

John Deere Actieve werktuigbegeleiding



JOHN DEERE

GEBRUIKSHANDLEIDING

John Deere Active Implement Guidance™
(serienummer PCXL01C200000-)
(serienummer PCXL02C200000—)
(serienummer PCXL01D3500000—)

OMPFP27095 PUNT L5 (DUTCH)

John Deere Ag Management Solutions

PRINTED IN U.S.A.



Introductie

Voorwoord

HARTELIJK DANK voor het kopen van een John Deere product.

LEES DEZE HANDLEIDING ZORGVULDIG DOOR om vertrouwd te raken met de bediening en het onderhoud van het product. Zo voorkomt u persoonlijk letsel of schade aan de machine. Deze gebruikshandleiding en de veiligheidsstickers op het product zijn mogelijk ook in andere talen verkrijgbaar. Zie www.techpubs.deere.com (Landbouw & Tuin en Park/JDPS), www.johndeeretechninfo.com (Bouw & Bosbouw) of uw John Deere dealer om te bestellen.

DEZE HANDLEIDING MOET WORDEN BESCHOUWD als een vast onderdeel van uw product en moet bij het product blijven wanneer het wordt verkocht.

MATEN in deze handleiding worden als metrische maten en als Amerikaanse maten vermeld. Gebruik uitsluitend correcte reserveonderdelen en bevestigingsmateriaal. Voor metrische bouten en voor inch-bouten zijn verschillende sleutels nodig.

DE AANDUIDINGEN "RECHTS" EN "LINKS" hebben betrekking op de voorwaartse beweging van de machine.

NOTEER DE PRODUCT-IDENTIFICATIENUMMERS (P.I.N.) in dit hoofdstuk. Noteer alle cijfers nauwkeurig. In geval van diefstal kunnen deze nummers een belangrijk hulpmiddel zijn bij het opsporen van het

product. Bovendien heeft uw dealer deze nummers nodig wanneer u onderdelen bestelt. Sla een back-up op voor de identificatienummers op een veilige plaats buiten de machine of weg van de machine.

Als onderdeel van John Deeres ondersteuningsprogramma wordt GARANTIE verleend aan klanten die hun materieel bedienen en onderhouden zoals in deze handleiding wordt beschreven. Garantievoorwaarden staan op het garantiecertificaat dat of op de verklaring die door uw dealer is overhandigd.

Deze garantie verzekert u van productondersteuning wanneer producten van John Deere vóór afloop van de garantietermijn defect raken. Onder sommige omstandigheden levert John Deere ook verbeteringen in het veld, vaak zonder kosten in rekening te brengen aan de klant, zelfs als het product niet meer onder de garantie valt. Wanneer de apparatuur wordt misbruikt of aangepast om de prestaties ervan te wijzigen buiten de oorspronkelijke fabrieksspecificaties, wordt de garantie ongeldig en kunnen verbeteringen in het veld worden afgewezen.

Als u niet de eerste eigenaar van dit product bent, is het van belang om de John Deere-dealer het serienummer van de eenheid mee te delen. Hierdoor kan John Deere u op de hoogte brengen van nieuws of productverbeteringen.

DX,IFC,PRE -18-24SEP25-1/1

John Deere staat tot uw dienst

Klanttevredenheid is belangrijk voor John Deere.

Onze dealers streven ernaar u snelle, efficiënte onderdelen en service te bieden:

- Onderhouds- en serviceonderdelen ter ondersteuning van uw materieel.
- Bevoegde onderhoudsmonteurs en de benodigde diagnose- en reparatiehulpmiddelen om uw materieel te onderhouden.
- **John Deere vervangingsonderdelen, reparatieservices en informatie voor onderhoud of reparatie zijn beschikbaar. Ga voor meer informatie naar deere.com of deere.ca.**



TS201—UN—15APR13

DX,IFC,JDS -18-30SEP25-1/1

Handelsmerken

Handelsmerken	
AutoTrac™	Handelsmerk van Deere & Company
CommandARM™	Handelsmerk van Deere & Company
CommandCenter™	Handelsmerk van Deere & Company
GreenStar™	Handelsmerk van Deere & Company
iGrade™	Handelsmerk van Deere & Company
ILS™	Handelsmerk van Deere & Company
RowSense™	Handelsmerk van Deere & Company
RTK Extend™	Handelsmerk van Deere & Company
Service ADVISOR™	Handelsmerk van Deere & Company
StarFire™	Handelsmerk van Deere & Company
TLS™	Handelsmerk van Deere & Company
TouchSet™	Handelsmerk van Deere & Company

zb48j1t,1693379220046 -18-30AUG23-1/1

John Deere-boekwinkel voor technische informatie

Mogelijk wordt de functionaliteit van dit product niet volledig weergegeven in dit document vanwege

productwijzigingen na het afdrukken. Lees vóór bediening de nieuwste gebruikshandleiding. Neem contact op met uw dealer of ga naar techpubs.deere.com om een exemplaar te verkrijgen.

CZ76372,000071F -18-04AUG25-1/1

Inhoud

Pagina	Pagina
Veiligheid	Instellen – Machine en werktuig
Ken de waarschuwingssymbolen 05-1	Werktuig aansluiten 60A-1
Begrijp veiligheidsaanduidingen 05-1	Configureer de StarFire-ontvanger op het werktuig 60A-1
Veiligheidsaanwijzingen opvolgen 05-1	Terreincompensatiemodule (TCM) optimaliseren 60A-2
Veilig onderhoud uitvoeren 05-2	Kalibratie terreincompensatiemodule (TCM) ... 60A-2
Opstaptreden en handgrepen juist gebruiken 05-2	SCV afstellen 60A-6
Veilige omgang met elektronische componenten en beugels 05-3	Dubbele contragewichtklep afstellen 60A-8
Elektronisch display correct gebruiken 05-3	
Geleidingssystemen veilig bedienen 05-4	Instelling - UCC2-toepassingsregelaar
Veiligheidsgordel correct gebruiken 05-4	Overzicht setupwizard 60B-1
Werktuigautomatiseringssystemen veilig bedienen 05-5	Gps-offsets 60B-2
Vloeistoffen onder hoge druk vermijden 05-5	Seriële aansluitingen 60B-4
	Run page instellen 60B-5
Informatie over regelgeving en naleving	Instellen – John Deere Active Implement Guidance™
Datumcode identificeren 20-1	Stuurregeling – Actieve werktuigbegeleiding... 60C-1
Euraziatische Economische Unie – EAC 20-2	Kalibraties stuurinrichting – Actieve werktuigbegeleiding 60C-2
EU-conformiteitsverklaring 20-5	Stuurgevoeligheid – John Deere Active Implement Guidance™ 60C-6
Conformiteitsverklaring VK 20-6	Foutcorrectie – John Deere Active Implement Guidance™ 60C-7
Systeemoverzicht	Snelheidsregelaar – John Deere Active Implement Guidance™ 60C-8
Werkingsprincipe 30-1	RowSense-instellingen – Actieve werktuigbegeleiding 60C-9
Vereisten 30-2	Automatiseringsopties – John Deere Active Implement Guidance™ 60C-10
Naar pagina's van toepassingsregelaar navigeren 30-3	Kalibratie Vision-camera – John Deere Active Implement Guidance™ 60C-11
Naar StarFire-pagina's navigeren 30-4	Spoorvolgning werktuig – Actieve werktuigbegeleiding 60C-13
Activeringscode invoeren 30-5	
Compatibiliteit van machines 30-6	Instellen – Actieve werktuiggeleiding met tractorintegratie
EPROM (Erasable Programmable Read Only Memory) vervangen 30-6	Overzicht John Deere Active Implement Guidance™ met trekkerintegratie 60D-1
Componentenoverzicht	John Deere Active Implement Guidance™ instellen voor John Deere Active Implement Guidance™ met tractorintegratie 60D-1
StarFire-ontvanger 40-1	
Display 40-3	
Wielhoeksensor 40-4	
Toepassingsregelaar 40-5	
Contragewichtklep 40-5	
Extern ventiel 40-6	
Werkuighoogteschakelaar 40-6	
AutoTrac Vision-camera 40-7	
Montage	
Lage kant driver 50-1	

Vervolg op volgende pagina

Originele instructies. Alle informatie, afbeeldingen en specificaties in deze handleiding zijn gebaseerd op de nieuwste informatie. Wijzigingen voorbehouden.

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

Pagina

Eerste gebruik - instellen van werktuigen..... 60D-5

Instellen – Ploegbesturing

Test breedteregeling – Ploegbesturing 60E-1
 Kalibratie handmatige SCV – Ploegbesturing.. 60E-2
 Ploegconfiguratie – Ploegbesturing..... 60E-5
 Setup bediening – Ploegbesturing..... 60E-7
 Breedteregeling kalibreren – Ploegbesturing .. 60E-8
 Breedteregeling – Ploegbesturing 60E-8

Bediening

Overzicht basisbediening 70-1
 Werktuigautomatisering inschakelen 70-2
 Werktuigautomatisering deactiveren
 en uitschakelen 70-4
 Regeling SCV-opdracht..... 70-4
 AutoTrac Vision-overlay..... 70-5

Storing zoeken

Satellietinformatie 80-1
 Reset de UCC2-toepassingsregelaar 80-2
 Statuscode, navigatiebron en afsluitcode 80-3
 Diagnosestoringcodes (DTC's)..... 80-5
 Diagnose 80-6
 Stapreactie – John Deere Active
 Implement Guidance™ 80-7
 Frequentiezwaai – Actieve
 werktuigbegeleiding 80-7
 Positieopdracht – Actieve werktuigbegeleiding .. 80-8
 Debietopdracht – Actieve werktuigbegeleiding... 80-8
 Navigatiesensoren – Actieve
 werktuigbegeleiding 80-9
 Snelheidsregelaar – John Deere Active
 Implement Guidance™ 80-9
 Diagnose – Ploegbesturing 80-10
 Hardware/software 80-10
 Uren..... 80-11
 SCV-diagnose 80-11
 Meetwaarden ingang/uitgang 80-12
 Machineconfiguratie 80-14
 Extern ventiel 80-19
 Ontvanger..... 80-21
 AutoTrac Vision-camera 80-22
 Werktuigprestaties – John Deere
 Active Implement Guidance™ 80-23
 Werktuigprestaties – ploegbesturing 80-26

Onderhoud

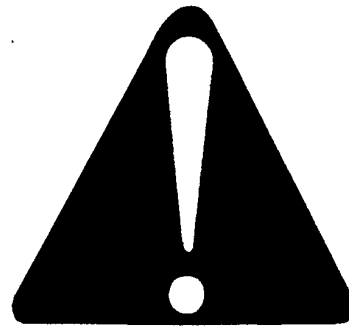
Machine 100-1
 Checklist vóór het seizoen..... 100-1
 Dagelijkse controlelijst 100-1
 Controlelijst na het seizoen 100-2

Veiligheid

Ken de waarschuwingssymbolen

Dit is een waarschuwingssymbool. Wanneer u dit symbool op uw machine of in de handleiding ziet, wees dan alert op mogelijk persoonlijk letsel.

Neem voorzorgsmaatregelen en houd u aan de veiligheidsvoorschriften.



T81388 —UN—28JUN13

DX,ALERT -18-29SEP98-1/1

Begrijp veiligheidsaanduidingen

Naast het uitroepteken staat het woord—GEVAAR, WAARSCHUWING of ATTENTIE—. Een bord met de melding GEVAAR geeft de grootste risico's aan.

Borden met de aanduiding GEVAAR of WAARSCHUWING worden op specifiek gevaarlijke plaatsen aangebracht. De borden met de aanduiding ATTENTIE geven een overzicht van algemene voorzorgsmaatregelen. In dit handboek wordt het woord ATTENTIE ook gebruikt voor veiligheidsinstructies.



TS187 —18—30SEP88

DX,SIGNAL -18-03MAR93-1/1

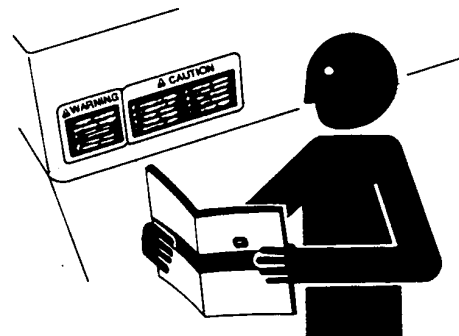
Veiligheidsaanwijzingen opvolgen

Lees alle in deze handleiding opgenomen veiligheidsmededelingen en alle op de machine aangebrachte veiligheidsstickers zorgvuldig. Houd de veiligheidsstickers in goede staat. Vervang ontbrekende of beschadigde veiligheidsstickers. Zorg dat nieuwe apparatuuronderdelen en vervangende onderdelen van de meest recente veiligheidsstickers voorzien zijn. Vervangende veiligheidsstickers zijn verkrijgbaar bij uw John Deere-dealer.

Er kan zich aanvullende veiligheidsinformatie op bij leveranciers gekochte onderdelen en componenten bevinden die niet in deze gebruikshandleiding is opgenomen.

Leer hoe de machine moet worden bediend en hoe de regeleenheden werken. Sta niet toe dat iemand die hiervoor niet is opgeleid, de machine gebruikt.

Houd uw machine in goede staat. Ongeoorloofde aanpassingen aan de machine kunnen de werking



TS201 —UN—15APR13

en/of veiligheid en levensduur van de machine nadelig beïnvloeden.

Neem contact op met uw John Deere dealer als u iets in deze handleiding niet begrijpt of hulp nodig hebt.

DX,READ -18-01AUG22-1/1

Veilig onderhoud uitvoeren

Zorg dat u de onderhoudsprocedure begrijpt voordat u met het werk begint. De werkplek schoon en droog houden.

Smeer of stel de machine niet af en voer geen onderhoud uit als deze in beweging is. Houd handen, voeten en kleding uit de buurt van aangedreven onderdelen. Schakel alle energie uit en gebruik de bedieningsorganen om alle druk uit het systeem te verwijderen. Laat de apparatuur tot de grond neer. Stop de motor en zet de machine vast. Verwijder de contactsleutel (indien aanwezig), ontkoppel de massakabel van de accu en laat de machine afkoelen.

Machine-elementen die voor onderhoudswerkzaamheden moeten worden opgetild goed ondersteunen.

Houd alle onderdelen in goede toestand en juist gemonteerd. Schade onmiddellijk verhelpen. Vervang versleten of beschadigde onderdelen. Opgehoopt smeervet, olie en vuil verwijderen.

Ontkoppel op zelfstandig aangedreven apparatuur de massakabel (–) van de accu voordat u veranderingen in de elektrische systemen aanbrengt of laswerk aan de machine verricht.

Ontkoppel op gesleepte aanbouwunits de draadbomen van de tractor voordat u veranderingen in de elektrische systemen aanbrengt of laswerk aan de machine verricht.

Vallen tijdens werken op hoogte kan ernstig letsel tot gevolg hebben. Gebruik een ladder of platform om elke locatie eenvoudig te bereiken. Gebruik stevige en veilige treden en handgrepen.



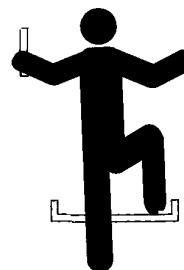
TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -18-25NOV25-1/1

Opstaptreden en handgrepen juist gebruiken

Voorkom vallen tijdens in- en uitstappen. Houd 3-puntscontact met opstaptreden, handgrepen en handrailingen.

