aktiv – GPS	Systemet kontrollerer aktivt redskabet ved hjælp af GPS-baseret styring.	Normal drift, defineret under opsætning.
Aktiv – Primær lokal føler	Systemet kontrollerer aktivt redskabet ved hjælp af styring baseret på primære lokale fejl.	Normal drift, defineret under opsætning.
Aktiv – Sekundær lokal føler	Systemet kontrollerer aktivt redskabet ved hjælp af styring baseret på sekundære lokale fejl.	Normal drift, defineret under opsætning.
Aktiv – Styring skal være tændt GPS	Systemet kontrollerer aktivt redskabet ved hjælp af GPS-baseret styring. Systemet deaktiverer redskabsautomatisering, når AutoTrac vælger det næste spor.	Normal drift, defineret under opsætning.
Aktiv – Styring skal være tændt Primære lokale fejl	Systemet kontrollerer aktivt redskabet ved hjælp af styring baseret på primære lokale fejl. Systemet deaktiverer redskabsautomatisering, når AutoTrac vælger det næste spor.	Normal drift, defineret under opsætning.
Aktiv – Styring skal være tændt Sekundære lokale fejl	Systemet kontrollerer aktivt redskabet ved hjælp af styring baseret på sekundære lokale fejl. Systemet deaktiverer redskabsautomatisering, når AutoTrac vælger det næste spor.	Normal drift, defineret under opsætning.

Udgangskoder	Beskrivelse	Løsning-
OK	Redskabsautomatisering er klar til at køre eller kører uden fejl. Fejl er sandsynligvis uafhængige af UCC2-tildelingskontroller-systemet.	Systemet fungerer korrekt.
Ikke aktiveret	Den ønskede tildeling er ikke blevet aktiveret på UCC2-tildelingskontrolleren.	Se Indtastning af aktiveringskode for yderligere oplysninger.
Maskinens GPS-nøjagtighed ikke opfyldt	Intet GPS-signal fra maskinen til rådighed, eller for lavt nøjagtighedsniveau.	Læs mere i Satellitoplysninger eller StarFire-antennens betjeningsvejledning.
Redskabets GPS-nøjagtighed ikke opfyldt	Intet GPS-signal fra redskabet til rådighed, eller for lavt nøjagtighedsniveau.	Læs mere i Satellitoplysninger eller StarFire-antennens betjeningsvejledning.
Feedbackføler ikke valgt	Ingen feedbackføler valgt.	Vælg enten: - Funktionstasten Aktiv redskabsstyring > fanen Opsætning > tasten Rediger styrekontrol > en styringsfeedbackføler. - Vælg funktionstasten Plovstyring > fanen Opsætning > Breddekontrol.
Feedbackføler ikke registreret	Den valgte feedbackføler er ikke tilgængelig eller uden for tolerancen (< 0,1 V eller > 4,9 V).	Tilslut føler, eller juster forbindelse til at blive inden for spændingsområdet.
Feedbackføler ikke kalibreret	Maks. venstre, Midte eller Maks. højre ikke sat for den valgte styringsfeedbackføler eller sat forkert.	Bekræft, at Maks. venstre, Midte eller Maks. højre er sat korrekt. Bekræft, at Maks. venstre og Maks. højre har en forskel på mindst 1 V. Juster forbindelse efter behov.

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693893916402 -74-05SEP23-1/2

Ventil ikke valgt	Ventil eller grænseflade ikke valgt.	Vælg enten: - Funktionstasten Aktiv redskabsstyring > fanen Opsætning > tasten Rediger styrekontrol > et ventilvalg eller en grænseflade. - Vælg funktionstasten Plovstyring > fanen Opsætning > Breddekontrol.
Ventil ikke tilgængelig	Den valgte ventil er ikke registreret i øjeblikket eller kan ikke fungere.	Bekræft forbindelserne, og genstart derefter maskinen for at forsøge retablering.
Ventil ikke i auto	Den valgte ventil er ikke sat i Auto-funktion.	Ved brug af Legacy JD Proprietary eller JD Proprietary spærres og frigives den ønskede ventil. Ved brug af ISO-ventilgrænseflade vælges genaktiveringstasten.
Ventilfej	Den valgte ventil rapporterer en fejl og kan ikke bruges.	Undersøg ventilen, og genstart derefter maskinen for at forsøge udbedring.
Ventil ikke kalibreret	Den valgte ventil har ingen kalibrerede grænser.	Kalibrer grænserne. Vælg enten: - Funktionstasten Aktiv redskabsstyring > fanen Kalibreringer > tasten Automatisk kalibrering eller Manuel kalibrering. - Tasten Plow Steer > fanen Kalibreringer > tasten Manuel kalibrering.
Ingen AutoTrac på maskine	AutoTrac ikke registreret eller sat op på maskinen.	Kontrollér, at AutoTrac er installeret og fungerer.
Spornummer ændret	Normal adfærd og skærme, når Styring altid til er aktiveret, og systemet deaktiveres, når AutoTrac ændrer valgt spor.	Systemet kører normalt.
GPS-diskontinuitet	Positional Dilution of Precision (PDOP) eller korrektionsalder for høj.	Bekræft GPS-nøjagtighed og satellitter. (Se mere i betjeningsvejledningen til StarFire).
Hastighed for lav	Maskinhastigheden er under 0,1 km/t (0,06 mph) og kan ikke styre ventiler.	Øg maskinhastigheden til over min. hastighedsgrænsen på 0,1 km/t (0,06 mph).
Redskab registrerer ikke	Deaktiver styring når arbejdsregistrering er afbrudt er aktiveret, og displayet viser, at arbejdsregistrering er slukket.	Bekræft displayets indstillinger for arbejdsregistrering.
Ingen primær lokal fejl registreret	RowSense er aktiveret, men ingen lokale fejlkilder er registreret.	Tilslut en lokal fejlkilde, eller deaktiver RowSense.
Ingen sekundær lokal fejl	RowSense er aktiveret, men ingen lokale fejlkilder er registreret.	Tilslut en lokal fejlkilde, eller deaktiver RowSense.
Venter på, at bruger aktiverer	Venter på, at føreren vælger tasten Styring Til.	Vælg Styring Til-tasten.
Hastighed uden for tolerancen	Hastighed for hurtig eller for lav.	Kør maskinen med en hastighed mellem 0,1 km/t (0,06 mph) og maksimal hastighed. - Den maksimale AutoTrac-hastighed for John Deere Active Implement Guidance™ varierer fra platform til platform. (For yderligere oplysninger henvises der til maskinens betjeningsvejledning). - Den maksimale hastighed for Følge-modus er 36 km/t (22.4 mph). - Den maksimale hastighed for Plovstyring er 15 km/t (9.3 mph).
Fører ikke til stede	Maskinfører ikke til stede.	Føreren skal sidde ned. Kontrollér sædekontakten.
Klar	System klar til at blive aktiveret.	Vælg genaktiveringskontakten.
Ventilfej—Genstart for at forsøge retablering	Ventilfej er rapporteret.	Kontrollér ledningerne, og genstart derefter maskinen for at forsøge retablering.
AutoTrac ikke aktiv	AutoTrac er ikke aktiv.	Tilkobl AutoTrac.

zb48j1t,1693893916402 -74-05SEP23-2/2

Fejlsøgningskoder (DTC'er)