Wees extra voorzichtig bij modder, sneeuw of vocht. Houd opstaptreden schoon en vrij van vet of olie. Verlaat de machine nooit springend. Nooit in of uit een bewegende machine stappen.



T133468 —UN—15APR13

DX,WW,MOUNT -18-12OCT11-1/1

Veilige omgang met elektronische componenten en beugels

Vallen tijdens monteren of demonteren van elektronische componenten die op de uitrusting zijn bevestigd kan leiden tot ernstig letsel. Gebruik een ladder of platform voor toegang tot elke bevestigingspositie. Gebruik stevige en veilige opstaptredes en handgrepen. Monteer of demonteer componenten niet bij slecht weer of ijs.

Laat een gekwalificeerde klimarbeider montage- of onderhoudswerkzaamheden uitvoeren aan een RTK-basisstation op een toren of op andere hoge bouwwerken.

Gebruik de juiste heftechniek en draag geschikte beschermende uitrusting tijdens montage van of onderhoud aan een GPS-ontvangstantenne op een werktuig. De antenne is zwaar en moeilijk te hanteren.



Twee personen zijn nodig als de bevestigingsposities niet vanaf de grond of vanaf een onderhoudsplatform toegankelijk zijn.

DX,WW,RECEIVER -18-24AUG10-1/1

TS249 —JUN—23AUG88

Elektronisch display correct gebruiken

Elektronische displays behoren tot secundaire apparatuur en dienen als hulpmiddel voor de bestuurder bij veldwerkzaamheden, voor beter comfort en voor entertainment. Displays bieden een breed scala aan functies, worden in veel verschillende machinesysteemapplicaties gebruikt en kunnen worden gebruikt met andere secundaire apparatuur zoals mobiele elektronische apparatuur.

Een secundair apparaat is een apparaat dat niet is bestemd om de primaire machinefuncties te bedienen. De bestuurder is te allen tijde verantwoordelijk voor een veilige werking en bediening van de machine.

Ter voorkoming van letsel tijdens machinebedrijf:

- Plaats het display aan de hand van de montage-instructies. Controleer of het apparaat goed is bevestigd, het zicht van de bestuurder niet wordt belemmerd en de bediening van de machine niet wordt gehinderd.
- Laat u niet afleiden door het display. Blijf waakzaam. Let op de machine en de naaste omgeving.
- Wijzig geen instellingen en gebruik geen functies waarbij de bedieningselementen van het display

langere tijd moeten worden gebruikt terwijl de machine in beweging is. Zet de machine stil op een veilige plaats in de parkeerstand voordat u zulke handelingen gaat uitvoeren.

- Zet het volume nooit zo hoog dat u geen verkeer of voertuigen van hulpdiensten kunt horen.

Ten behoeve van een veilige bediening kunnen bepaalde displayfuncties zijn uitgeschakeld, tenzij de machineverplaatsing wordt begrensd en/of de machine in de parkeerstand wordt gezet. Het omzeilen van deze veiligheidsfunctie kan de toepasselijke wetgeving schenden en kan schade, ernstig letsel of de dood tot gevolg hebben.

Gebruik de beschikbare displayfunctionaliteit alleen wanneer de omstandigheden dit op een veilige wijze toelaten dienovereenkomstig de aanwezige instructies. Altijd de regels voor veilig rijden, de landelijke of lokale wetgeving en de verkeersregels in acht nemen bij het gebruik van secundaire apparatuur.

DX,ELEC,DISPLAY -18-13JAN15-1/1

Geleidingssystemen veilig bedienen

Gebruik begeleidingssystemen niet op de openbare weg. Zet geleidingssystemen steeds uit (deactiveer ze) alvorens de openbare weg op te rijden. Zet het geleidingssysteem niet aan (activeer het niet) tijdens het rijden op een openbare weg.

Geleidingssystemen zijn bedoeld om de bestuurder te helpen de machine efficiënter te gebruiken bij het bewerken van een perceel. De bestuurder is te allen tijde verantwoordelijk voor de baan van de machine. Begeleidingssystemen detecteren of voorkomen niet automatisch botsingen met obstakels of andere machines.

Begeleidingssystemen omvatten alle toepassingen die de besturing van de machine automatiseren. Deze omvatten, maar zijn niet beperkt tot AutoTrac™, iTEC™, AutoTrac™ automatisch keren, AutoTrac™-werktuigbegeleiding (passief), AutoTrac™ Universal, AutoTrac™ regeleenheid, AutoTrac™ RowSense™ en machinesynchronisatie.

Om letsel van de bestuurder en omstanders te voorkomen:

*AutoTrac is een handelsmerk van Deere & Company
iTEC is een handelsmerk van Deere & Company
RowSense is een handelsmerk van Deere & Company*

- Stap tijdens het rijden nooit op of van de machine.
- Controleer of de machine, het werktuig en het begeleidingssysteem correct zijn ingesteld.
 - Controleer bij gebruik van iTEC™, AutoTrac™ automatisch keren of AutoTrac™-werktuigbegeleiding (passief) of de grenzen nauwkeurig zijn gedefinieerd.
 - Controleer bij het gebruik van machinesynchronisatie of het beginpunt van de volger gekalibreerd is met voldoende ruimte tussen de machines.
- Blijf alert en let op de omgeving.
- Neem het stuur over wanneer het noodzakelijk is om obstructies, omstanders, machines of andere obstakels te vermijden.
- Zet de bediening stop als het vanwege slecht zicht onmogelijk wordt om de machine te bedienen of mensen of obstakels in de baan van de machine te herkennen.
- Houd rekening met de perceelcondities, zichtbaarheid en machineconfiguratie bij het selecteren van de machinesnelheid.

AL70325,000048F -18-15APR21-1/1

Veiligheidsgordel correct gebruiken

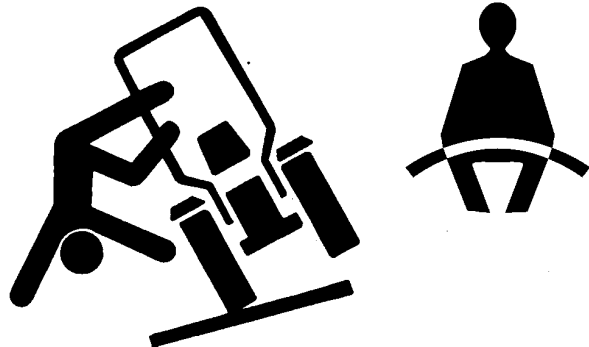
Voorkom letsel door klemmen of dood door omkantelen.

Deze machine is uitgerust met een rolbeugel (ROPS). GEBRUIK een veiligheidsgordel als u werkt met een rolbeugel.

- Houd de vergrendeling vast en trek de veiligheidsgordel over het lichaam.
- Steek de vergrendeling in de gesp. Er moet een klik hoorbaar zijn.
- Trek aan de vergrendeling van de veiligheidsgordel om te controleren of deze goed vast zit.
- Leg de veiligheidsgordel over de heupen.

Vervang de veiligheidsgordel volledig als bevestigingsdelen, gesp, gordel of het oprolmechanisme sporen van beschadiging vertonen.

Controleer minstens een keer per jaar de veiligheidsgordel en de bevestigingen. Let daarbij op losse delen of



TS1729 —UN—24MAY13

beschadiging van de gordel, bijvoorbeeld insnijdingen, rafels, extreme of ongebruikelijke slijtage, verkleuring of schuurplekken. Vervang deze alleen door vervangende onderdelen die voldoen aan de specificaties voor uw machine.

DX,ROPS1 -18-22AUG13-1/1

Werktuigautomatiseringssystemen veilig bedienen

Werktuigautomatiseringssystemen niet op de openbare weg gebruiken. De werktuigautomatiseringssystemen steeds uitzetten (deactiveren) vóór het oprijden van een openbare weg. Een werktuigautomatiseringssysteem niet aanzetten (activeren) tijdens vervoer op een openbare weg.

Werktuigautomatiseringssystemen zijn bedoeld om de bestuurder te helpen de machine efficiënter te gebruiken bij het bewerken van een perceel. De bestuurder is te allen tijde verantwoordelijk voor de baan van de machine.

Werktuigautomatiseringssystemen omvatten toepassingen die de beweging van het werktuig automatiseren. Deze systemen omvatten, maar zijn niet beperkt tot, iGrade en Actieve werktuigbegeleiding.

Om letsel van de bestuurder en omstanders te voorkomen:

- Controleer of de machine, het werktuig en het automatiseringssysteem juist zijn ingesteld.
- Blijf alert en let op de omgeving.
- Neem de besturing van de machine over wanneer het noodzakelijk is om obstructies, omstanders, werktuigen of andere obstakels te vermijden.
- Zet de bediening stop als het vanwege slecht zicht onmogelijk wordt om de machine te bedienen of mensen of obstakels in de baan van de machine te herkennen.



PC13793 —UN—25MAY11

CF86321,0000366 -18-05AUG25-1/1

Vloeistoffen onder hoge druk vermijden

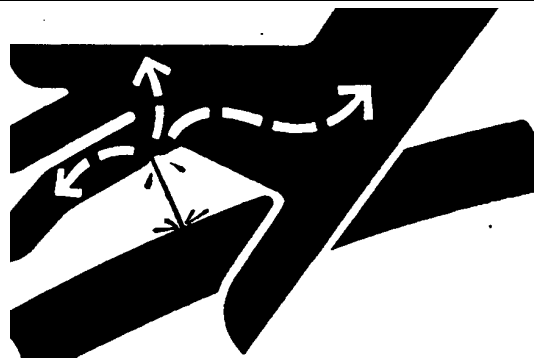
Inspecteer de hydraulische slangen regelmatig (tenminste jaarlijks) op lekkage, knikken, insnijdingen, barsten, blaren, corrosie, blootliggend weefsel of andere tekenen van slijtage of beschadiging.

Vervang versleten of beschadigde slangen meteen door nieuwe onderdelen die door John Deere zijn goedgekeurd.

Onder druk vrijkomende vloeistoffen kunnen in de huid dringen en ernstig letsel veroorzaken.

Vermijd ongelukken door het systeem drukloos te maken alvorens hydraulische of andere leidingen te ontkoppelen. Draai alle verbindingen aan voordat de druk wordt opgebouwd.

Controleer op lekkage met een stuk karton. Bescherm handen en lichaam tegen vloeistoffen onder hoge druk.



In geval van accidentele injectie in de huid moet onmiddellijk chirurgische behandeling worden gezocht.

X9811 —UN—23AUG88

DX,FLUID -18-05NOV25-1/1

Informatie over regelgeving en naleving

Datumcode identificeren

Gebruik de datumcode (A) op het productlabel om de fabricagedatum te identificeren. "YY" geeft de laatste twee getallen van het productiejaar aan (B), "WW" geeft het weeknummer van het fabricagejaar aan (C).

OPMERKING: Het weekfabricagenummer ligt tussen 01 en 53.

Datumcode		
JJ	Laatste twee getallen van fabricagejaar	Voorbeeld: 16 = 2016 17 = 2017 18 = 2018
WW	Weeknummer van fabricagejaar	Voorbeeld: 01, 02, 03—53

A—Datumcode (fabricagedatum)

B—Laatste twee getallen van fabricagejaar

C—Weeknummer van fabricagejaar



Voorbeeld van productlabel

PC17574 —UN—16AUG13

DATE CODE YY WW
 (B) (C)

Voorbeeld van datumcode

RW00482,00007B7 -18-08FEB22-1/1

PC28647 —UN—07FEB22

Euraziatische Economische Unie – 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 in het Engels

Vervolg op volgende pagina

hy01057,1763963967754 -18-24NOV25-1/3

PC694510 — UN — 19NOV25

Өнім

Еуразиялық Экономикалық Одақ

ЕАЭО техникалық регламенттерінің талаптарымен сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

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

Өнім: Әмбебап CAN қолданбасының контроллері

Үлгі: John Deere қолданбасының контроллері

Америка Құрама Штаттарында жасалған

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

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

Техникалық қолдау жөнінде дилеріңізге хабарласыңыз.



EAC in het Kazachs

Vervolg op volgende pagina

hy01057,1763963967754 -18-24NOV25-2/3

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 in het Russisch

hy01057,1763963967754 -18-24NOV25-3/3

PC894512—UN—24NOV25

EU-conformiteitsverklaring

Deere & Company
Moline, Illinois, VS

De ondergetekende verklaart bij dezen dat:

Product: Universele CAN-regelaar 2, Applicatie Regelaar Applicatie Regelaar 1100, Applicatie Regelaar 1120

Model(len): XL01, XL02

voldoet/voldoen aan alle desbetreffende bepalingen en essentiële vereisten van onderstaande richtlijnen:

RICHTLIJN	NUMMER	CERTIFICERINGSMETHODE
Richtlijn elektromagnetische compatibiliteit	2014/30/EU	Bijlage II van de richtlijn

Het product is conform de volgende normen en/of andere normatieve documenten:

EN 55032: 2012/AC: 2013

EN 55024: 2010

EN ISO 14982: 2009

Naam en adres van de persoon in de Europese Gemeenschap die het technische constructiebestand vastlegt:

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

Deze conformiteitsverklaring wordt verstrekt onder volledige verantwoordelijkheid van de fabrikant.

Plaats van verklaring: Urbandale, IA, VS

Naam: Scott Torgerson

Datum van verklaring: 12 april 2021

Functie: Leveringsmanager elektronische hardware

Productie-eenheid: Deere & Company, Moline, IL 61265

DXCE01 —UN—28APR09



CT47125,000115D -18-22OCT21-1/1

Conformiteitsverklaring VK

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

De ondergetekende verklaart bij dezen dat:

Product: Universele CAN-regelaar, Applicatie Regelaar 1100, Applicatie Regelaar 1120

Model(len): XL01, XL02

voldoet/voldoen aan alle desbetreffende bepalingen en essentiële vereisten van onderstaande richtlijnen:

RICHTLIJN	NUMMER	CERTIFICERINGSMETHODE
De richtlijnen inzake elektromagnetische compatibiliteit	S.I. 2016/1091	Schema 2, module A

Het product is conform de volgende normen en/of andere normatieve documenten:

EN 55032:2012/AC:2013

EN ISO 14982:2009

EN 55024:2010

Naam en adres van de persoon in de Europese Gemeenschap die het technischeconstructiebestand vastlegt:

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

Deze conformiteitsverklaring wordt verstrekt onder volledige verantwoordelijkheid van de fabrikant.

Plaats van verklaring: Urbandale, IA, VS

Datum van verklaring: 12 april 2021

Productie-eenheid: Deere & Company, Moline, IL 61265

Naam: Scott Torgerson

Functie: Leveringsmanager elektronische hardware

Importeur Ag & Turf-producten: John Deere Ltd- Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Verenigd Koninkrijk

APY46000 —UN—25AUG21

Bosbouwproductenimporteur: John Deere Forestry Ltd- Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Verenigd Koninkrijk

Bouwimporteur: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Frey Drive, Newdank, Notts. NG24 2UA, Verenigd Koninkrijk



CT47125,0001174 -18-11NOV21-1/1

Systeemoverzicht

Werkingsprincipe

Met John Deere Active Implement Guidance™ kan een werktuig onafhankelijk worden bestuurd op hetzelfde geleidingsspoor als de machine.

John Deere Active Implement Guidance™ met trekkerintegratie is een in sommige gebieden verkochte hardwarematige oplossing die gebruikmaakt van John Deere Active Implement Guidance™.

(Raadpleeg voor meer informatie Instellen – John Deere Active Implement Guidance™ met trekkerintegratie.)

Ploegbesturing regelt verstelbare ploegen met variabele werkbreedte voor gelijkmatige voren.

De werktuigpositie wordt berekend op basis van gegevens van:

- GPS-systeem van machine (global positioning system)
- GPS voor het werktuig
- AutoTrac
- Display
- Potentiometer of Hall-effectsensor
- Auto Trac Vision-camera, indien van toepassing

(Raadpleeg Vereisten voor meer informatie.)

UCC2 Applicatie Regelaar instrueert het hydraulische stuurmechanisme van het werktuig totdat de gewenste werktuigpositie is bereikt.

Hydraulische regelopties

• Regeling met selectieve regelkleppen (SCV's)

wordt gebruikt wanneer de machine is uitgerust met elektronisch geregelde SCV's. UCC2 Applicatie Regelaar stuurt een signaalspanning naar de hydraulische regeleenheid van de machine om hydraulische stroom naar de SCV's van het stuurmechanisme van het werktuig te sturen totdat de gewenste werktuigpositie is bereikt. Bij het instellen en na wijzigingen aan het hydraulische systeem is kalibratie van de SCV-drempels via het display vereist. Door de normale verschillen tussen SCV's heeft elke machine zijn eigen unieke drempelwaarden voor de signaalspanning van SCV's. Hydraulische systemen die de hydraulische retourstroom niet regelen, moeten zijn voorzien van een contragewichtklep om de retourdruk van het systeem te handhaven voor consistente prestaties.

• **Externe klepregeling** wordt gebruikt wanneer er geen elektronisch geregelde SCV's worden gebruikt. UCC2 Applicatie Regelaar stuurt een signaalspanning naar een externe klep die de hoeveelheid hydraulische stroom naar het stuurmechanisme van het werktuig regelt totdat de gewenste werktuigpositie is bereikt. De hydraulische toevoer- en retourolie worden door de externe klep geleid, die geen contragewichtklep vereist.

zb48j1t,1693381252749 -18-30AUG23-1/1

Vereisten

De compatibiliteit en functionaliteit van het systeem zijn afhankelijk van de locatie en de configuratie van de apparatuur. Neem contact op met uw John Deere dealer of andere serviceprovider voor meer informatie over de beschikbaarheid van componenten, systeemfunctionaliteit en compatibiliteit. Aanvullende informatie kan worden geraadpleegd in de compatibiliteitshandleiding op de Value Selling Navigator.

Hardware:

- UCC2-toepassingsregelaar
- AutoTrac
- GreenStar 3- of Generatie 4-display
- Op werktuig gemonteerde wielhoeksensor
- Hydraulische cilinder of stuurmechanisme van werktuig

OPMERKING: Ploegbesturing vereist alleen een op de machine geïnstalleerde StarFire-ontvanger. Bij gebruik van een AutoTrac Vision-camera met John Deere Active Implement Guidance™ is een StarFire-ontvanger voor het werktuig optioneel.

- StarFire-ontvanger met RTK op machine geïnstalleerd
- StarFire-ontvanger geïnstalleerd op werktuig
- Diverse kabelbomen voor voeding, integratie van de regeleenheid, sensorcommunicatie en stuurinrichting

Software:

OPMERKING: Generation 4-displays met een versie 1-processor kunnen alleen worden bijgewerkt met behulp van Service ADVISOR. Neem contact op met uw John Deere dealer of een andere aanbieder van onderhoudsdiensten voor meer informatie.

OPMERKING: Zorg ervoor dat de uitrusting een permanente stroomvoorziening heeft als de software wordt bijgewerkt. De tijden waarop de software wordt bijgewerkt variëren afhankelijk van de uitrusting, het netwerk, de CAN-bus-snelheid en de bestandsgrootte van het programma. Het bijwerken van de UCC2 Applicatie Regelaar duurt bijvoorbeeld gemiddeld 30 minuten. Zorg ervoor dat de uitrusting een permanente stroomvoorziening heeft als de software wordt bijgewerkt.

- Nieuwste software geïnstalleerd op:
 - Display

- StarFire-ontvanger
- UCC2-toepassingsregelaar
- Auto Trac Vision-camera, indien van toepassing (Ga naar StellarSupport.com en navigeer naar Software Updates.)

- AutoTrac-activering op display (niet vereist om systeem handmatig te sturen).
- Activering van Tractor Implement Automation (alleen vereist voor het gebruik van snelheidsregeling voor John Deere Active Implement Guidance™ of om de interface van het ISO-regelventiel in te schakelen op sommige tractormodellen) (Raadpleeg voor meer informatie de gebruikshandleiding van de trekker.)

OPMERKING: Activering van John Deere Active Implement Guidance™ wordt weergegeven op de activeringspagina van de toepassingsregelaar.

- Activering van John Deere Active Implement Guidance™ op UCC2-applicatie-regelaar
- Setup van AutoTrac en toepassingsregelaar is volledig uitgevoerd (onvolledige setup van AutoTrac verhindert activering van begeleiding)

Prestatiespecificaties/-vereisten:

Met deze specificaties kan de waarnemingscamera de locatie van gewasrijen en kleurverschillen tussen het gewas en de grond het beste bepalen.

OPMERKING: (In de tractor geïntegreerde) John Deere Active Implement Guidance™ is goedgekeurd voor gebruik in vroege gewasfasen (alleen maïs) vanaf een gewashoogte van 15 cm (5,9 in) tot 90 procent van het bladerdak.

- Het systeem kan een bodemhelling van maximaal 2 graden uitvoeren.
- Gewasrijen moeten goed gedefinieerd zijn met een consistente afstand.
- Grote overgeslagen stukken in rijen of overmatig veel onkruid kunnen leiden tot kalibratiefouten in de camera of verminderde systeemprestaties.
- Houd er rekening mee dat stof of regen op de cameralens en direct zonlicht of weinig daglicht het systeem kunnen beïnvloeden.
- Zware wind kan de cameraprestaties ook beïnvloeden door sterke gewasbewegingen.

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

Naar pagina's van toepassingsregelaar navigeren

PC582158 —UN—01AUG23

OPMERKING: Zet het contactslot **UIT** en wacht tot het display volledig is uitgeschakeld voordat u de ISOBUS-werktuigen of sensoren aansluit of loskoppelt.

Nadat u naar de pagina's van de toepassingsregelaar bent genavigeerd, hebben de GreenStar 3-displays en Generation 4-displays dezelfde lay-out.

Navigeer als volgt naar de pagina's van de toepassingsregelaar met een GreenStar 3-display:

1. Selecteer de menu-toets.



Knop Menu

zb48j1t,1693381939510 -18-30AUG23-1/7

2. Selecteer de knop "Toepassingsregelaar".

PC589279 —UN—09AUG23

Navigeer als volgt naar de pagina's van de toepassingsregelaar met een Generation 4-display:



Knop "Toepassingsregelaar"

zb48j1t,1693381939510 -18-30AUG23-2/7

1. Selecteer de menu-toets.

PC28688 —UN—25AUG22

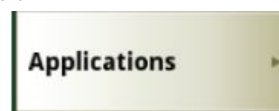


Knop Menu

zb48j1t,1693381939510 -18-30AUG23-3/7

2. Selecteer het tabblad Toepassingen.

PC589276 —UN—09AUG23



Tabblad Toepassingen

zb48j1t,1693381939510 -18-30AUG23-4/7

3. Selecteer de ISOBUS VT-toepassing.

PC28796 —UN—29AUG22



ISOBUS VT-toepassing

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693381939510 -18-30AUG23-5/7

4. Selecteer de knop "Menu" in ISOBUS VT.

PC28799 —UN—29AUG22



Toets Menu ISOBUS VT

zb48j1t,1693381939510 -18-30AUG23-6/7

5. Selecteer de knop "Toepassingsregelaar".

PC589279 —UN—09AUG23



Knop "Toepassingsregelaar"

zb48j1t,1693381939510 -18-30AUG23-7/7

Naar StarFire-pagina's navigeren

PC582158 —UN—01AUG23

Nadat u naar de StarFire-pagina's bent genavigeerd, hebben de GreenStar 3- en Generation 4-displays dezelfde lay-out.

Om naar de StarFire-pagina's te navigeren met behulp van een GreenStar 3-display:

1. Selecteer de knop Menu.



Knop Menu

zb48j1t,1693381951278 -18-30AUG23-1/6

2. Selecteer een StarFire-knop.

- StarFire-knop op machine
- StarFire-knop op werktuig

Navigeer als volgt naar de StarFire-pagina's met een Generation 4-display:

PC589282 —UN—09AUG23



StarFire-knop op machine

PC589283 —UN—09AUG23



StarFire-knop op werktuig

zb48j1t,1693381951278 -18-30AUG23-2/6

1. Selecteer de menutoets.

PC28688 —UN—25AUG22



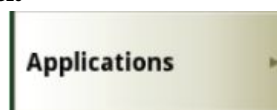
Knop Menu

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693381951278 -18-30AUG23-3/6

2. Selecteer het tabblad Toepassingen.

PC589276 —UN—09AUG23



Tabblad Toepassingen

zb48j1t,1693381951278 -18-30AUG23-4/6

3. Selecteer de StarFire-toepassing.

PC28798 —UN—29AUG22



StarFire-toepassing.

zb48j1t,1693381951278 -18-30AUG23-5/6

4. Selecteer een ontvanger uit de lijst met StarFire-apparaten.

- Machine StarFire (A)
- Werktuig StarFire (B)

A—Machine StarFire

B—Werktuig StarFire

PC589245 —UN—09AUG23



Lijst StarFire-apparaten

zb48j1t,1693381951278 -18-30AUG23-6/6

Activeringscode invoeren

PC26352 —UN—05OCT18

De UCC2 Applicatie Regelaar vereist een 26-cijferige activatiecode voor het aansturen van toepassingen. Neem contact op met uw John Deere-dealer en verstrek het serienummer van UCC2-Applicatie Regelaar.

Met de software-update 22-1 kunnen meerdere toepassingen worden geactiveerd op de UCC2-Applicatie Regelaar. Herhaal deze procedure voor elke toepassing met de 26-cijferige activeringscode.

Beschikbare toepassingen:

- Oogstidentificatie, katoen
- Mobiel weerstation
- Opbrengstdocumentatie, gewasspecialisatie
- Actieve werktuiggeleiding
- iGrade

1. Navigeer naar de pagina van de Toepassingsregelaar.
2. Selecteer de softkey "Regeleenheid instellen".



Softkey "Regeleenheid instellen"

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693385253184 -18-30AUG23-1/4

3. Selecteer het tabblad Activeringen.

PC25903 —UN—05JUL18



Tabblad Activeringen

zb48j1t,1693385253184 -18-30AUG23-2/4

4. Selecteer de knop "Activering toevoegen".

PC25904 —UN—05JUL18



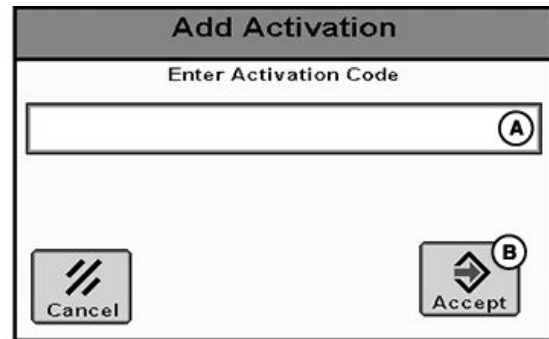
Knop "Activering toevoegen"

zb48j1t,1693385253184 -18-30AUG23-3/4

5. Voer de activeringscode in het invoervak (A) in.
6. Selecteer de knop "Accepteren" (B).
7. Herhaal stappen 4—6 om de volgende toepassing te activeren.
8. Zet de machine UIT, wacht tot het display uitgeschakeld is en start de machine vervolgens opnieuw.

A—Invoervenster

B—Bevestigingstoets



Activeringsvenster toevoegen

zb48j1t,1693385253184 -18-30AUG23-4/4

PC25905 —UN—05JUL18

Compatibiliteit van machines

Het geleidingsgedeelte van John Deere Active Implement Guidance™ en Plow Steer is compatibel op machines met geïntegreerde AutoTrac, AutoTrac Universal of AutoTrac Controller.

Een externe klepset voegt een hydraulische regeling toe aan machines die niet met in de fabriek geïnstalleerde hydraulische bedieningselementen zijn uitgerust.

(Raadpleeg "Externe klep" voor meer informatie.)

zb48j1t,1693385301503 -18-30AUG23-1/1

EPROM (Erasable Programmable Read Only Memory) vervangen

Het EPROM bevindt zich in de hydraulische regelaar van de trekker. Op sommige vroege trekkermodellen uit 8000- en 9000-serie moet het EPROM worden vervangen.

In sommige gevallen is vervanging van de gehele hydraulische regelaar van de trekker vereist.

Neem voor meer informatie over vereisten en compatibiliteit van het EPROM contact op met uw John Deere-dealer of serviceprovider.

RW00482,00003A8 -18-05AUG25-1/1

Componentenoverzicht

StarFire-ontvanger

PC589281 —UN—09AUG23



StarFire 6000-ontvanger

Als het werktuig niet beschikt over een AutoTrac Vision-camera, vereist John Deere Active Implement Guidance™ 3000- of StarFire 6000-ontvangers op de machine en het werktuig. Bij gebruik van een camera is de StarFire-ontvanger op het werktuig optioneel.

Ploegbesturing vereist alleen een StarFire-ontvanger op de machine.

Gebruik voor optimale prestaties ontvangers van hetzelfde model. Installeer bij gebruik van verschillende modellen de StarFire 6000-ontvanger op het werktuig.

- Beide ontvangers moeten een RTK-signaalniveau hebben, tenzij een gedeeld signaal wordt gebruikt.
- Monteer de werktuigontvanger maximaal 4,0 m (13.1 ft) boven de grond.
- De werktuigontvanger moet via de ISO-connector met de CAN-bus van het werktuig zijn verbonden.

StarFire-ontvanger - gedeeld signaal

OPMERKING: De ontvangers van zowel machine als werktuig moeten van hetzelfde model zijn om het gedeelde signaal te gebruiken. StarFire iTC-ontvangers kunnen geen signaal delen.

Gedeeld signaal gebruikt het machinecorrectiesignaal om het signaal te delen met de werktuigontvanger. Voor een correcte werking van het gedeelde signaal moet de ontvanger met het hoogste correctiesignaal op de machine worden gemonteerd.

Gedeeld signaal koppelt en bedient automatisch als aan de volgende vereisten is voldaan:

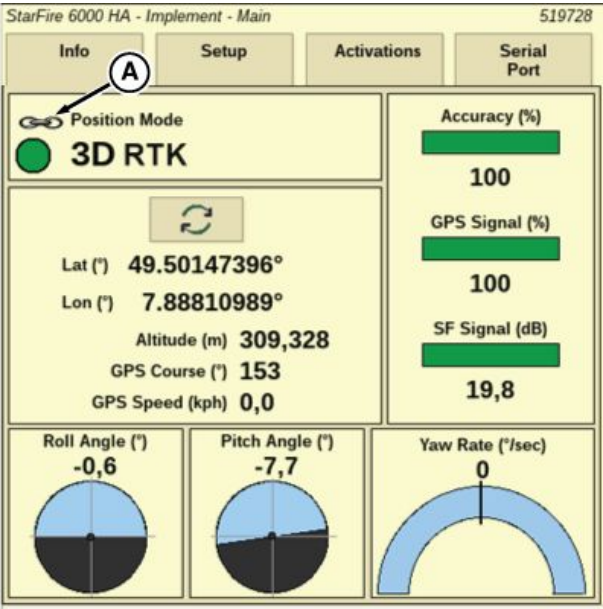
- De machine beweegt.