DTC	Beskrivelse	Anbefalet løsning
168,03	Tilkoblet spænding er over normal.	Kontrollér den tilførte strøm.
168,04	Tilkoblet spænding er under normal.	Kontrollér den tilførte strøm.
629	Hvis operativsystemet ikke svarede i 1 sekund.	Hvis problemet fortsætter, skal strømmen til maskinen slukkes og tændes.
517232,02	Redskabets CAN-bus er inaktiv.	Hvis problemet fortsætter, skal strømmen til maskinen slukkes og tændes.
517857,14	Systemet har registreret flere tildelingskontrollere på CAN-bussen.	Frakobl en af tildelingskontrollerne.
523773,03	Maskinens CAN-bus til høj spændingen er over normalen.	Hvis problemet fortsætter, skal strømmen til maskinen slukkes og tændes.
523773,04	Maskinens CAN-bus til høj spændingen er under normalen.	Hvis problemet fortsætter, skal strømmen til maskinen slukkes og tændes.
523774,03	Maskinens CAN-bus til lav spændingen er over normalen.	Hvis problemet fortsætter, skal strømmen til maskinen slukkes og tændes.
523774,04	Maskinens CAN-bus til lav spændingen er under normalen.	Hvis problemet fortsætter, skal strømmen til maskinen slukkes og tændes.
524215,03	Redskabets CAN-bus til høj spændingen er over normalen.	Hvis problemet fortsætter, skal strømmen til maskinen slukkes og tændes.
524215,04	Redskabets CAN-bus til høj spændingen er under normalen.	Hvis problemet fortsætter, skal strømmen til maskinen slukkes og tændes.
524217,03	Redskabets CAN-bus til lav spændingen er over normalen.	Hvis problemet fortsætter, skal strømmen til maskinen slukkes og tændes.
524217,04	Redskabets CAN-bus til lav spændingen er under normalen.	Hvis problemet fortsætter, skal strømmen til maskinen slukkes og tændes.
524259,00	Tildelingskontrollerens temperatur er over 90°C (194°F).	Sørg for, at tildelingskontrolleren er fri for snavs, støv og fremmedlegemer.

RW00482,0000987 -74-06OCT21-1/1

Fejlfinding

Vælg enten:

- Funktionstasten Aktiv redskabsstyring > fanen Fejlfinding > Fejlfinding
- Funktionstasten Plovstyring > fanen Fejlfinding

Fejlfinding viser:

- Status (A) – Driftstilstand.
- Betingelse (B)—Kravene for at nå hver status.
- Er klar (C) – Angiver, at en betingelse er opfyldt.

A—Status
B—Tilstand

C—Er klar

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	B	C	
	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	

Fejlfinding – Aktiv redskabsstyring

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

Fejlfinding – Plovstyring

zb48j1t,1693893964042 -74-05SEP23-1/1

PC589258 —UN—09AUG23

PC589259 —UN—09AUG23

Trinvis reaktion – Aktiv redskabsstyring

Vælg funktionstasten Aktiv redskabsstyring > fanen Fejlfinding > Trinvis reaktion.

⚠ FORSIGTIG: For at undgå kvæstelser skal det sikres, at området omkring redskabet er fri for personer og forhindringer, og at redskabet kan ændre position uden at beskadige udstyr.

Trinvis reaktion tester styreaktoren ved at flytte redskabet til den kalibrerede midterposition. Dette hjælper med til at vurdere styringssystemets evne til at kontrollere position og systemtuning.

Flyt redskabets styreaktuator manuelt væk fra midterpositionen.

Udfør testen ved at holde på AutoTrac-genaktiveringskontakten og vælge tasten Start test (A).

A—Tasten Start test

Trinvis reaktion

zb48j1t,1693893982740 -74-05SEP23-1/1

PC589270 —UN—09AUG23

Frekvensscanning—John Deere Active Implement Guidance™

Vælg funktionstasten Aktiv redskabsstyring > fanen Fejlfinding > Positionskommando.

⚠ FORSIGTIG: For at undgå kvæstelser skal det sikres, at området omkring redskabet er fri for personer og forhindringer, og at redskabet kan ændre position uden at beskadige udstyr.

Frekvens-fejeanordning tester styreaktoren ved hjælp af frekvens-fejeanordning med en sinuspositionskommando. Dette hjælper med til at vurdere styringssystemets evne til at kontrollere position, systemtuning og ændre position uden at beskadige udstyret.

Udfør testen ved at indtaste de ønskede testparametre (A-D), holde på AutoTrac-genaktiveringskontakten og vælge tasten Start test (E).

Frekvensscanning

A—Positionskommando
B—Scanningstid
C—Startfrekvens

D—Slutfrekvens
E—Tasten Start test

zb48j1t,1693894028541 -74-05SEP23-1/1

PC589271 —UN—09AUG23

Positionskommando—John Deere Active Implement Guidance™

Vælg funktionstasten Aktiv redskabsstyring > fanen Fejlfinding > Positionskommando.

⚠ FORSIGTIG: For at undgå kvæstelser skal det sikres, at området omkring redskabet er fri for personer og forhindringer, og at redskabet kan ændre position uden at beskadige udstyr.

Positionskommando tester styreaktuatoren ved at flytte redskabet til en position angivet af maskinoperatøren. Dette hjælper med til at vurdere styringssystemets evne til at kontrollere position og systemtuning.

Udfør testen ved at indtaste den ønskede positionskommando (A), holde på AutoTrac-genaktiveringskontakten og vælge testen Start test (B).

A—Positionskommando

B—Tasten Start test

Positionskommando

zb48j1t,1693894110616 -74-05SEP23-1/1

PC589272 —UN—09AUG23

Flowkommando—John Deere Active Implement Guidance™

Vælg funktionstasten Aktiv redskabsstyring > fanen Fejlfinding > Flowkommando.

⚠ FORSIGTIG: For at undgå kvæstelser skal det sikres, at området omkring redskabet er fri for personer og forhindringer, og at redskabet kan ændre position uden at beskadige udstyr.

Flowkommando tester styreaktuatoren ved hjælp af en manuelt indtastet flowkommandoprocent. Dette hjælper med til at vurdere styrekommandoernes effektivitet.

Udfør testen ved at indtaste den ønskede flowkommando (A), holde på AutoTrac-genaktiveringskontakten og vælge tasten Start test (B).

A—Flowkommando

B—Tasten Start test

Flowkommando

zb48j1t,1693894110545 -74-05SEP23-1/1

PC589273 —UN—09AUG23

Navigationfølere—John Deere Active Implement Guidance™

Vælg funktionstasten Aktiv redskabsstyring > fanen Fejlfinding > Navigationfølere.

Navigationfølere viser følgende oplysninger om GPS-systemet, den primære og sekundære føler:

- Kilde (A)
- Lateral fejl (B)
- Retningsfejl (C)
- Kurvatur (D)
- Konfidens (E)
- Kildeadresse (F)
- Primær (G)

A—Kilde
B—Sideforskydning
C—Retningsfejl
D—Kurvatur

E—Konfidens
F—Kildeadresse
G—Primær

Last Exit 1: Feedback Sensor Not Calibrated Codes Issued 2: OK 3: Ready			
Nav. Sensors			
Source: (A)	GPS	Primary Sensor	Secondary Sensor
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)	●	○	○

Navigationfølere

zb48j1t,1693894128823 -74-05SEP23-1/1

PC26431—UN—25OCT18

Hastighedsregulering – Aktiv redskabsstyring

Vælg funktionstasten Aktiv redskabsstyring > fanen Fejlfinding > Hastighedsregulering.