OPMERKING: John Deere 4240 universeel display en 4100 CommandCenter ondersteunen geen gedeeld signaal.

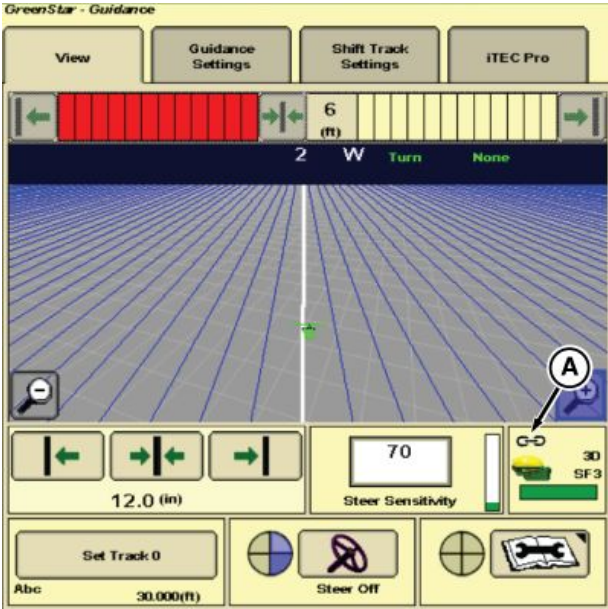
- GreenStar 3-display, John Deere 4640 universeel display of 4600 CommandCenter wordt gebruikt.
- StarFire 3000- of StarFire 6000-ontvangers zijn gemonteerd op de machine en het werktuig.
- SF2, SF3 of RTK is in de machineontvanger geactiveerd.
- SF1, SF2, SF3 of RTK is in de werktuigontvanger geactiveerd.
- De functie Werktuigbesturing of Werktuigverschuiving is geselecteerd.
- Waarde voor/achter van de werktuigontvanger is ingesteld op 0.
- Het display, de ontvangers en toepassingsregelaar zijn voorzien van de nieuwste software.
- iGrade is niet ingeschakeld in een profiel.

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693385410178 -18-30AUG23-1/2



Gekoppelde ontvangers



Gekoppelde geleidingspagina

Het koppelsymbool (A) wordt op meerdere plaatsen weergegeven als ontvangers een signaal delen.

A—Koppelsymbool



Gekoppelde ontvangers



Gekoppelde ontvangers

zb48j1t,1693385410178 -18-30AUG23-2/2

Display

Het display is een door de bestuurder gebruikte gebruikersinterface voor:

- Configureren en kalibreren van systeemcomponenten.
- Bewaken van systeemprestaties.
- Maken van systeemafstellingen.
- Programmeren van software.
- Diagnosetests weergeven.



GreenStar 3 2630-display



John Deere 4640 universeel display

PC589266 —UN—09AUG23

PC589267 —UN—09AUG23

zb48j1t,1693385437447 -18-30AUG23-1/1

Wielhoeksensor

Op stuursystemen van werktuigen wordt een wielhoeksensor gebruikt voor terugkoppeling van het werktuig. De wielhoeksensor kan een potentiometer (A) of Hall-effectsensor (B) zijn.

Naarmate de stuurregcilinder uit- of inschuift, verandert het signaal van de potentiometer om de positie van het stuurmechanisme van het werktuig weer te geven. Het signaal is terugkoppeling voor het begeleidingssysteem en stuurgevoeligheden en wordt gebruikt om het stuurmechanisme te regelen.

OPMERKING: In sommige stuurapparaten van werktuigen is een wielhoeksensor ingebouwd.

De wielhoeksensor moet een analoge sensor zijn van 0-5 V.

Monteer en kalibreer de wielhoeksensor zodanig dat het bewegingsbereik ervan uitgelijnd en symmetrisch is. Een verkeerd gemonteerde sensor presteert niet goed. Controleer of de hydraulische en mechanische stuurverbinding correct is afgesteld volgens de specificaties van de fabrikant.

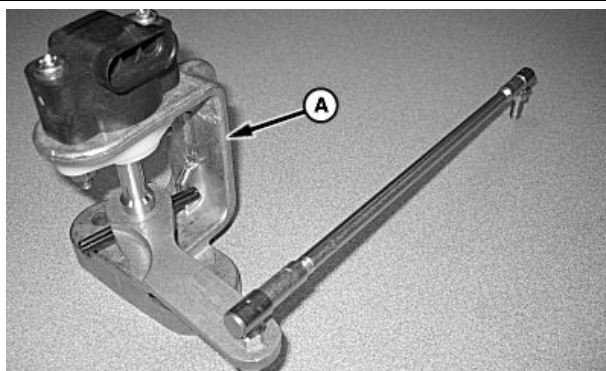
(Raadpleeg hiervoor de gebruikshandleiding van het specifieke stuursysteem.)

Montagevereisten

Monteer de wielhoeksensor voor de beste prestaties zo dat deze het grootste spanningsbereik afgeeft. Het midden moet lineair zijn, met een gelijke afstand tussen links en rechts.

A—Potentiometer

B—Hall-effect sensor



Stuurhoeksensor



Ingebouwde wielhoeksensor



Hall-effect sensor

zb48j1t, 1693385463215 -18-30AUG23-1/1

PC12344—UN—19OCT09

PC12189—UN—14OCT09

PC13565—UN—03MAY11

Toepassingsregelaar

De Toepassingsregelaar 1100 verkrijgt begeleidingslijn-informatie van het display en de machineontvanger. Begeleidingslijn-informatie wordt vergeleken met de locatie van de werktuigontvanger om de laterale fout van het werktuig te berekenen. De Toepassingsregelaar 1100 stuurt vereiste opdrachten naar externe kleppen of de hydraulische regelaar van de machine om het stuurmechanisme van het werktuig te regelen zodat de begeleidingslijn wordt gevolgd. Als het werktuig de regelmodus Werktuigbesturing gebruikt, worden ook de gegevens van de wielhoeksensor gebruikt om de begeleidingslijn te volgen.



Toepassingsregelaar 1100 met kabelboom

PC20218 —UN—07NOV14

RW00482,0000337 -18-12JAN15-1/1

Contragewichtklep

De contragewichtklep retourneert hydraulische vloeistof zodra druk aanwezig is aan de hydraulische toevoerszijde van de klep. De werking van de contragewichtklep hangt samen met de stroominstelling van het hydraulische systeem. Als de hydraulische stroom wordt gewijzigd, moet de contragewichtklep worden afgesteld.

Een contragewichtklep is vereist wanneer het hydraulische systeem van de machine de retourstroom niet regelt. Een contragewichtklep is niet vereist bij gebruik van een externe klep.

Voor optimale en consistente prestaties moet de contragewichtklep correct worden geïnstalleerd en afgesteld.

De volgende machinemodellen gebruiken op CAN gebaseerde selectieve regelkleppen (SCV's) waarvoor een contragewichtklep vereist is en moeten worden afgesteld voor optimale prestaties:

- Wieltrekkers van 8030-serie (serienr. 40001–).
- Trekkers op rupsen van 8030-serie (serienr. 905001–).
- Wieltrekkers van 9030-serie (serienr. 013000–).
- Trekkers op rupsen van 9030-serie (serienr. 911000–).
- Alle trekkers van serie 7R, 8R, 8RT, 9R en 9RT.



Contragewichtklep

PC19769 —UN—02JUL14

RW00482,0000338 -18-11SEP14-1/1

Extern ventiel

Het externe ventiel stelt de UCC2 Applicatie Regelaar in staat de hydrauliek van de machine aan te sturen. Het ontwerp en de functionaliteit van de externe klep van John Deere variëren voor open en gesloten hydraulische systemen. Gebruik een externe klep:

- Als de UCC2 Applicatie Regelaar de machinehydraulica niet kan bedienen. Deze toestand treedt gewoonlijk op in de oudere machinemodellen of modellen van andere fabrikanten die zijn uitgerust met een John Deere-begeleidingssysteem en een ISO-connector.
- Om meer SCV-aansluitingen op de machine over te houden. De externe klep kan op een open SCV op de machine worden aangesloten of kan Power Beyond gebruiken als een hydraulische krachtbron vanaf de machine.

Componenten externe klep

Het hydraulische regelblok (A) stuurt hydraulische stroom naar hydraulische cilinders om het werktuig te positioneren.

Het elektronische kleplichaam (B) ontvangt opdrachten van de UCC2 Applicatie Regelaar en geeft deze aan het hydraulische regelblok door.

⚠ WAARSCHUWING: Houd de omgeving rond de apparatuur vrij om ernstig letsel te voorkomen.

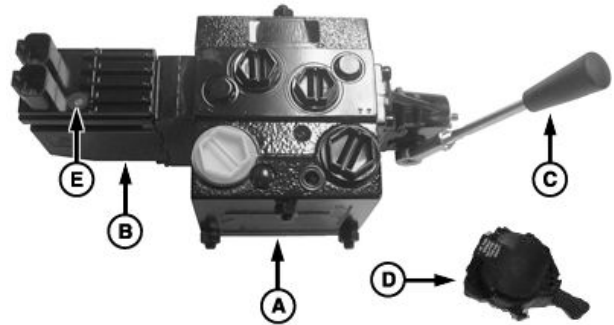
Bediening van de regelhendel van de externe klep (C) kan resulteren in beweging van het werktuig.

De regelhendel van de externe klep biedt handmatige regeling van het hydraulische regelblok.

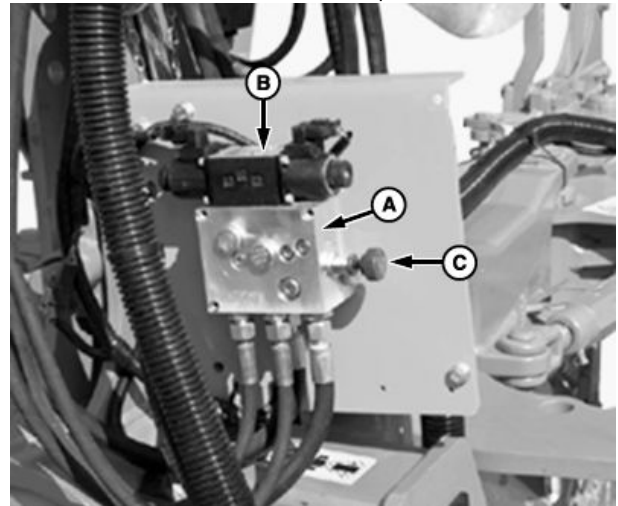
De regelhendel elektronische SCV op afstand (D) biedt handmatige regeling van het hydraulische regelblok vanuit de cabine.

De LED-indicator (E) geeft de systeemstatus van het elektrische kleplichaam aan.

- Groen – Klep ontvangt opdracht van de regeleenheid.



Externe klep



Externe klep

- | | |
|----------------------------|-----------------------------|
| A—Hydraulisch regelblok | D—Regelhendel elektronische |
| B—Elektronicabehuizing | SCV op afstand |
| C—Regelhendel externe klep | E—LED-indicator |

- Oranje – Klep wordt opgestart. Er wordt geen opdracht ontvangen van de regeleenheid.
- Rood – Geeft een probleem aan. (Raadpleeg het hoofdstuk Probleemoplossing.)

zb48j1t,1693385491776 -18-30AUG23-1/1

PC19688 —UN—11JUN14

PC22912 —UN—02AUG16

Werktuighoogteschakelaar

Onderdelen van John Deere kunnen worden geconfigureerd voor verschillende werktuigontwerpen.

Als een hoogteschakelaar is vereist voor uw toepassing, moet u contact opnemen met uw John Deere-dealer of serviceprovider.

De technische handleiding van John Deere bevat aanvullende informatie.

RW00482,0000876 -18-05AUG25-1/1

AutoTrac Vision-camera

Een op het werktuig bevestigde AutoTrac Vision-camera biedt terugkoppeling aan de UCC2-toepassingsregelaar.



AutoTrac Vision-camera

zb48j1t,1693385507896 -18-30AUG23-1/1

PC589268 —UN—09AUG23

Montage

Lage kant driver

BELANGRIJK: Om beschadiging van UCC2 Applicatie Regelaar te voorkomen, dient u een relaispoel (A) te gebruiken met een nominaal vermogen van 1 A of minder die 12 V niet overschrijdt.

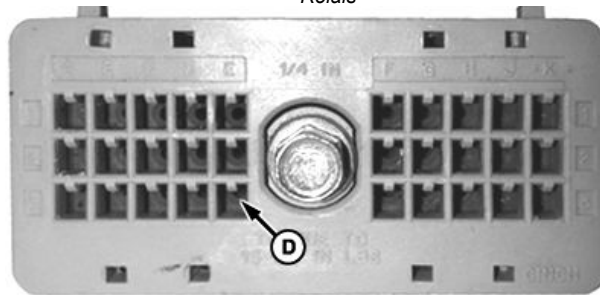
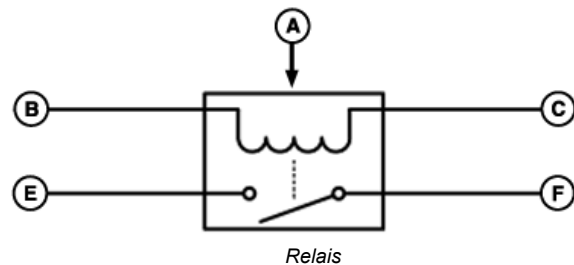
OPMERKING: Het vereiste relais dat nodig is voor het gebruik van de besturing aan lage zijde voor UCC2 Applicatie Regelaar wordt niet meegeleverd.

Toepassingen die gebruikmaken van de functie van de besturing aan lage zijde:

- Werktuigen die zijn uitgerust met elektrische remmen die stuurwielen tijdens het draaien vergrendelen en vrijgeven.
- Werktuigen met hydraulische stuursystemen die gebruikmaken van elektrische waarden die de stuurcilinders tijdens het draaien laten zweven.

Sluit de relais aan op een 5-12 V DC-bron met lage sterkte (B) en massa (C) op pen E3 (D) of de connector van UCC2-toepasingsregelaar.

Pen E3 van de driver aan de lage kant wordt geactiveerd (gesloten/massagesloten) en blijft in die toestand terwijl AutoTrac actief is. De driver aan de lage kant wordt gedeactiveerd (geopend) als AutoTrac inactief is.



Pen lage kant driver

A—Relais (1 A of minder)
B—Stroomvoorziening met
lage sterkte
C—Aarde

D—E3
E—Stroomvoorziening met
hoge sterkte
F—Elektronisch apparaat

zb48j1t,1693513049186 -18-31AUG23-1/1

PC26989 —UN—09APR19

PC26990 —UN—09APR19

Instellen – Machine en werktuig

Werktuig aansluiten

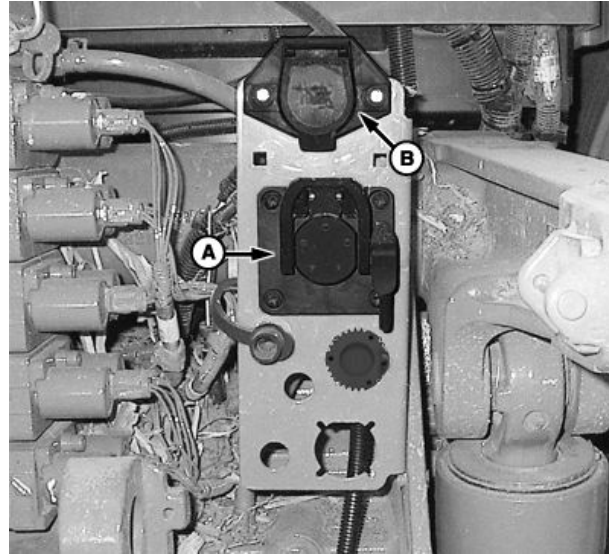
1. Zet de machine uit, schakel de parkeerrem in en verwijder de sleutel.

OPMERKING: Sluit het werktuig niet aan wanneer de machine ingeschakeld is. Als u aankoppelt terwijl de voeding is ingeschakeld, worden storingen gegenereerd waardoor Actieve werktuigbegeleiding niet werkt.

2. Sluit de kabelboom van de werktuigontvanger op de 9-pens ISO-connector (A) aan.
3. Sluit de continuvoedingskabelboom van het werktuig aan op de continuvoedingsconnector van de machine.
4. Sluit de verlichtingskabelboom aan op de verlichtingsconnector (B) als het werktuig met wegverlichting is geconfigureerd.
5. Sluit alle andere vereiste werktuigverbindingen op de trekker aan.

OPMERKING: De ligging van de hydraulische slangen is cruciaal voor een goede werking. De externe klep heeft een ingeslagen P bij de drukslangaansluiting, een T bij de retour- of tankslangaansluiting en LS bij de aansluiting van de lastdetectieslang.

6. Als een externe klep wordt gebruikt, sluit u de drukslang en de retour- of tankslang tussen de externe klep en de machine aan. Sluit de lastdetectieslang aan als PowerBeyond wordt gebruikt voor druk naar de externe klep.



Achterzijde van trekker afgebeeld

A—9-pens ISO-connector

B—Verlichtingsconnector

(Raadpleeg de gebruikshandleiding van de machine voor aanvullende informatie over het aankoppelen van het werktuig en het hydraulische systeem van het werktuig op de machine.)

zb48j1t,1693513330291 -18-31AUG23-1/1

Configureer de StarFire-ontvanger op het werktuig

1. Navigeer naar de StarFire-pagina's.
2. Selecteer het tabblad Instellen (A).
3. Voer een 0 in voor werktuigontvanger voor/achter (B) .
4. Voer hoogte werktuigontvanger (C) in. De hoogte wordt gemeten vanaf de grond tot het midden van de ontvangerkoepel. Breng voor het meten van de hoogte het werktuig zo dicht mogelijk bij de bedrijfspositie.

A—Tabblad Instellingen
B—Invoervenster
"Voor/achter"

C—Invoervenster Hoogte

StarFire setup-scherm

zb48j1t,1693513430746 -18-31AUG23-1/1

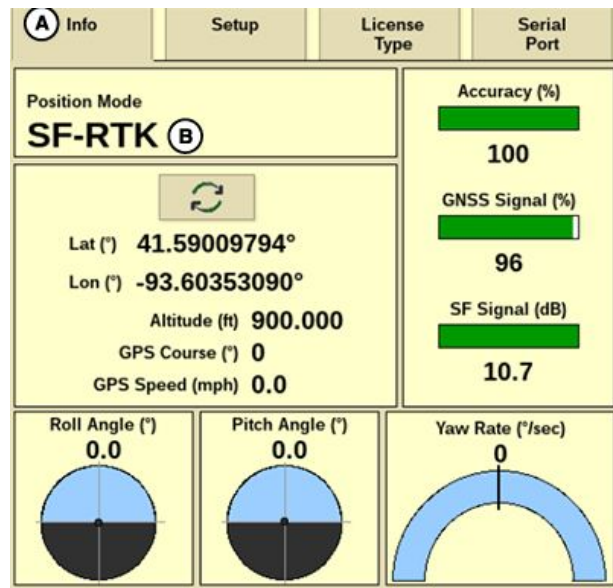
Terreincompensatiemodule (TCM) optimaliseren

Optimaliseer de TCM-kalibratie door de inertiële meeteenheid (IMU) toe te staan de rolhoek en gierhoek te meten voordat de TCM-kalibratie wordt uitgevoerd.

1. Navigeer naar de StarFire-pagina's.
2. Selecteer het tabblad Info (A).
3. Controleer of de positiemodus (B) een SF1-sigitaal of beter heeft bewerkstelligd.

A—Tabblad Info

B—Positiemodus

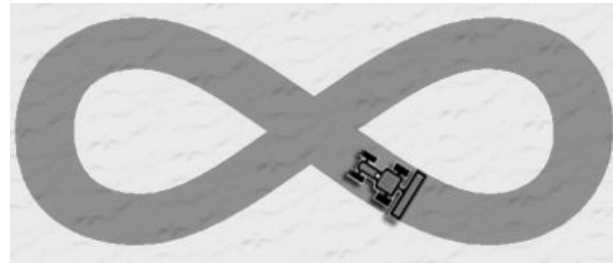


StarFire hoofd-tabblad Info

zb48j1t,1693513644852 -18-31AUG23-1/2

PC29125 —UN—26MAY23

4. Rijd de machine tweemaal in het TCM-optimalisatiepatroon om IMU te laten starten.
5. Voltooi de TCM-kalibratie.
(Raadpleeg Terreincompensatiemodule [TCM] kalibreren voor meer informatie.)



TCM-optimalisatiepatroon

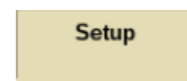
zb48j1t,1693513644852 -18-31AUG23-2/2

PC21419 —UN—30JUL15

Kalibratie terreincompensatiemodule (TCM)

PC29126 —UN—26MAY23

OPMERKING: De geïntegreerde StarFire 6000-ontvangers zijn in de fabriek gekalibreerd. Als een kalibratie in het perceel nodig is, raadpleeg dan de gebruikshandleiding van de StarFire 6000-ontvanger.



Tabblad "Instellingen"

1. Navigeer naar de StarFire-pagina's.
2. Selecteer het tabblad "Instellen".

Vervolg op volgende pagina

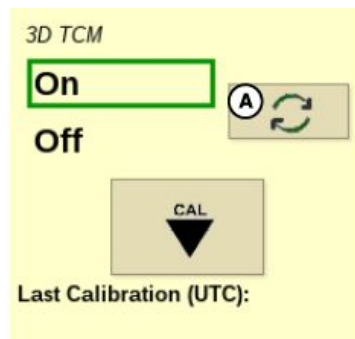
zb48j1t,1693513658356 -18-31AUG23-1/6

Selecteer de TCM-wisseltoets (A) om de TCM AAN en UIT te schakelen. Als de TCM op UIT staat, wordt het StarFire-sigitaal niet gecorrigeerd voor dynamische machinefactoren of dwarse hellingen. De TCM wordt standaard ingeschakeld nadat de voeding uit en weer aan wordt gezet.

OPMERKING: De TCM moet worden ingeschakeld om de AutoTrac in te kunnen zetten.

Kalibreer de TCM zodanig dat de ontvanger een rolhoek en steekhoek van 0° kan bepalen.

Zorg er voorafgaand aan de kalibratie voor dat de machine en het werktuig in goede staat en gereed voor veldwerk zijn. De machine moet van ballast zijn voorzien en de banden moeten de juiste spanning hebben. Breng tijdens de kalibratie het werktuig zo dicht mogelijk bij de werkpositie.



TCM-wisseltoets

A—TCM-wisseltoets

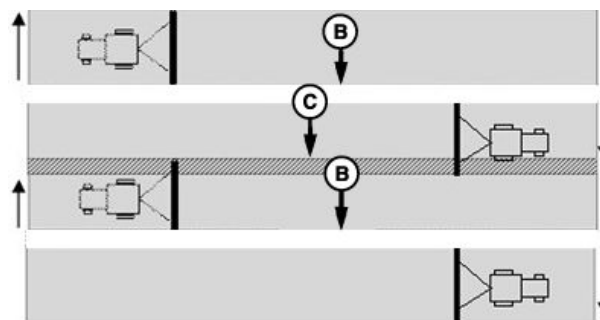
zb48j1t,1693513658356 -18-31AUG23-2/6

Kalibreer de TCM telkens als de ontvanger van de machine wordt verwijderd en opnieuw wordt aangebracht of als de TCM-hoek ten opzichte van de machine gewijzigd is. Bij wijzigingen in de TCM-hoek ten opzichte van de machine kan een offset ontstaan die zich als consistent overslaan (B) of een overlapping (C) voordoet bij werk van traject tot traject. Mogelijke oorzaken van deze offset kunnen zijn dat de StarFire-montagebeugel iets is verplaatst, de machinecabine enigszins scheef staat of de bandenspanning ongelijk is tussen beide zijden.

Om de offset ongedaan te maken, positioneert u de machine en kalibreert u de TCM. Rijd een traject naar beneden, keer om en rijd hetzelfde traject af in de tegenovergestelde richting. Als de machine niet hetzelfde traject volgt, meet u de offsetafstand en voert u deze in als offset van het werktuig.

Machine positioneren en terreincompensatiemodule (TCM) kalibreren

1. Parkeer de machine op een harde, horizontale ondergrond en zet deze volledig stil (cabine schommelt niet).



Overlapping en overslaan

B—Overslaan

C—Overlappen

2. Markeer de locatie van banden of rupsen op de grond als plaatsbepaling voor de as.

Vervolg op volgende pagina

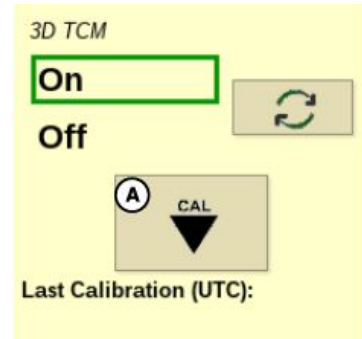
zb48j1t,1693513658356 -18-31AUG23-3/6

PC29127 —UN—26MAY23

PC19993 —UN—03SEP14

3. Selecteer de toets Kalibratie (A).

A—Knop Kalibratie



Toets Kalibreren

zb48j1t,1693513658356 -18-31AUG23-4/6

PC29128 —UN—26MAY23

4. Selecteer de bevestigingstoets. De statusbalk Kalibratie wordt weergegeven en verdwijnt vervolgens bij voltooiing.

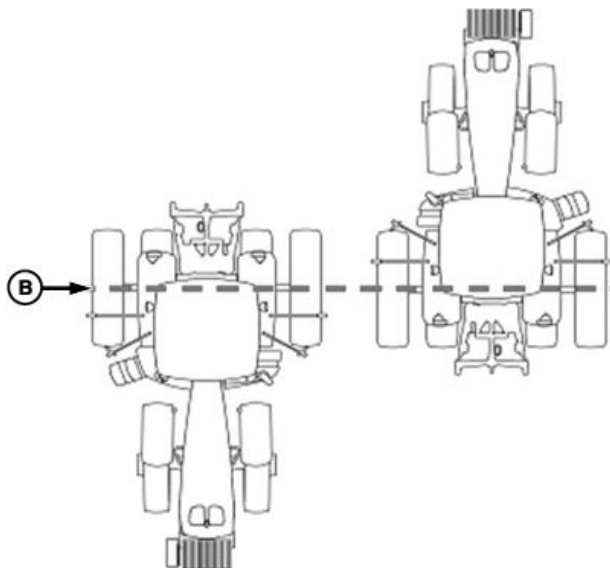
PC29129 —UN—26MAY23



Bevestigingstoets

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693513658356 -18-31AUG23-5/6



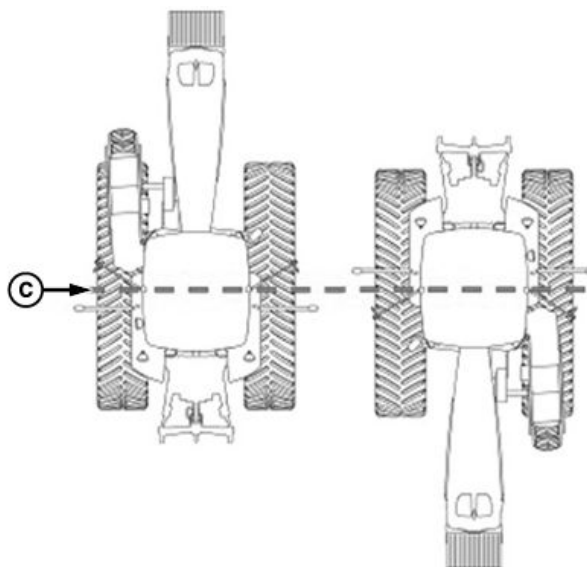
Machines met zwevende vooras

PC19995—UN—03SEP14

B—Achteras

5. Draai de machine 180° zodat deze in de tegenovergestelde richting wijst. Zorg ervoor dat banden op de juiste plaats staan voor vaste of zwevende voorassen en dat de machine volledig stilstaat (cabine schommelt niet).
 - Bij machines met zwevende voorassen, (mechanische voorwielaandrijving [MFWD], Independent Link Suspension [ILS] of Triple Link Suspension [TLS]), moeten de wielen zodanig worden geplaatst dat de achteras (B) tijdens de 2-punts kalibratie op dezelfde plaats komt.
 - Plaats de wielen of rupsen van machines met vaste as of rupsen (rupstrekken, veldspuiten van serie 47X0 en 49X0, of trekkers op wielen van serie 9000 en 9020) zodanig dat het draaipunt van de machine (C) zich in beide richtingen op dezelfde plaats bevindt.
6. Selecteer de bevestigingstoets. De statusbalk Kalibratie wordt weergegeven en verdwijnt vervolgens bij voltooiing.
7. Selecteer de knop "Accepteren" om naar het tabblad "Instellingen" terug te keren. Kalibreer de TCM opnieuw als de kalibratie niet is gelukt.

C—Draaipunt machine



Machines met wielen aan vaste as of machines met rupsen

PC19996—UN—03SEP14

zb48j1t,1693513658356 -18-31AUG23-6/6

SCV afstellen

⚠ WAARSCHUWING: Een overmatig SCV-debiet kan resulteren in plotselinge bewegingen van de machine wanneer de cilinder wordt bediend. Controleer op omstanders om letsel te voorkomen alvorens de toets SCV te bedienen om het huidige debiet te controleren. Helemaal uitschuiven of inschuiven van cilinders moet ongeveer 2 seconden in beslag nemen.

Voor het weergegeven van de indicator (A) van automodus is bij de automatische SCV-regeling het volgende vereist:

- UCC2 Applicatie Regelaar is gemonteerd.
- Een SCV geconfigureerd.

De automatische SCV-regeling wordt geactiveerd wanneer de SCV in de vergrendelpositie vooruit wordt geplaatst. Voor de automodus is een snelheid van 0,1 km/h (0.06 mph) of hoger vereist om werktuighydraulica automatisch te kunnen inschakelen.