Hastighedsregulering viser:

- Styretilstand (A)
- Grænsetilstand (B)
- Udgangskode (C)
- Maskinførergrænse (D)
- Maskines hastighed (E)
- Hastighedskommando (F)

A—Styretilstand
B—Grænsetilstand
C—Udgangskode

D—Førergrænse
E—Maskines hastighed
F—Hastighedskommando

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)

Hastighedsregulering

zb48j1t,1693894235577 -74-05SEP23-1/1

PC589274—UN—09AUG23

Fejlfinding – Plovstyring

Vælg Funktionstasten Plovstyring > fanen Fejlfinding.

Fejlfinding viser:

- Status (A) – Plovstyrings driftstilstand.
- Betingelser (B) – Kravene for at nå hver status.
- Er klar (C)—Angiver, om betingelsen er opfyldt.

A—Status
B—Tilstand

C—Er klar

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

Fejlfinding

zb48j1t,1693894235528 -74-05SEP23-1/1

PC589259 —UN—09AUG23

Hardware/software

Vælg funktionstasten Opsætning af kontrolenhed > fanen Fejlfinding > Hardware/software på rullemenuen (A).

Hardware/Software viser Programkontrolenheden:

- Hardwareversion (B)
- Softwareversion (C)
- Serienummer (D)
- Primær kildeadresse (E)
- Sekundær kildeadresse (F)

For at aktivere afsendelse af fejlfindingsværdier og statusser for CAN-optagelse skal afkrydsningsfeltet CAN-fejlfinding tændt afkrydses (G). CAN-optagelser bruges til avanceret fejlsøgning.

A—Rullemenu
B—Hardwareversion
C—Softwareversion
D—Serienummer

E—Primær kildeadresse
F—Sekundær kildeadresse
G—Tjekmærket Aktivér
CAN-fejlfinding

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

Hardware/software

zb48j1t,1693894235476 -74-05SEP23-1/1

PC589260 —UN—09AUG23

Timer

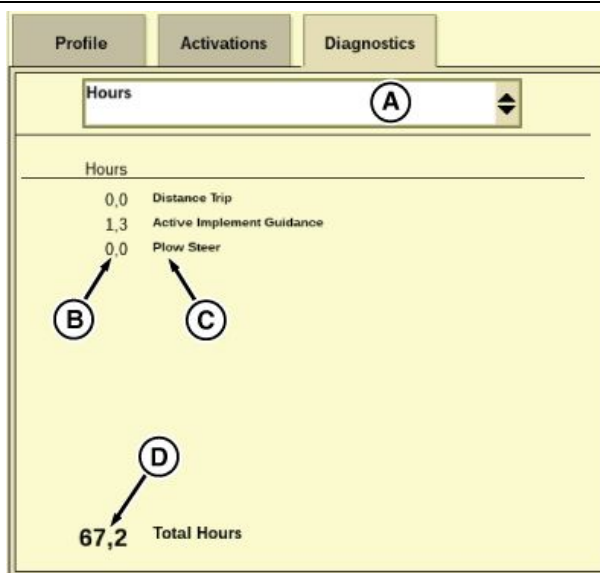
Vælg funktionstasten Programkontrolenhed > fanen Fejlfinding > Timer på rullemenuen (A).

Viste timer (B) er, hvor lang tid hvert program (C) har kørt med en aktiv status.

Viste timer i alt (D) er, hvor lang tid Programkontrolenheden har kørt med en aktiv status.

A—Rullemenu
B—Timer

C—Applikation
D—Samlet antal timer



Timer

zb48j1t,1693894235420 -74-05SEP23-1/1

PC589261—UN—09AUG23

SCV-fejlfinding

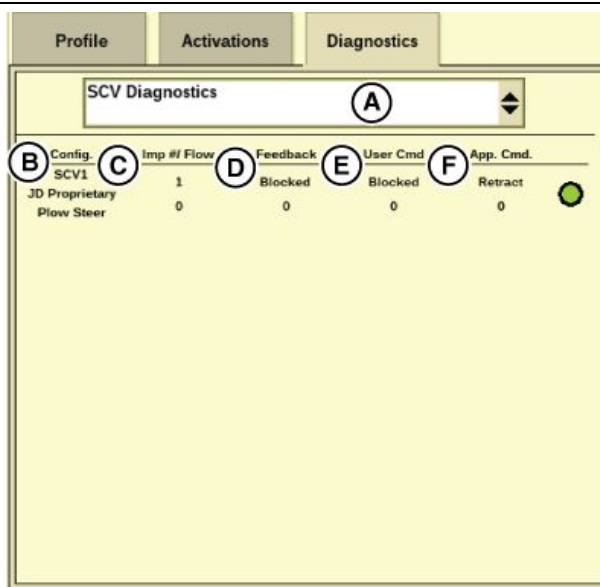
Vælg funktionstasten Opsætning af kontrolenhed > fanen Fejlfinding > SCV-fejlfinding på rullemenuen (A).

SCV-fejlfinding viser:

- Konfiguration (B)
- Redskabsnummerflow (C)
- Følerfeedback (D)
- Brugerkommando (E)
- Tildelingskontroller-kommando (F)

Værdier for SCV-fejlfinding		
Flowtilstand	Nummer	Definition
Blokeret	0	Ventil tillader ikke noget flow.
Udkøring	1	Ventil tillader positivt flow.
Indkøring	2	Ventil tillader negativt flow
Flyde	3	Ventil er åben.
Fejl	14	Der opstod en fejl.

Værdier for SCV-fejlfinding



SCV-fejlfinding

A—Rullemenu
B—Konfiguration
C—Redskabsnummerflow

D—Følerfeedback
E—Brugerkommando
F—Tildelingskontrollerkommando

zb48j1t,1693894235326 -74-05SEP23-1/1

PC589262—UN—09AUG23

Input-/outputaflysninger

Vælg funktionstasten Opsætning af kontrolenhed > fanen Fejlfinding > Input-/outputaflysninger på rullemenuen (A).

Input-/outputmålinger viser signaltypen (B-D) og stikben-nummeret (E), der bruges på Programkontrolenhedens konektor.

- Analoge signaler viser spænding (F).
- Digitale signaler viser tilstand (G) og frekvens (H).
- Nederste drivanordning viser tilstand (G) og strømstyrke (I).

A—Rullemenu
B—Analogt signal
C—Digitalt signal
D—Signal for nederste drivanordning
E—Stikbennummer
F—Spænding
G—Tilstand
H—Frekvens
I—Strømstyrke

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

Input-/outputmålinger

Analog og spænding			SCV-type valgt			
Signal	Stik ben	Spænding	Legacy JD Proprietary	JD Proprietary	ISO	Ekstern ventil
Analog ind 1	G2	Hjulvinkelfølerens spændingsaflysning for den tildelte fjernstyreventil. (Plovstyrings forhandlerværktøj til SCV-kalibrering kan også anvende dette input). 0-5 V, 2,5 V = neutral	Hjulvinkelfølerens aktuelle spændingsaflysning, når den er tilsluttet den tildelte fjernstyringsventil på ledningsbundtet til redskabsfeedback.			
Analog ind 2	K2	Hjulvinkelfølerens spændingsaflysning for den tildelte fjernstyreventil. (Plovstyrings forhandlerværktøj til SCV-kalibrering kan også anvende dette input). 0-5 V, 2,5 V = neutral	Hjulvinkelfølerens aktuelle spændingsaflysning, når den er tilsluttet den tildelte SCV på ledningsbundtet til redskabsfeedback.			
Analog ind 3	G3	Ikke relevant for Aktiv redskabsstyring, Plovstyring eller Distance Trip.	Ikke relevant			
Analog ud 1	H1	Angivet SCV-spændingsværdi. 0-5 V, 2,5 V = neutral	Når den er indstillet til SCV 1, er dette spændingen, der angives til hydraulikstyreenheden eller den aktuelt angivne spænding for den respektive SCV, hvis den ikke er i auto-tilstand.	Ikke relevant	Ikke relevant	Når den er indstillet til SCV 1, er dette spændingsaflysningen for det eksterne SCV-betjeningshåndtag. Ca. 2,8 V er neutral. Hvis spændingen er tæt på 0 V og/eller ikke skifter med bevægelse af det fjernmonterede elektroniske SCV-betjeningshåndtag, så sørg for, at den eksterne ventil er tilsluttet, og lyset er tændt.

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693894270695 -74-05SEP23-1/2

Fejlsøgning

Analog ud 2	J1	Angivet SCV-spændingsværdi. 0-5 V, 2,5 V = neutral	Når den er indstillet til SCV 3, er dette spændingen, der angives til hydraulikstyreenheden eller den aktuelt angivne spænding for den respektive SCV, hvis den ikke er i auto-tilstand.	Ikke relevant	Ikke relevant	Når den er indstillet til SCV 2, er dette spændingsaflæsningen for det eksterne SCV-greb. Ca. 2,8 V er neutral. Hvis spændingen er tæt på 0 V og (eller) ikke skifter med bevægelse af fjernmonteret elektronisk SCV-betjeningshåndtag, så sørg for at den eksterne ventil er tilsluttet, og lyset er tændt.
5 V ind	E1	0-5 V følerspænding. Når ledningsbundtet til redskabsfeedback er forbundet, er det 5 V. Med en traktor-SCV er det 0 V og ændres med kommando.	Spænding fra hydraulikstyreenhedssystemet bør vise 5 V.	Ikke relevant	Ikke relevant	Ikke relevant
5 V ud	K3	Forsynet spænding til system. 0-5 V	Spændingsforsyning til system bør vise tæt på 5 V.			

Analog og spænding

Digitalt signal	Stik ben	Tilstand	Frekvens (Hz)
Digital ind 1	G1	Ekstern ventils fjernmonterede elektronisk SCV-betjeningshåndtag, 0 = ingen kommando, 1 = kommando	Ikke relevant for Aktiv redskabsstyring eller Plovstyring.
Digital ind 2	K1	Værdi viser 1	
Digital ind 3	C3	Ikke relevant for Aktiv redskabsstyring eller Plovstyring.	

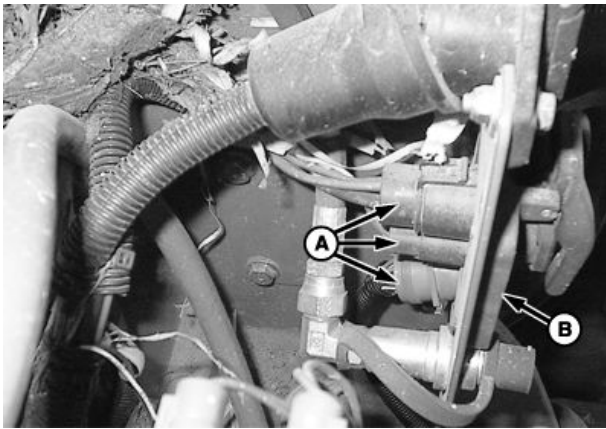
Digitalt signal

Drivanordninger	Stik ben	Tilstand	Strømstyrke (mA)
Nederste drivanordning 1	E3	Drivanordning til relæ, der anvendes til redskaber udstyret med elektroniske bremses, der låser og frigiver rat med hydrauliske styresystemer, der anvender elektroniske ventiler for at give styrecylindere mulighed for at flyde under drejehændelser. 0 = Aktiv redskabsstyring er inaktiv, 1 = Aktiv redskabsstyring er aktiv	< 3000 mA
Nederste drivanordning 2	E2	Ikke relevant for Aktiv redskabsstyring eller Plovstyring.	< 3000 mA
Nederste drivanordning 3	D3	Ikke relevant for Aktiv redskabsstyring eller Plovstyring.	< 3000 mA

Drivanordninger

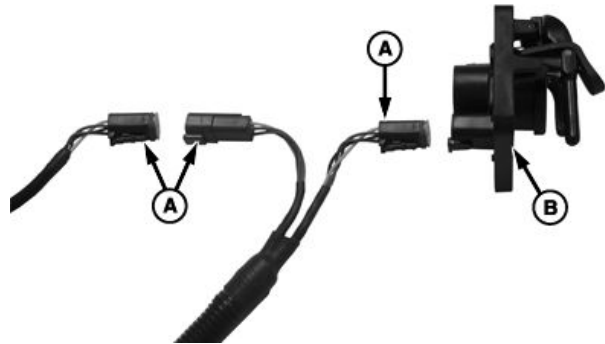
zb48j1t,1693894270695 -74-05SEP23-2/2

Maskinkonfiguration



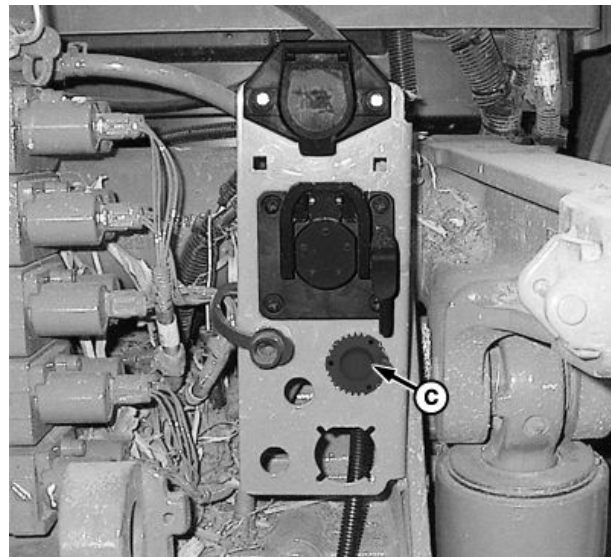
ISO-stik

PC19673 —UN—28MAY14



Y-konnektor

PC19672 —UN—27MAY14



Stik til feedbackføler

PC19674 —UN—28MAY14

A—Stik på maskinside
B—ISO-stik

C—Stik til feedbackføler

Symptom

Redskab vises ikke eller kan ikke benyttes.

Problem

Snåvse eller løse konnektorer (A) på ISO-konnektorens (B) maskinside.

GreenStar-ledningsnet tilsluttet forkert.

Elektrisk kortslutning i ledningsbundet.

Løsning

Rens konnektorer, og tilslut tæt igen.

Sluk for maskine og system, frakobl ledningsnet, rens og installer korrekt.

Efterse den elektriske ledningsføring for brud, kortslutninger og skader.