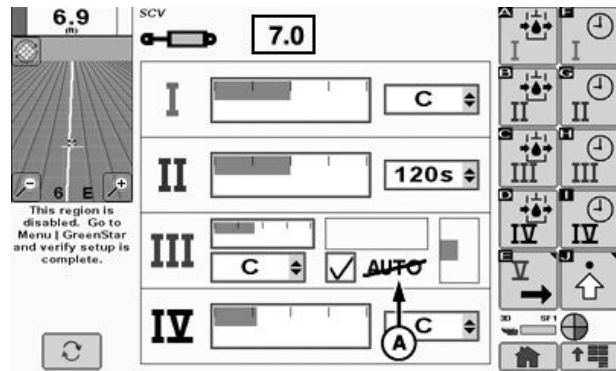
- CommandCenter—AUTO doorgestreept betekent dat automodus niet actief is. !AUTO! duidt op een fout en betekent dat automodus niet kan worden gebruikt. AUTO duidt op normale werking van de automodus.
- TouchSet—EC betekent dat automodus niet actief is. AC duidt op normale werking van de automodus.

Met de instelling voor vergrendeldebiet van een SCV kan zowel worden uitgeschoven als ingeschoven. Wanneer een type regeling wordt geselecteerd en de automodus wordt ingeschakeld, regelt UCC2 Applicatie Regelaar automatisch de vergrendeltijd.

Pas de vergrendeltijd voor elke werkzaamheid aan.

(Raadpleeg de gebruikshandleiding van de machine voor meer informatie over SCV-bedieningselementen.)

De SCV kan worden bediend om het debiet in de afstelmodus te observeren.



GreenStar 3 CommandCenter



TouchSet-display

A—Indicator Automodus

SCV-debiet (ongeveer)		
Debietinstellingen SCV	Debiet	
	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

SCV-debiet

^a 0,1 = Minimale debietinstelling

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693513668856 -18-31AUG23-1/5

PC22224 —UN—26FEB16

PC22225 —UN—26FEB16

GreenStar 3 CommandCenter

PC589248 —UN—09AUG23

1. Selecteer de CommandARM menu-toets.
2. Selecteer de toets SCV.
3. Selecteer de softkey Geavanceerde instellingen.



CommandARM menu-toets > toets SCV > sneltoets Geavanceerde instellingen

zb48j1t,1693513668856 -18-31AUG23-2/5

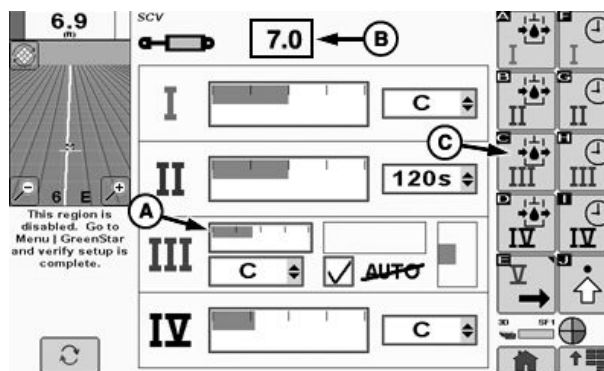
OPMERKING: Staafdiagram (A) toont het vergrendeldebiet (B).

4. Selecteer softkey Uitschuifinstelling (C) voor de gebruikte SCV om naar het balkdiagram Vergrendeldebiet te navigeren. Selecteer de toets Bevestigen om te markeren. Draai het draaiwiel om het debiet af te regelen en selecteer de toets Bevestigen.

A—Staafdiagram vergrendeldebiet

C—Sneltoets Uitschuifinstelling

B—Venster waarde vergrendeldebiet



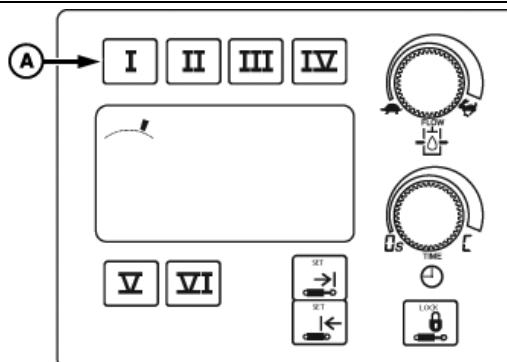
Startpagina SCV

PC22226 —UN—10MAR16

zb48j1t,1693513668856 -18-31AUG23-3/5

TouchSet-display

A—SCV-selectietoetsen



Debiet van SCV's afstellen

PC17987 —UN—07NOV13

zb48j1t,1693513668856 -18-31AUG23-4/5

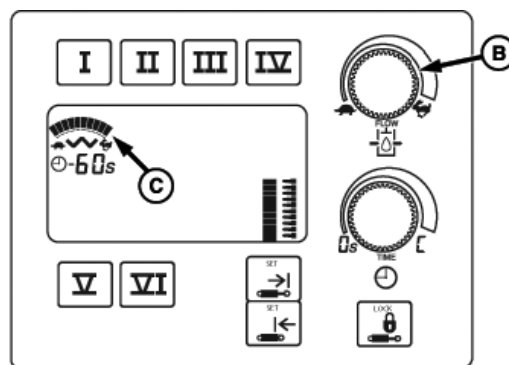
1. Selecteer de toets (A) voor de gebruikte SCV. Het scherm onder de SCV-selectietoetsen geeft het vorige debiet aan.

OPMERKING: Terwijl de bestuurder het debiet met de afstellingsdraaiknop Debiet (B) aanpast, gaat het aantal lijnsegmenten omhoog of omlaag.

2. Draai de afstellingsdraaiknop Debiet rechtsom om het debiet te verhogen of linksom om het te verlagen. De debietinstelling wordt in het staafdiagram (C) getoond wanneer instellingen worden uitgevoerd.

B—Afstellingsdraaiknop Debiet

C—Staafgrafiek



Display

PC17988 —UN—07NOV13

zb48j1t,1693513668856 -18-31AUG23-5/5

Dubbele contragewichtklep afstellen

OPMERKING: Aanbevolen wordt een stroomsnelheid van 11 tot 30 l/min (3—8 gal./min.).

Als hydraulische stroomsnelheid is afgesteld, voert u een kalibratietest van de SCV-drempel uit.

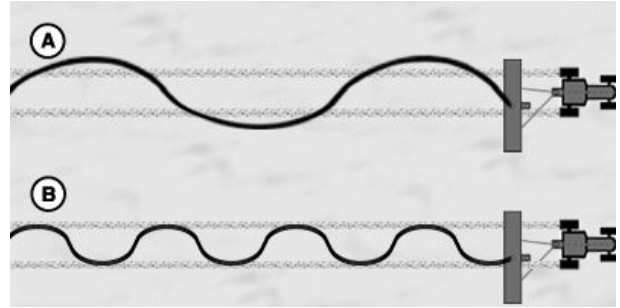
Een contragewichtklep regelt een bewegende last en voorkomt dat deze wegrolt. Het regelen van de last zorgt voor een soepele overgang van de werktuigbeweging. De instellingen van de dubbele contragewichtklep zijn afhankelijk van de typen en configuratie van de hydraulische cilinders.

Draai het kleppatroon rechtsom om de druk te verhogen.

Draai het kleppatroon linksom om de druk te verlagen.

Bedien het systeem en controleer de toestand van de grond. Als het werktuig S-bochten maakt, stel dan de druk van de contragewichtklep af.

- Als het werktuig langzame S-bochten maakt (A), is de druk te hoog. Draai het kleppatroon linksom om de druk te verlagen.



Werktuig S-bochten

A—Langzame S-bochten

B—Agressieve S-bochten

- Als het werktuig agressieve S-bochten maakt (B), is de druk te laag. Draai het kleppatroon rechtsom om de druk te verhogen.

AE77568,0000297 -18-05JAN17-1/1

PC23480 —UN—09DEC16

Instelling - UCC2-toepassingsregelaar

Overzicht setupwizard

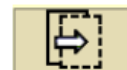
PC29130 —UN—26MAY23

De setupwizard in deze handleiding biedt een algemeen overzicht van John Deere actieve werktuigbegeleiding en ploegbesturing. De UCC2-toepassingsregelaar kan meerdere functies tegelijk aansturen. John Deere Active Implement Guidance™ en iGrade kunnen bijvoorbeeld op verschillende werktuigen worden gebruikt. iGrade met John Deere Active Implement Guidance™ kan op het bedvormende werktuig worden gebruikt om de gradiënt van de voor te handhaven. Met deze methode wordt het afvoervermogen van de voor ondersteund, terwijl de bovenste laag grond op het bed intact blijft.

(Raadpleeg de gebruikershandleiding van iGrade en afstandsrit voor meer informatie.)

Door meer dan een functie te selecteren en in te stellen zijn meerdere toepassingsfuncties beschikbaar.

De setup wizard begeleidt de bestuurder bij een reeks stappen op basis van de geselecteerde opties. Selecteer de knoppen "Vorige pagina" en "Volgende pagina" om door de setup wizard te navigeren.



Knoppen "Vorige pagina" en "Volgende pagina"

zb48j1t,1693513782299 -18-31AUG23-1/4

Naast deze gebruikshandleiding kan de bestuurder de softkey "Help selecteren" voor meer informatie over een stap.

PC29131 —UN—26MAY23

Om de setup wizard te starten:

1. Navigeer naar de pagina 's van de toepassingsregelaar.



Softkey "Help"

zb48j1t,1693513782299 -18-31AUG23-2/4

2. Selecteer de softkey "Regeleenheid instellen".

PC29132 —UN—26MAY23



Softkey "Regeleenheid instellen"

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693513782299 -18-31AUG23-3/4

3. Selecteer het tabblad "Profiel" (A).

4. Selecteer een profiel in het vervolgkeuzemenu "Huidige profiel" (B).

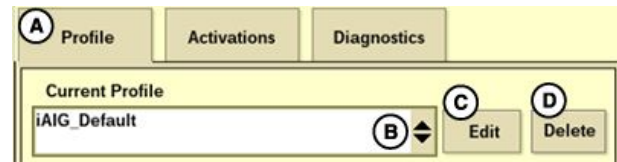
- Selecteer Nieuw profiel toevoegen in de lijst in het huidige profielfmenu (B).
- Selecteer een bestaand profiel om te bewerken.

OPMERKING: Nadat een profiel is ingesteld, worden meer items in het tabblad "Profiel" ingevuld. Met elk item kunnen individuele instellingen worden gewijzigd zonder de stappen van de setup wizard te doorlopen.

5. Selecteer de knop "Bewerken" (C).

OPMERKING: De knop "Verwijderen" (D) wordt alleen weergegeven als een bestaand profiel geselecteerd is.

PC29133 —UN—26MAY23



Tabblad "Profiel"

A—Tabblad Profiel

B—Vervolgkeuzemenu Huidig profiel

C—Toets Bewerken

D—Knop Verwijderen

6. Selecteer de benodigde functies voor de taak.

zb48j1t,1693513782299 -18-31AUG23-4/4

Gps-offsets

Generation 4 displays hebben een optioneel keuzevak "Automatisch afmetingen uit Uitrustingsmanager importeren indien beschikbaar" (A). Als dit vak wordt geselecteerd en de afmetingen geïmporteerd zijn, worden de offset-invoervenssters ingevuld en grijs weergegeven.

OPMERKING: Zorg ervoor dat de offsetwaarden die in de toepassingsregelaar, de StarFire-ontvanger en de toepassingen voor het instellen van de uitrusting zijn ingevoerd met elkaar overeenkomen.

Selecteer voor John Deere Active Implement Guidance™ de sneltoets Setup regelaar, vervolgens het tabblad Profiel en daarna de toets GPS-offsets bewerken.

- Raadpleeg offsets van GPS-ontvanger machine en werktuig.

Selecteer de softkey Ploegbesturing instellen, dan het tabblad Instellen en daarna de knop Uitrustingsoffsets bewerken voor ploegbesturing.

- Raadpleeg "Offsets van apparatuur" en "Offsets GPS-ontvanger" als alleen een GPS-ontvanger (global positioning system) is gemonteerd.
- Raadpleeg "Offsets GPS-ontvanger machine" en "Offsets GPS-ontvanger werktuig" als de GPS-ontvangers van zowel de machine als het werktuig zijn gemonteerd en de werktuigontvanger voor breedteregeling wordt geselecteerd. (Raadpleeg Breedteregeling – Ploegbesturing om de GPS-ontvanger van het werktuig te selecteren.)



GPS-offsets

A—Keuzevak Automatisch afmetingen uit Uitrustingsmanager importeren indien beschikbaar

Offsets van apparatuur

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693513794137 -18-31AUG23-1/4

PC29134 —UN—26MAY23

1. Voer de offset van de GPS-verbinding in het invoervak (A) in.
2. Voer het werkpunt in het invoervak (B) in.
3. Selecteer de knop "Bewerken" (C).

Offsets GPS-ontvanger machine

A—Invoervenster Offset GPS-verbinding
B—Invoervenster "Werkpunt"
C—Toets Bewerken

Equipment Offsets

1 - GPS Connection Offset

2,71

A

m

2 - Work Point

1,00

B

m

Additional Machine Offsets

GPS Lateral Offset

0 m - Left

Edit

C

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

Offsets van apparatuur

zb48j1t,1693513794137 -18-31AUG23-2/4

PC589249 —UN—09AUG23

1. Voer de laterale offset in invoervak (A) in.
2. Voer de hoogte in invoervak (B) in.

Offsets GPS-ontvanger werktuig

A—Invoervenster Laterale offset
B—Invoervenster Hoogte

Machine GPS Receiver Offsets

Serial Number: 12345

Machine Dimensions

GPS Offsets

Lateral Offset:

1

0.0

A

Center
(in)

Height:

2

0.0

B

(in)

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

Return

Offsets GPS-ontvanger machine

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693513794137 -18-31AUG23-3/4

PC29135 —UN—26MAY23

1. Voer de laterale offset in invoervak (A) in.

OPMERKING: De in-line offset is de horizontale afstand tussen de plaats waar het product wordt gemaakt en de ontvanger. Een positieve waarde betekent dichterbij de tractor en een negatieve waarde verder weg van de tractor.

2. Voer de inline offset in invoervak (B) in.
3. Voer de hoogte in invoervenster (C) in.

A—Invoervenster Laterale offset

C—Invoervenster Hoogte

B—Invoervenster Inline offset

Offsets GPS-ontvanger werktuig

zb48j1t,1693513794137 -18-31AUG23-4/4

PC29136 —UN—26MAY23

Seriële aansluitingen

Selecteer de softkey "Regeleenheidinstelling" > tabblad "Profiel" > knop "Seriële aansluitingen bewerken" > knop "Seriële poort 1 of 2 bewerken".

1. Selecteer de baudsnelheid uit het vervolgkeuzemenu (A).
2. Selecteer het apparaat dat van de seriële aansluiting gebruikmaakt uit het vervolgkeuzemenu (B).
3. Selecteer het keuzevak (C) om de NMEA-berichten (National Marine Electronics Association) te activeren.
 - a. Selecteer het NMEA-berichttype uit het vervolgkeuzemenu (D).
 - GGA
 - GGA, GSA
 - GGA, GSA, VTG
 - GGA, GSA, RMC
 - NMEA – Alle
 - b. Selecteer de NMEA-snelheid uit het vervolgkeuzemenu (E).

Seriële aansluiting 1

A—Vervolgkeuzemenu baudsnelheid

B—Vervolgkeuzemenu Gebruikt

C—Keuzevak NMEA activeren

D—Vervolgkeuzemenu NMEA-berichttype

E—Vervolgkeuzemenu NMEA-snelheid

zb48j1t,1693513956052 -18-31AUG23-1/1

PC29137 —UN—26MAY23

Run page instellen

Nadat een profiel van de toepassingsregelaar is ingesteld, kan een run page worden geconfigureerd om informatie over en functies van de toepassingsregelaar weer te geven.

Om een run page in te stellen, gebruikt u de toepassing Layout manager en selecteert u een module voor de toepassingsregelaar.