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693894927443 -74-07AUG25-1/4

Symptom	Problem	Løsning
	UCC2 Tildelingskontrolleren blev koblet til tændt maskine og (eller) koder aktive på maskine.	SLUK maskinen, og frakobl UCC2 Tildelingskontroller fuldstændigt fra systemet. Start maskinen, og vent til skærmen er fuldt opstartet. SLUK for maskinen, og tilslut UCC2 Tildelingskontroller og alle ledningsnet igen.
	UCC2 Tildelingskontrolleren kommunikerer ikke med CAN-bussen efter nøglecyklus.	Bekræft, at UCC2 Tildelingskontrolleren er tændt. Hvis UCC2 Tildelingskontrolleren har konstant strøm, lukker den ikke ned og vises ikke på skærmen, når maskinen slås til igen.
SCV skifter ikke til auto-tilstand.	SCV-tilbehørets konektor er ikke tilsluttet.	Bekræft, at 9-bensstikket til SCV-tilbehøret er sat i maskinen.
	SCV er ikke konfigureret.	Bekræft, at SCV er konfigureret. (Jf. Styringskontrol til Aktiv redskabsstyring, eller jf. Breddestyring og Plovkonfiguration vedr. Plovstyring).
AC (Automatisk kontrol) ikke vist på SCV-skærmen (traktorer i 30 serie eller ældre). Afkrydsningsfeltet for Auto-tilstand er gråtonet og kan ikke vælges (traktorer i serie R).	Snavset eller løs konektor til redskabs feedbacksensor (C) bag på maskine. Ældre versioner af ledningsbundt brugte en 10-bens rektangulær konektor.	Rens konnekter, og tilslut tæt igen.
	SCV er ikke i Spærring.	Sørg for, at SCV er i Spærrings- og ikke i Flyde-modus. Hvis SCV-betjeningshåndtaget forbliver i fremad-position, så er det i Flyde-modus.
	Opsætningen er forkert.	Bekræft, at der er valgt korrekt kontroltype, at SCV'er er valgt i opsætning af John Deere Active Implement Guidance™, og at der er blevet slukket og tændt for strømmen.
	SCV-valg er ikke korrekt i CommandCenter (R-serie).	Via CommandCenter vælges den SCV, der skal anvendes.
Systemet bevæger sig i én retning.	Der er installeret inline kontraventiler på systemet.	Fjern kontraventilerne.

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693894927443 -74-07AUG25-2/4

Symptom	Problem	Løsning
	Hydraulikslangerne er ombyttet.	Byt om på hydraulikslangerne, eller markér afkrydsningsfeltet Omvendt output, og kalibrer SCV og feedbackføleren. (Jf. Styringskontrol til Aktiv redskabsstyring, eller jf. Breddekontrol og Plovkonfiguration vedr. Plovstyring).
	UCC2 Tildelingskontroller blev tilsluttet, mens maskinen kørte, hvilket udløste fejlkoder knyttet til hydraulikstyreenheden.	(Se Nulstilling af UCC2-tildelingskontroller for yderligere oplysninger).
Sideforskydeligt trepunktsophæng låser i én retning, når forager nås.	Ophængs vandring er ikke parallel med maskinens bagaksel.	Montér en redskabsfeedbacksensor og et sensorledningsbundt. Skift kontrolvalget fra Redskabsforskydning til Redskabsstyring. Kalibrer venstre, højre og midterpositioner.
Redskab styrer væk fra linje, når der trykkes på AutoTrac-fortsættelsestast.	SCV-slanger er tilkoblet omvendt.	Byt om på hydraulikslangerne, eller markér afkrydsningsfeltet Omvendt output, og kalibrer SCV og feedbackføleren. (Jf. Styringskontrol til Aktiv redskabsstyring, eller jf. Breddekontrol og Plovkonfiguration vedr. Plovstyring).
	Forkert konektor for redskabsfeedbackføler er tilsluttet hjulvinkelføleren.	Tilslut den korrekte redskabsfeedbackkonektor under hensyn til den SCV valgt under indstillinger.
Maskine styrer ikke til linje.	EC vises på SCV-skærmen.	For at frembringe AC-tilstand skal du trykke det korrekte SCV-betjeningshåndtag ind i spærring.
Hydraulikcylinder reagerer ikke så godt.	Hydraulikcylinder lækker væske.	Se efter utætheder. (Jf. producenten af redskabets styrecylinder for flere oplysninger).
		Reparér eller udskift cylinderen. Kontakt din John Deere forhandler eller anden serviceudbyder for at få hjælp.
	Utilstrækkeligt hydrauliktryk på maskine.	Kontrollér maskinens hydrauliktryk. (Jf. maskinens betjeningsvejledning for at få flere oplysninger.)

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693894927443 -74-07AUG25-3/4

Symptom	Problem	Løsning
		Sørg for, at hydraulikolien er ved driftstemperatur.
		Brug den rigtige størrelse hydraulikcylinder iht. maskintrykket.
	Udligningsventil er justeret forkert.	Justér udligningsventilens patroner, og udfør tærskel-kalibrering.
	Dårlig eller forkert tilslutning af hydraulikslanger.	Kontrollér slangens O-ringe, tilslut korrekt og stram forbindelser.
	Ventil er frossen.	Kør hydraulikcylindrene manuelt, helt til højre og venstre. Hvis tilstanden gentages, kan olien være forurenet og forårsage tilstopning, eller SCV kan have brug for en pendulklap til at forhindre den i at gå i Afslamlingsmodus under forhold med lavt flow.
	Programindstillingerne er forkerte.	Bekræft, at systemet bevæges jævnt via ind- og udkøringstestene, og justér følsomhederne og grænserne derefter.
Programmet aktiveres ikke.	Status vises ikke korrekt.	(Se Statuskode, Fejlkilde og Udgangskode for yderligere oplysninger).
	UCC2 Tildelingskontroller blev tilsluttet, mens maskinen kørte, hvilket udløste fejlkoder knyttet til hydraulikstyreenheden.	1. SLUK maskinen. 2. Frakobl UCC2 Tildelingskontrollen, ledningsnettet til konstant strøm og tilbehørsstikket fra det eksterne bagpanel i førerhuset. 3. Frakobl CAN-bus T-stik, og tilslut 4-bensstik direkte til ISO-redskabsstikket. 4. Start maskinen. SLUK maskinen, når alle systemer er startet op. 5. Tilslut UCC2 Tildelingskontroller, det konstante strømledningsnet og tilbehørsstikket igen. 6. Tilslut atter CAN-bus T-stikkene mellem 4-bensstikket og ISO-redskabsstikket.

zb48j1t,1693894927443 -74-07AUG25-4/4

Ekstern ventil

Symptom	Problem	Løsning
Den eksterne ventil reagerer ikke.	Maskinsidens redskabsfeedbackføler bag på maskinen til integreret SCV-kontrol er tilsluttet. Ældre versioner af ledningsbundet brugte en 10-bens rektangulær konektor.	Afbryd konektor til redskabsfeedbackføler på maskinsiden.
	Ekstern ventils ledningsbundet er frakoblet.	Tilslut den eksterne ventils ledningsbundet. LED på den eksterne ventil bør lyse.
	Den monterede eksterne ventil er ikke kompatibel med design på maskines hydrauliksystem (åbent vs. lukket centerdesign).	Bekræft, at delnummeret for den monterede ventil på redskab er kompatibel med designet af maskinens hydrauliksystem. (Se Instruktioner om installation af UCC2 Tildelingskontroller og ekstern ventil, eller ret henvendelse til John Deere-forhandleren eller en anden serviceudbyder for yderligere oplysninger.)
	SCV-kontrol-ledningsnettet har løse eller ingen forbindelser til tildelingskontrollers ledningsnet.	Kontrollér forbindelserne.
	Ledningsnettet til SCV-kontrol er tilsluttet redskabsmodtageren eller det forreste forlængerledningsnet.	Bekræft, at SCV-kontrol-ledningsbundet er tilsluttet Programkontrolenhedens ledningsbundet.
	Inline kontraventil på pumpe-slangen fungerer ikke eller findes ikke.	Montér, reparér eller udskift kontraventil.

Fortsættes på næste side

RW00482,00007A8 -74-05AUG25-1/2

Symptom	Problem	Løsning
LED-lyset er rødt.	Der opbygges modtryk i den eksterne ventil.	⚠ FORSIGTIG: Hold området omkring udstyret ryddet for at undgå alvorlig personskade. Ved en bevægelse af den eksterne ventils betjeningshåndtag bevæger redskabet sig. Slangerne tilkoblet omvendt og danner modtryk. Bekræft, at slangerne er tilkoblet korrekt. Hvis problemet fortsætter, udføres følgende: 1. Stil hydraulikken i Flydestilling med traktoren i gang. 2. Sluk maskinen med nøglen. 3. Kør det eksterne ventilstyregreb gennem en cyklus flere gange. 4. Sluk-tænd for strømmen for at slukke det røde lys.
	Fejl i ekstern ventil.	Kontakt John Deere forhandleren eller anden serviceudbyder.

RW00482,00007A8 -74-05AUG25-2/2

Antenne

Advarsel om modtagerpræcision

Tilslut den modtager, der har det største præcisionsniveau, til den primære maskine (køretøj) for at opnå bedre ydelse.



Advarsel om modtagerpræcision

PC13798 —UN—02JUN11

Symptom	Problem	Løsning
Advarsel om modtagerpræcision vises.	Korrektionssignalet er kraftigere på redskabets modtager.	Fællessignal benytter automatisk maskinens korrektionssignal. Installér modtager med et kraftigere korrektionssignal på maskinen. Præcisionsadvarslens deaktiverer ikke fællessignalet.
Ikke i stand til at benytte fællessignal, mens maskinen er i bevægelse.	Der er et softwareproblem.	Sørg for, at Programkontrolenhed, skærm og modtager har de seneste opdateringer af software.
	Begge modtagere benytter realtids kinematik (RTK), og RTK er slået TIL.	Slå RTK fra på redskabets antenne. (Se StarFire-antennens betjeningsvejledning).
	For/bag-værdierne for redskabets antenne er ikke indstillet til nul.	Indstil redskabets for/bag-værdier til nul.
Modtagere er ikke sammenkædet med fællessignal.	Fællessignalet deaktiveres på siden for opsætning af redskabsstyring.	1. Vælg Menu-knappen. 2. Vælg tasten Programkontrolenhed. 3. Vælg funktionstasten Programkontrolenheds Hoved. 4. Vælg knappen Opsætning af redskabsstyring. 5. Vælg Fællessignal aktiveret i rullemenuen.

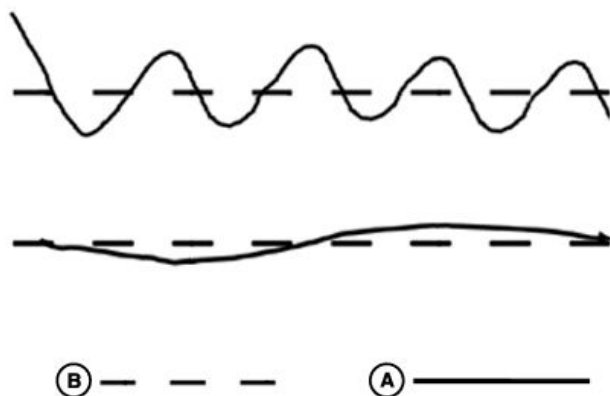
zb48j1t,1693894986469 -74-05SEP23-1/1

AutoTrac Vision-kamera

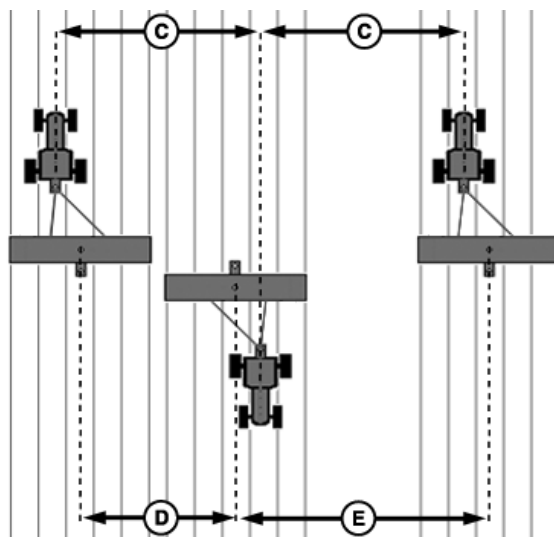
Symptom	Problem	Løsning
Der er ikke registreret et Vision-kamera.	AutoTrac Vision-kameraet er ikke forbundet eller sidder løst.	Sørg for, at Vision-kameraet er forbundet og ikke sidder løst. Kontakt din autoriserede forhandler eller en anden serviceudbyder, hvis problemet fortsætter.
Der er ikke noget billede, eller billedet er dårligt.	Kameralinsen er beskidt eller skadet.	Kontrollér, om kameralinsen er beskidt eller skadet. Rengør kameraets linse.
Den visuelle styring fungerer dårligt.	Vejret påvirker funktionsevnen.	Kraftig vind kan få afgrøderne til at bevæge sig meget. Kalibrer systemet på en dag med mindre vind, eller skift til GPS-styring, hvis det er tilgængeligt. Sørg for, at linsen på kameraet til visuel styring er ren. Støv og mudder fra vind og ren kan ophobe sig på kameraets linse. Ret kameraet til visuel styring ned mod jorden med klart udsyn til mindst to rækker ved siden af traktoren. Brug traktorens område og lys. Brug GPS-styring, hvis det er tilgængeligt, indtil forholdene forbedres.
	Direkte sollys, der skinner ind i kameraet, eller lave mængder dagslys påvirker funktionsevnen.	Ret kameraet til visuel styring ned mod jorden med klart udsyn til mindst to rækker ved siden af traktoren.
	Kameraet til visuel styring er ikke i en god vinkel.	Ret kameraet til visuel styring ned mod jorden med klart udsyn til mindst to rækker ved siden af traktoren.

zb48j1t,1693894999968 -74-07AUG25-1/1

Redskabsydelse – Aktiv redskabsstyring



S-kørsel



Bred/smål rækkeafstand

A—Redskabskørerute
B—Ønsket følgespor
C—Maskines midte-til-midte med samme afstand

D—Redskabs midte-til-midte med smal afstand
E—Redskabs midte-til-midte med bred afstand

Symptom

S-kørsel – Redskabets kørerute (A) fortsætter frem og tilbage over den ønskede styringslinje (B).

Problem

Dårlige markforhold.

Trækbom ikke i låst position.

Indstillinger af Linjefølsomhed - Sporing eller Linjefølsomhed - Akkumuleret er ikke optimeret.

Løsning

Benyt traktorens differentialespærre, hvis udstyret hermed.

Lås trækbom i position.

(Jf. Styringsfølsomhed for yderligere oplysninger).

Bred og smal rækkeafstand – Der er parallelle uregelmæssigheder i rækkeafstanden mellem passeringer over hele markens længde.

Maskines midte-til-midte afstand (C) er den samme mellem passeringer. Redskabets midte-til-midte afstande (D og E) er forskellige i hver passering og giver smalle og brede rækker mellem passeringer.

1. Bekræft, at UCC2 Tildelingskontroller, skærm og modtager har de seneste opdateringer af software.

(Gå til www.StellarSupport.com og Softwareopdateringer).

2. Tænd for Terrænkompensationsmodul (TCM), og udfør kalibrering.

(Jf. Kalibrering af terrænkompensationsmodul [TCM] for yderligere oplysninger).

3. Kontrollér og justér maskinens ballast, dæktryk og hjulafstand.

(Jf. maskinens betjeningsvejledning for yderligere oplysninger).