(Raadpleeg de gebruikshandleiding van het display om run pages in te stellen.)

RW00482,00007A2 -18-24JUN19-1/1

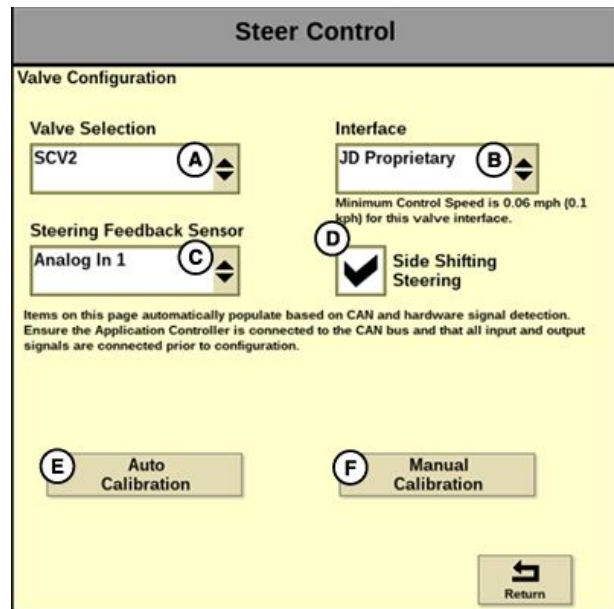
Stuurregeling – Actieve werktuigbegeleiding

Selecteer softkey Actieve werktuigbegeleiding, tabblad Instellen en dan de knop Stuurregeling bewerken.

Vervolgkeuzemenu's (A-C) worden automatisch ingevuld op basis van de CAN- en hardwaresignaalherkenning. Controleer of de toepassingsregelaar op de CAN-bus is aangesloten en of alle in- en uitgaande signalen zijn aangesloten alvorens de configuratie uit te voeren. Terugkoppelingssensor stuurinrichting wordt automatisch ingevuld als een spanning tussen 0,1-4,9 V wordt gedetecteerd op analoge pen 1 of 2.

1. Controleer of de klepselectie correct is.
2. Controleer of de terugkoppelingssensor stuurinrichting correct is.
3. Controleer of de interface correct is.

- Externe SCV en externe SCV-schakelaar
 - Compatibel met tractoren van andere merken dan John Deere, tractoren van de 60-serie en ouder, tractoren 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10, 7X20, en 7X30-tractoren met klein chassis.
- John Deere legaat
 - Compatibel met tractoren 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10 en 9X20.
 - Maakt alleen gebruik van SCV 1 of 3.
 - Hiervoor moet de UCC2 Applicatie Regelaar-kabelboom zijn aangesloten op de connector verbindingsdraad aan de achterkant van de tractorcabine.
- SCV van John Deere
 - Compatibel met tractoren 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R Final Tier 4 (FT4), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT, en 9RX.
 - Elke SCV kan worden gebruikt.
 - Sluit de UCC2 Applicatie Regelaar-kabelboom niet aan op de connector verbindingsdraad aan de achterkant van de tractorcabine.
 - Als een SCV is gekoppeld aan een joystick, kan deze niet worden bediend via JD Prop-bediening.
- ISO SCV
 - Compatibel met tractoren 6R, 6M (indien uitgerust met optionele elektronische SCV s), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT en 9RX.
 - Elke SCV kan worden gebruikt.
 - Sluit de kabelboom van de UCC2-toepassingsregelaar niet aan op de verbindingsdraadconnector aan de achterkant van de tractorcabine.



Stuurregeling

- | | |
|--|---|
| A—Vervolgkeuzemenu Klep selecteren | D—Keuzevak Besturing verschuiving naar beide zijden |
| B—Vervolgkeuzemenu Terugkoppelingssensor stuurinrichting | E—Knop Automatische kalibratie |
| C—Vervolgkeuzemenu Interface | F—Knop Handmatige kalibratie |

- JD Smart-werktuigklep
 - Bij gebruik van de JD Smart Implement Valve-interface worden de klepselectie en de feedbacksensor stuurinrichting automatisch grijs weergegeven. Als de JD Smart Implement Valve-interface is geselecteerd, worden de klepselectie en terugkoppelingssensor stuurinrichting automatisch ingevuld.
4. Schakel het keuzevak Besturing verschuiving naar beide zijden (D) in om een mechanische verschuiving naar beide zijden in te schakelen.
 5. Selecteer de knop "Automatische kalibratie" (E) of knop "Handmatige kalibratie" (F) en rond de kalibratie van de stuurinrichting af.

(Raadpleeg Kalibraties stuurinrichting voor meer informatie over de automatische en handmatige kalibraties.)

zb48j1t,1693514044885 -18-31AUG23-1/1

PC29138—JUN—26MAY23

Kalibraties stuurinrichting – Actieve werktuigbegeleiding

⚠ WAARSCHUWING: Houd de omgeving rond de apparatuur vrij om ernstig letsel te voorkomen. Voor deze procedure moet de machine vooruit rijden. Het werktuig beweegt tijdens de kalibratie. Lees en volg "Automatiseringssystemen werktuig veilig bedienen" in het hoofdstuk "Veiligheid voordat u de kalibratie uitvoert".

OPMERKING: Als gevolg van normale fabricagetoelanties heeft elke SCV unieke drempelwaarden. Fijnafstemming van de drempelwaarde op de laagste waarde waarbij een spanningsverandering van de sensor wordt gegenereerd resulteert in optimale prestaties. De terugkoppelingssensor moet minstens 1 V verschil hebben tussen de posities maximaal rechts en maximaal links.

Met kalibraties voor de stuurinrichting wordt de UCC2 Applicatie Regelaar gekalibreerd om het minimaal vereiste signaal van de hydraulische regeleenheid voor beweging van het stuurmechanisme te bepalen. Zonder kalibratie van de stuurinrichting kan het stuurmechanisme in één richting sneller sturen, ondercompenseren, overcompenseren of niet naar wens presteren vanwege hydraulische beperkingen. Deze problemen maken het moeilijk voor de regeleenheid om een zijwaartse fout van 0 te handhaven.

OPMERKING: Het is belangrijk dat de stuurhoeksensor gelijktijdig beweegt met de hydraulische cilinder die beweging in het stuurmechanisme veroorzaakt.

Kalibreer als:

- een nieuw profiel aangemaakt is,
- zowel de uitschuif- als inschuifwaarde op 5 of 250 (fabriekswaarden) ingesteld is,
- waarden van een andere machine gekopieerd zijn,
- de ligging van de hydraulische slangen tussen SCV's wordt gewijzigd,
- reparaties aan de machine of het werktuig worden uitgevoerd,
- de contragewichtklep wordt afgesteld.
- de hydraulische stroomsnelheid is aangepast.

OPMERKING: Zorg ervoor dat de hydraulische olie op bedrijfstemperatuur is alvorens de kalibratie uit te voeren.

Werkingsvolgorde voor fijnafstelling van actieve werktuigbegeleiding

1. Voer een kalibratie van de automatische besturing uit. Als de automatische stuurkalibratie mislukt, gaat u verder met handmatige stuurkalibratie.
2. Zorg ervoor dat de spanningen op de juiste plaats zitten en de drempelwaarden juist zijn.
3. Controleer de positieopdracht voor de wielhoeksensor (WAS).

OPMERKING: Als een van de bovenstaande elementen onjuist is, werkt er niets naar behoren.

4. Ga verder met Tracking en geaccumuleerde gevoeligheden, afhankelijk van het gedrag van de machine. Als de machine bijvoorbeeld de lijn bereikt en de lijn overschrijdt, moet de spoorvolggevoeligheid op de juiste manier worden aangepast (verlaag de waarde). Als de geaccumuleerde gevoeligheid te hoog is, heeft dit invloed op uw spoorvolggevoeligheid.

Automatische besturingskalibratie

Selecteer softkey "Actieve werktuigbegeleiding" > tabblad "Kalibraties" > knop "Automatische kalibratie".

Automatische kalibratie is een begeleide kalibratie die de bestuurder door het kalibratieproces leidt om de klepdrempel, de hydraulische slangpolariteit en de wielhoekgevoeligheid te bepalen. Automatische kalibratie werkt met de meeste werktuigstuurmechanismen. De voortgangsbalk (A) toont de voortgang van de kalibratie stuurinrichting.

1. Zet de geselecteerde SCV in automodus.
2. Rijd de machine vooruit met een snelheid van meer dan 0,7 km/h (0.45 mph) en schakel AutoTrac in.

(Raadpleeg de gebruikshandleiding van de machine voor de snelheidsvereisten van de SCV.)

3. Selecteer de knop "Start" (B).

Auto Steering Calibration

Status: Active
Waiting To Start

A → 0 % Complete

Not Ready **B** Start SCV2 JD Proprietary

WAS Sensitivity 1000 Extend Threshold 0 Retract Threshold 0
Normal Flow

Feedback Sensor

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

Valve Flow Cmd (%) 0 Feedback (V) 0.00 Cancel

PC29145 —UN—26MAY23

Kalibratie automatische besturing

A—Voortgangsbalk

B—Knop 'Start'

zb48j1t,1693514109289 -18-07AUG25-2/9

- Beweeg de stuuractuator handmatig naar het midden en selecteer de knop "Midden instellen".

PC29143 —UN—26MAY23

**Set
Center**

Knop "Midden instellen"

zb48j1t,1693514109289 -18-07AUG25-3/9

- Beweeg de stuuractuator handmatig helemaal naar links en selecteer de knop "Maximaal links instellen".

PC29142 —UN—26MAY23

**Set
Max Left**

Knop "Maximaal links instellen"

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693514109289 -18-07AUG25-4/9

- Beweeg de stuuractuator handmatig helemaal naar rechts en selecteer de knop "Maximaal rechts instellen".

PC29144 —UN—26MAY23

Set
Max Right

Knop "Maximaal rechts instellen"

- Blijf vooruitrijden en zorg ervoor dat de kalibratie stuurinrichting wordt voltooid. Als de automatische kalibratie mislukt, voer dan de handmatige kalibratie uit.

Handmatige besturingskalibratie

Bij het uitvoeren van een handmatige kalibratie van de stuurinrichting moeten de gevoeligheden voor spoorvolgning, geaccumuleerde en wielhoeksensor (WAS) handmatig worden ingesteld. (Zie het hoofdstuk Stuurgevoeligheid - Actieve werktuiggeleiding voor meer informatie over het aanpassen van deze gevoeligheden.)

Selecteer de softkey "Actieve werktuiggeleiding" > tabblad "Kalibraties" > knop "Handmatige kalibratie".

- Zet de geselecteerde SCV in automodus.
- Zet de SCV in de vergrendelde uitschuifstand, niet in de zweefstand.
- Rijd de machine vooruit met een snelheid van meer dan 0,7 km/h (0,45 mph). Activeer AutoTrac niet.

(Raadpleeg de gebruikshandleiding van de machine voor de snelheidsvereisten van de SCV.)

zb48j1t,1693514109289 -18-07AUG25-5/9

- Beweeg de stuuractuator handmatig naar het midden en selecteer de knop Midden instellen (A).

OPMERKING: Op bepaalde werktuigen moet de sensor volledig worden ingetrokken om het bereik van de uitschuifbeweging te verhogen.

- Selecteer de knop "Uitschuiftest" (B).

OPMERKING: De richtingen links en rechts zijn gebaseerd op de bestuurder die in de cabine zit en vooruit kijkt. Selecteer het keuzevak "Omkeeruitvoer" (C) als het werktuig in de tegenovergestelde richting beweegt.

- Selecteer de knop "Verlagen" (D) tot er geen wijzigingen in de terugkoppelingsspanning (E) zijn.

- Selecteer de knop "Verhogen" (F) totdat de sensorspanning zo langzaam mogelijk verandert met handhaving van de continue beweging.

OPMERKING: Voor fijnere aanpassingen buiten de 10 stappen klikt u op het cijfervak en voert u handmatig waarden in. Dit zorgt voor de soepelste werking van de cilinders.

OPMERKING: Als de stuurcilinder van het werktuig tijdens de test de maximale of minimale slag bereikt, moet de cilinder worden vervangen.

- Schuif de stuurcilinder volledig uit en selecteer de bijbehorende maximumpositie. Indien volledig naar links uitgebreid, selecteer Max links instellen (G) of indien volledig naar rechts uitgeschoven, selecteer Max rechts instellen (H).

The image shows a 'Manual Steering Calibration' screen. At the top, it says 'Valve Calibration II' and 'Status: Enabled 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 several sections. On the left, there's an 'Extend Threshold' section with a value of 0 and a button 'Extend Test' (labeled B). In the center, there's a 'Reverse Output' section with a button 'Omkeeruitvoer' (labeled C) and a 'JD Proprietary' indicator. On the right, there's a 'Retract Threshold' section with a value of 0 and a button 'Retract Test'. Below these, there's a 'Feedback Sensor Calibration' section with three buttons: 'Set Max Left' (labeled G), 'Set Center' (labeled A), and 'Set Max Right' (labeled H). At the bottom, there's a 'Valve Flow Cmd (%)' section with a value of 0 and a 'Feedback (V)' section with a value of 0.00 (labeled E). There's also a 'Return' button.

Handmatige besturingskalibratie

A—Knop "Midden instellen"
B—Knop Uitschuiftest
C—Keuzevak Omkeeruitvoer
D—Toets Afname

E—Terugkoppelingsspanning
F—Toets Toename
G—Knop "Maximaal links instellen"
H—Knop "Maximaal rechts instellen"

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693514109289 -18-07AUG25-6/9

PC29139 —UN—06JUN23

9. Selecteer de knop Test stoppen.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Knop "Test stoppen"

zb48j1t,1693514109289 -18-07AUG25-7/9

10. Selecteer de knop "Inschuiptest" (A).

11. Selecteer de knop "Verlagen" (B) tot er geen wijzigingen in de terugkoppelingsspanning (C) zijn.

12. Selecteer de knop "Verhogen" (D) totdat de sensorspanning zo langzaam mogelijk verandert met handhaving van de continue beweging.

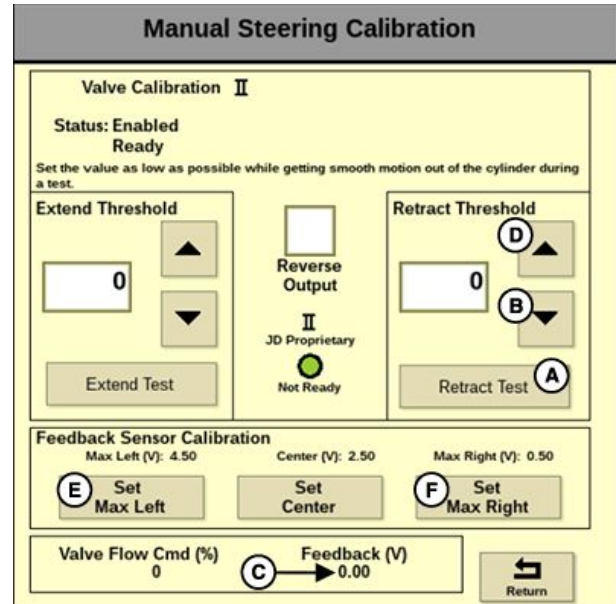
OPMERKING: Voor fijnere aanpassingen buiten de 10 stappen klikt u op het cijfervak en voert u handmatig waarden in. Dit zorgt voor de soepelste werking van de cilinders.