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693895025120 -74-05SEP23-1/3

Symptom	Problem	Løsning
	Redskabets midte-til-midte afstand er den samme mellem passeringer. Redskabet sporer ikke direkte bag maskinen.	1. Mål og indlæs de præcise redskabsforskydninger. (Jf. GPS-forskydninger for yderligere oplysninger). 2. Reparér eller udskift slidte eller beskadigede redskabskomponenter. (Jf. redskabets betjeningsvejledning for yderligere oplysninger). 3. Justér trepunktsophæng. Justér maskinens slingeblokke og løfteforbindelser til de anbefalede indstillinger. (Jf. maskinens betjeningsvejledning for yderligere oplysninger). 4. Mål og justér alle rækkeenheder til de er symmetriske til redskabets midterlinje. (Jf. redskabets betjeningsvejledning for yderligere oplysninger).
Styringens AB-linje er ikke på rette sted for redskabet.	Forskydninger blev ikke slettet fra skærmen fra tidligere arbejde.	Opret styringslinjen igen vha. A+ Retning. Den bedste metode er at indstille styringslinjer til den mest vigtige funktion. Benyt forskydninger til mindre kritiske funktioner på samme mark. Slet alle skift/forskydninger, når marken forlades. (Jf. skærmens betjeningsvejledning for oplysninger om oprettelse af styringslinje).
Ydelsen er uregelmæssig.	PDOP-værdien (Position Dilution of Precision) (udvandet positionspræcision) ligger over 2,5 med forhindringer på mere end 5 grader over højden. Kinematiksignalet i realtid (RTK) er svagt eller falder til RTK-udkøringsforskellen (RTK-X). PDOP-værdien er over 2,5 uden forhindringer.	Sørg for, at forhindringer eller maskinens førerhus i alle kørselsretninger ikke skygger for redskabets antenne. Benyt basisstationen, der giver signal med klart udsyn. Vent, indtil satellitopløsningen forbedres. Hvis der er foretaget indstillinger og justeringer, så registrér de oprindelige indstillingsværdier til indlæsning, når PDOP falder til under 2,5.

Fortsættes på næste side

zb48j1t,1693895025120 -74-05SEP23-2/3

Symptom	Problem	Løsning
	Ydelsen bliver uregelmæssig efter foragervendinger.	Sørg for, at programkontrolenhed, skærm og modtager har de seneste opdateringer af software. (Gå til www.StellarSupport.com og Softwareopdateringer).
	Styringens sporingsfejl-værdi på maskinen er større end sporingsfejlen på Aktiv redskabsstyring på redskabet.	Afgør den grundliggende årsag til den høje sporingsfejl på maskinen. (Se -skærmens betjeningsvejledning for at få flere oplysninger.)
Styringssystemet reagerer ikke, men status viser OK.	SCV-grænsen er sat for lavt.	Udfør kalibrering af styringen. (Se Styringskalibreringer—Aktiv redskabsstyring for yderligere oplysninger).

zb48j1t,1693895025120 -74-05SEP23-3/3

Redskabets ydelse – Plovstyring

Symptom	Problem	Løsning
Hydrauliksystemet reagerer ikke, men status viser OK.	SCV-grænsen er sat for lavt.	Udfør en manuel SCV-kalibrering. (Jf. Manuel SCV-kalibrering – Plovstyring for yderligere oplysninger).
	Feedbackføleren er ikke kalibreret.	Udfør en kalibrering af feedbackføleren. (Jf. Plovkonfigurering – Plovstyring for yderligere oplysninger).
	Indstillingerne af breddekontrollølsomhed eller dødbånd er ikke korrekte.	Kalibrer indstillingerne af breddekontrollølsomhed eller dødbånd. (Se Kalibrering af breddekontrol – Plovstyring for yderligere oplysninger).

RW00482,0000883 -74-06OCT21-1/1

Vedligeholdelse

Maskine

Ret henvendelse til producenten af redskabsstyringsmodulet angående procedurer for servicering.

CF86321,0000349 -74-23MAY11-1/1

Tjekliste for sæsonstart

Foruden at bruge tjeklisten inden sæsonen begynder, skal Tjekliste for sæsonstart benyttes, hvis noget af det følgende opstår:

- En anden traktor eller et andet redskab introduceres i systemet.
- En komponent i hydrauliksystemet er repareret, udskiftet eller justeret.
- EN Ag Management Solutions (AMS) komponent er udskiftet.

Checkliste for sæsonstart

- ☐ Få fat i den nyeste instruktionsbog.
(Jf. John Deere's boghandel omfattende teknisk information for flere oplysninger.)

BEMÆRK: Sørg for, at udstyrets strømforsyning ikke afbrydes under opdatering af software. Den tid, det tager at opdatere software, afhænger af udstyret, netværk eller CAN-bussens hastighed og programmets filstørrelse. Som eksempel tager det i gennemsnit 30 min. at opdatere UCC2 Tildelingskontroller.

- ☐ Opdater software. Gå til StellarSupport.com for den nyeste software.
 - ☐ Displayet
 - ☐ Maskinens modtager
 - ☐ Redskabets modtager(e)

- ☐ Basisstationens modtager
 - ☐ Styreenhed
 - ☐ Aktivér funktioner på skærmen.
 - ☐ Efterse ledningsbundter for slitage og skader rundt om klempunkter, hjørner, kanter og ledningsbundternes støttepunkter. Reparér om nødvendigt.
 - ☐ Undersøg ledningsbundtet ved konnektorer for slitage på blotlagte ledninger. Reparér om nødvendigt.
 - ☐ Undersøg konnektortætninger og låsemekanismer. Reparér om nødvendigt.
 - ☐ Undersøg tilslutningsben for slitage, smuds og tæring. Rengør og reparer om nødvendigt.
 - ☐ ISO-tilslutning
 - ☐ Modtagere
 - ☐ Displayet
 - ☐ Efterse monteringers isenkram. Efterspænd om nødvendigt.
 - ☐ Displayet
 - ☐ Modtagere
 - ☐ Arm
 - ☐ Justér styreventils (SCV) flowmængder.
 - ☐ Justér udligningsventil (om relevant).
 - ☐ Kalibrér SCV-tærskler.
 - ☐ Kalibrér maskines og redskabs terrænkompensationsmoduler (TCM).
 - ☐ Se efter utætheder i redskabets hydraulikcylinder.
- (Se redskabets betjeningsvejledning angående detaljerede tjeklister.)

RW00482,0000A8C -74-24NOV20-1/1

Daglig tjekliste

- ☐ Justér linjefølsomhed, sporing og akkumulerede indstillinger til jordforhold.
- ☐ Efterse ledningsbundter for slitage og skader rundt om klempunkter, hjørner, kanter og ledningsbundternes støttepunkter. Reparér om nødvendigt.
- ☐ Undersøg ledningsbundtet ved konnektorer for slitage på blotlagte ledninger. Reparér om nødvendigt.
- ☐ Efterse monteringers isenkram. Efterspænd om nødvendigt.

- ☐ Skærmmodul
 - ☐ Modtagere
 - ☐ Arm
 - ☐ Efterse redskabsstyringsmekanisme for slitage.
 - ☐ Efterse redskabs feedbackforbindelsesmekanisme for slitage.
 - ☐ Se efter utætheder i redskabets hydraulikcylinder.
- (Jf. redskabets betjeningsvejledning angående detaljerede tjeklister.)

RW00482,0000307 -74-12JUN14-1/1

Checkliste for sæsonafslutning

- ☐ Efterse ledningsbundter for slitage og skader rundt om klempunkter, hjørner, kanter og ledningsbundternes støttepunkter. Reparér om nødvendigt.
 - ☐ Undersøg ledningsbundtet ved konnektorer for slitage på blottagte ledninger. Reparér om nødvendigt.
 - ☐ Undersøg konnektortætninger og låsemekanismer. Reparér om nødvendigt.
 - ☐ Undersøg konnektorben for slitage, smuds og tæring. Rengør og (eller) reparér om nødvendigt.
 - ☐ ISO-konnektor
 - ☐ Modtagere
 - ☐ Skærmmodul
 - ☐ Efterse monteringers isenkram. Efterspænd om nødvendigt.
 - ☐ Skærmmodul
 - ☐ Modtagere
 - ☐ Arm
 - ☐ Efterse redskabsstyringsmekanisme for slitage.
 - ☐ Efterse redskabs feedbackforbindelsesmekanisme for slitage.
 - ☐ Se efter utætheder i redskabets hydraulikcylinder.
- (Jf. redskabets betjeningsvejledning angående detaljerede tjeklister.)

RW00482,0000308 -74-02JUN14-1/1

Indeks

	Side		Side
A			
Aktiv redskabsstyring		Plow Steer.....	80-10
Maskinservice	100-1	Fejlkorrektion	60C-7
Aktivering		Fejlsøgning	
John Deere Active Implement Guidance™	70-2	Maskinkonfiguration	80-14
Plow Steer.....	70-2	Tildelingskontroller	
Redskabsautomatisering	70-2	Hardware/software	80-10
Aktiveringskode	30-5	Input-/outputaflæsninger	80-12
Antenner		SCV-fejlfinding.....	80-11
StarFire	40-1	Timer	80-11
Automatiseringsmuligheder	60C-10	Fejlsøgningskoder (diagnostic trouble codes).....	80-5
AutoTrac Vision-overlejring.....	70-5	Flere tildelinger	60B-1
B			
Betjeningsvejledning		Flowkommando	
AutoTrac Vision-overlejring	70-5	John Deere Active Implement Guidance™	80-8
Breddekontrol	60E-7	Følerkalibrering for feedback	60C-2
Breddekontroltest	60E-1	Plow Steer.....	60E-4
C			
CommandCenter	40-3	Frakobling, deaktivering	
SCV-styreenheder		Redskabsautomatisering	70-4
Automatisk funktion	60A-5	Frekvenssscanning	
Konfigurering.....	60A-5	John Deere Active Implement Guidance™	80-7
D			
Dobbelt udligningsventil		Funktionsprincipper	30-1
Justering	60A-7	G	
E			
Ekstern ventil		Generel information	
Maskinkompatibilitet.....	30-6	Generelle referencer	
Elektronisk skærm, korrekt brug.....	05-3	Varemærker.....	-3
F			
Fanen Fejlfinding		GPS-forskydninger	60B-2
Fejlfinding.....	80-6	GPS-modtager.....	40-1
Plow Steer	80-10	H	
Flowkommando		Hardware	30-2
John Deere Active Implement Guidance™	80-8	Hastighedsregulering.....	60C-8
Frekvenssscanning		John Deere Active Implement Guidance™	80-9
John Deere Active Implement Guidance™	80-7	Hjulvinkelfølere	40-4
Hastighedsregulering		Hydraulik	
John Deere Active Implement Guidance™	80-9	SCV-styreenheder	
Navigationfølere		Automatisk funktion	60A-5
John Deere Active Implement Guidance™	80-9	Konfigurering	60A-5
Positionskommando		I	
John Deere Active Implement Guidance™	80-8		
Trinvis reaktion		iGrade	
John Deere Active Implement Guidance™	80-7	Brug af John Deere Active Implement	
Fejlfinding	80-6	Guidance™ med iGrade™	60B-1
		J	
		John Deere Active Implement Guidance™	
		Funktionsprincipper.....	30-1
		John Deere Active Implement Guidance™	
		Redskabsydelse.....	80-22
		John Deere Active Implement Guidance™	
		Software og indstillinger.....	30-1
		John Deere Active Implement Guidance™	
		StarFire-antenner.....	40-1

Fortsættes på næste side

	Side		Side
John Deere Active Implement Guidance™		Integreret John Deere Active Implement	
Maskinkompatibilitet.....	30-6	Guidance™ i traktoren	60D-1
John Deere aktiv redskabsguidning		Kalibrering af Vision Guidance-kamera	60C-11
Fejlsøgning		Køresiden.....	60B-4
Maskine.....	80-14	Plovkonfiguration	60E-4
Udskiftning af Sletbart programmerbart		Redskabstracking	60C-13
læselager (EPROM).....	30-6	RowSense-indstillinger	60C-9
Justering		SCV-kalibrering	
Dobbelt udligningsventil	60A-7	Plow Steer	60E-2
Justering af hydraulikudtag (SCV)		Serieporte	60B-4
GreenStar 3 CommandCenter	60A-6	Styrekontrol.....	60C-1
TouchSet-skærm.....	60A-6	Styringsfølsomhed	60C-6
K		Styringskalibreringer	
Kalibrering		John Deere aktiv redskabsguidning	60C-2
Breddekontrol dødbånd	60E-6	Udstyrsforskydninger	60B-2
Breddekontrolløslomhed.....	60E-6	Opsætningsguide	
Styringsfølsomhed	60C-6	Oversigt.....	60B-1
Terrænkompensationsmodul (TCM)	60A-2	Optimering	
Kalibrering af automatisk styring		Terrænkompensationsmodul (TCM)	60A-2
John Deere aktiv redskabsguidning	60C-2	Oversigt over Integreret, aktiv	
Kalibrering af manuel styring		redskabsstyring i traktoren.....	60D-1
John Deere aktiv redskabsguidning	60C-2	P	
Kalibrering af Vision Guidance-kamera	60C-11	Plovkonfiguration	60E-4
Komponenters funktion.....	70-1	Plovstyring	
Komponenters placering.....	70-1	Redskabets ydelse.....	80-24
Køresiden	60B-4	Plow Steer	
Krav	30-2	Opsætning af funktion.....	60E-6
M		Positionskommando	
Manuel SCV-kalibrering		John Deere Active Implement Guidance™	80-8
Plow Steer.....	60E-2	R	
Maskinfejlsøgning.....	80-14	Redskabets ydelse	
Maskinkompatibilitet	30-6	Plovstyring	80-24
Maskinservice.....	100-1	Redskabsautomatisering	
N		Frakobling, deaktivering.....	70-4
Navigation.....	30-2, 30-4	Redskabstracking	60C-13
Navigationsfølere		Redskabsydelse	
John Deere Active Implement Guidance™	80-9	John Deere Active Implement Guidance™	80-22
Navigationskilde	80-3	RowSense-indstillinger	60C-9
O		S	
Opgradering af styreenhed.....	30-6	Satellitinformation	80-1
Opsætning		Serieporte	60B-4
Automatiseringsmuligheder	60C-10	Service	
Breddekontrol.....	60E-7	Maskine.....	100-1
Fejlkorrektion	60C-7	Sikkerhed	
Følerkalibrering for feedback		Sikker vedligeholdelse, udførelse	05-2
John Deere aktiv redskabsguidning	60C-2	Sikkerhed, trin og håndtag	05-2
GPS-forskydninger.....	60B-2	Rigtig brug af trin og håndtag.....	05-2
Hastighedsregulering	60C-8	Sikkerhed, undgå kontakt med	
		højtryksvæske	
		Undgå kontakt med højtryksvæske.....	05-5
		Skærm	40-3

Fortsættes på næste side

[illegible]