OPMERKING: Als de stuercilinder van het werktuig tijdens de test de maximale of minimale slag bereikt, moet de cilinder worden vervangen.

13. Schuif de stuercilinder volledig in en selecteer de bijbehorende maximumpositie. Indien volledig naar links ingetrokken, selecteert u Max links instellen (E) of, indien volledig naar rechts ingetrokken, Max rechts instellen (F).

A—Knop Inschuiptest
B—Toets Afname
C—Terugkoppelingsspanning

D—Toets Toename
E—Knop "Maximaal links instellen"
F—Knop "Maximaal rechts instellen"



Handmatige besturingskalibratie

PC29140 —UN—06JUN23

zb48j1t,1693514109289 -18-07AUG25-8/9

14. Selecteer de knop Test stoppen.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Knop "Test stoppen"

zb48j1t,1693514109289 -18-07AUG25-9/9

Stuurgevoeligheid – John Deere Active Implement Guidance™

Selecteer softkey "Actieve werktuigbegeleiding" > tabblad "Kalibraties" > knop "Stuurgevoeligheid".

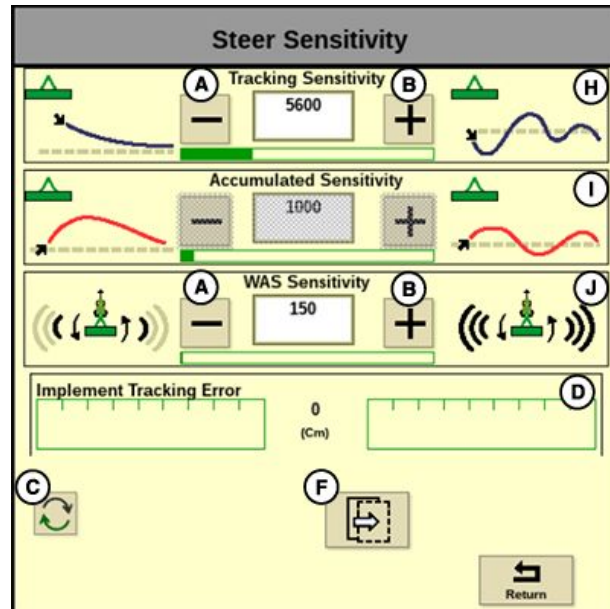
Selecteer de knop "Verlagen" (A) of "Verhogen" (B) om de instellingen voor de stuurgevoeligheid aan te passen. Controleer of de aanpassingen resulteren in een afname van de fouten bij elk traject. Selecteer om fouten te bekijken de wisseltoets (C) om te schakelen tussen Spoorvolgfout werktuig (D) of 95% bedieningsprestaties (E). Hoe lager de foutwaarden, des te beter de prestaties. Druk op de knop "Volgende pagina" (F) en de knop "Vorige pagina" (G) om tussen pagina's te navigeren.

Spoorvolggevoeligheid (H)—De spoorvolggevoeligheid geeft aan hoe snel de machine de lijn bereikt. Verhoog de waarde als de lijn niet snel genoeg wordt bereikt. Beïnvloedt zowel de acquisitie als de tracking. Dit is een proportionele toename waardoor de waarde in de actuatorpositie-opdracht voor een bepaalde laterale fout rechtstreeks in verhouding is. Als de gevoeligheidswaarde van de spoorvolgging bijvoorbeeld 100 met een zijwaartse fout van 10 in (25 cm) is, geeft het systeem de opdracht voor 10% van de actuatorpositie. Als de waarde tot 1000 wordt verhoogd, geeft het systeem de opdracht voor 100% van de actuatorpositie. Deze toename heeft over het algemeen invloed op hoe agressief het werktuig de laterale fout corrigeert.

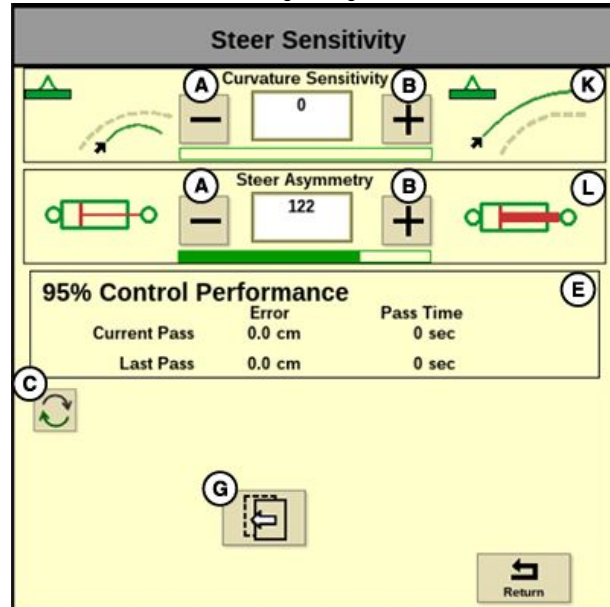
Geaccumuleerde gevoeligheid (I) — Beïnvloedt de lijnacquisitieprestaties en de lijnprestaties. Bepaalt hoe snel het systeem reageert op fouten bij lijnafwijking en op heuvels en hellingen. Hogere instellingen resulteren in een hogere reactiesnelheid bij lijnafwijkingen. Geaccumuleerde gevoeligheid is ongeveer 10-15% van de spoorvolggevoeligheid. De geaccumuleerde gevoeligheid wordt uitgeschakeld als Zijdelings schakelen is geselecteerd.

Gevoeligheid wielhoeksensor (WAS) (J) – Is van invloed op de debietopdrachtwaarde voor een bepaalde actuatorpositiefout. Pas de waarde aan de hand van een trappentest aan. Stem de WAS-gevoeligheid fijn af tot de actuator agressief met een lage overschrijding en geen oscillatie in stabiele toestand stuurt. Kleinere cilinders hebben een lagere waarde en grotere cilinders hebben een hogere waarde. Ga verder met Diagnosetests om de gevoeligheid van de wielhoeksensor te verfijnen.

Positieopdracht Begin met dit commando. Als deze wordt uitgevoerd, wordt de machine naar een specifieke positie geleid. Om de gevoeligheid van de wielhoeksensor aan te passen, selecteert u een positie en laat u de machine daarnaartoe bewegen. Pas vervolgens de gevoeligheid aan tot u de gewenste snelheid bereikt met minimale overschrijding. Het is raadzaam om te beginnen met stappen van 25. De machine moet tijdens deze test in beweging zijn. Raadpleeg voor meer informatie Instructie



Stuurgevoeligheid 1/2



Stuurgevoeligheid 2/2

A—Toets Afname
B—Toets Toename
C—Knop Wisselen
D—Spoorvolgfout werktuig
E—95% bedieningsprestaties
F—Toets "Volgende pagina"

G—Knop Vorige pagina
H—Gevoeligheid spoorvolgging
I—Geaccumuleerde gevoeligheid
J—Gevoeligheid WAS
K—Gevoeligheid bocht
L—Asymmetrische sturing

positioneren - Actieve werktuiggeleiding in het hoofdstuk Probleemoplossing.

Debietopdracht: Met deze test wordt gecontroleerd of u een specifiek debietpercentage kunt bereiken en wordt bepaald of het debiet met een bepaalde snelheid naar rechts of naar links in een bepaalde richting kan bewegen. Als u vermoedt dat uw SCV niet op volle capaciteit werkt, is het raadzaam om deze test eerst uit te voeren. Raadpleeg voor meer informatie Stromingsinstructie - Actieve werktuiggeleiding in het hoofdstuk Probleemoplossing.

Frequentiezwaai: Dit is zelden nodig. Het geeft aan dat het heen en weer zal slingeren met een gespecificeerde frequentie. Raadpleeg voor meer informatie Frequency Sweep—Active Implement Guidance in het hoofdstuk Probleemoplossing.

Stapreactie: Dit is zelden nodig. Het gaat om het maken van stapsgewijze verhogingen van de stromingsopdrachten. Raadpleeg voor meer informatie Stapreactie - Actieve werktuiggeleiding in het hoofdstuk Probleemoplossing.

OPMERKING: Laat het systeem volledig draaien nadat u tevreden bent met de reactie. Als de gewenste resultaten niet worden bereikt, gaat u

naar Spoorvolggevoeligheid en vervolgens naar Geaccumuleerde gevoeligheid.

Gevoeligheid kromming (K) – Bepaalt de waarde voor corrigerende wielbewegingen om het werktuig op een gebogen stuurlijn te houden. Verhoog de waarde als het werktuig naar de buitenkant van krommen beweegt, en verlaag de waarde als het werktuig naar de binnenkant van krommen beweegt.

OPMERKING: Bij het rijden van een heuvel terug naar een vlakke ondergrond blijft de gevoeligheid aanwezig en moet deze opnieuw worden afgesteld.

Asymmetrie stuurinrichting (L)—Automatische stuurkalibratie stelt deze waarde automatisch in. Wijzig de waarde tot uitschuiven en inschuiven dezelfde snelheid hebben. Verhoog de waarde als uitschuiven sneller verloopt dan inschuiven. Verlaag de waarde als inschuiven sneller verloopt dan uitschuiven. Bereik is 50-150. Een waarde van 100 betekent dat er geen verschil is tussen uitschuiven en inschuiven.

zb48j1t,1693514411961 -18-10AUG25-2/2

Foutcorrectie – John Deere Active Implement Guidance™

Selecteer softkey "Actieve werktuigbegeleiding" > tabblad "Instellen" > Knop "Foutcorrectie bewerken".

GPS-ontvanger wordt automatisch ingevuld op basis van de gedetecteerde CAN-apparaten en fysieke aansluitingen. Als er meerdere GPS-ontvangers op werktuigen zijn geïnstalleerd, zorg er dan voor dat het juiste exemplaar is geselecteerd. Zorg ervoor dat de GPS-ontvanger met het laagste serienummer op het voorste werktuig is geïnstalleerd, en de GPS-ontvanger met het hoogste serienummer op het achterste werktuig.

1. Selecteer GPS-ontvanger uit het vervolgkeuzemenu (A).
2. Schakel, indien nodig, de keuzevakken in voor:
 - Werktuig RowSense (B) – Gebruik visuele geleiding, voelers of andere apparaten die rijen waarnemen.
 - Snelheidsregeling (C) – Past snelheid automatisch aan om de werksnelheid te maximaliseren met behoud van acceptabele prestaties.

OPMERKING: Snelheidsregeling vereist een compatibele trekker met een geldige activering voor snelheidsregeling.

Foutcorrectie

A—Vervolgkeuzemenu
GPS-ontvanger
B—Keuzevak Werktuig
RowSense

C—Keuzevak Snelheidsre-
geling

zb48j1t,1693514184172 -18-31AUG23-1/1

PC29146—UN—26MAY/23

Snelheidsregelaar – John Deere Active Implement Guidance™

Selecteer softkey "Actieve werktuigbegeleiding" > tabblad "Kalibraties" > knop "Snelheidsregeling".

De snelheidsregeling maakt de automatische snelheidsregeling van de machine mogelijk om de werksnelheden te optimaliseren op basis van de prestaties van actieve werktuigbegeleiding. Als de prestaties nadelig worden beïnvloed door veldomstandigheden, vertraagt de machine automatisch tot de drempelwaarde die de bestuurder heeft ingesteld tot de prestaties verbeteren. De machinesnelheid varieert tussen de minimale en maximale spoorvolgfouten.

Pas de limieten voor spoorvolgfouten aan volgens de voorkeuren van de bestuurder. Als de spoorvolgprestaties achteruitgaan tot de drempel voor de maximale spoorvolgfout, wordt de machine ingesteld op de door de bestuurder geconfigureerde minimumsnelheid. Als de spoorvolgprestaties daarentegen beter zijn dan de minimale spoorvolgfout, wordt de machine ingesteld op de door de bestuurder geconfigureerde maximumsnelheid.

1. Voer de "Maximale machinesnelheid" in het invoervak (A) in.
2. Voer de "Minimale machinesnelheid" in het invoervak (B) in.
3. Voer de machineacceleratie in het invoervak (C) in.
4. Voer de machinedeceleratie in het invoervak (D) in.
5. Voer de maximale spoorvolgfout in het invoervak (E) in.
6. Voer de minimale spoorvolgfout in het invoervak (F) in.

Speed Control

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

Return

Snelheidsregelaar

A—Invoervenster Maximale machinesnelheid
 B—Invoervenster Minimale machinesnelheid
 C—Invoervenster Machineacceleratie

D—Invoervenster Machinedeceleratie
 E—Invoervenster Maximale spoorvolgfout
 F—Invoervenster Minimale spoorvolgfout

PC29147 —UN—26MAY23

zb48j1t,1693514214305 -18-31AUG23-1/1

60C-8

121925
PN=52

RowSense-instellingen – Actieve werktuigbegeleiding

Selecteer sneltoets Actieve werktuigbegeleiding > tabblad Kalibraties > knop RowSense.

RowSense-werktuig vereist een compatibele RowSense-sensor die op het werktuig is geïnstalleerd en juist is geconfigureerd.

1. Voer het minimum vertrouwen in het invoervak (A) in. De aanbevolen startwaarde is 80% of hoger. Vertrouwen geeft aan hoe betrouwbaar de gerapporteerde waarden van de sensor zijn.

- 0% = geen gegevens
- 100% = bijna perfecte foutinschatting

Hoe lager het minimale zekerheidsniveau, hoe langer de RowSense-sensor wordt gebruikt voordat het systeem naar de GPS overschakelt.

2. Voer de drempelwaarde voor automatisch verhogen in het invoervenster (B) in. Dit is de drempel waarbij de actieve werktuigbegeleiding de GPS automatisch naar lokale foutbron (RowSense) overschakelt, indien deze geldig is.

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	

Instellingen RowSense

A—Invoervak Minimale zekerheid

B—Automatisch drempel verhogen

zb48j1t,1693514239538 -18-31AUG23-1/1

PC26408 —UN—18OCT18

Automatiseringsopties – John Deere Active Implement Guidance™

Selecteer softkey Actieve werktuigbegeleiding, dan het tabblad Instellen en daarna de knop Opties automatisering bewerken.

- Selecteer Gedrag resumeschakelaar in het vervolgkeuzemenu (A). Met de resumeschakelaar kan de bestuurder het synchronisatiegedrag tussen AutoTrac en de automatisering van het ventiel van John Deere Active Implement Guidance™ selecteren.
 - Onafhankelijk – Activeert de werktuiggeleiding als de SCV handmatig in de vergrendelpositie vooruit wordt gezet.
 - Alle inschakelen – Activeert zowel de machine- als de werktuiggeleiding als de AutoTrac-resumeschakelaar wordt ingedrukt en de SCV voor de werktuiggeleiding in de vergrendelpositie staat.
- Selecteer de rij-invoermodus in het vervolgkeuzemenu (B). De rijmodus is de initiële bedrijfsmodus tijdens eerste inschakeling.
 - GPS – Als de AutoTrac-resumeschakelaar wordt ingedrukt, begint het systeem in geleiding met alleen GPS. Als de toets AutoTrac hervatten een tweede keer wordt ingedrukt, gebruikt het systeem AutoTrac Vision of RowSense indien mogelijk. Als het gewas niet wordt gedetecteerd of AutoTrac Vision-geleiding niet mogelijk is, schakelt het systeem automatisch naar alleen GPS-geleiding. Gebruik de GPS-modus alleen als de rijen met behulp van GPS werden geplant.
 - RowSense—Als de AutoTrac-resumeschakelaar wordt ingedrukt, schakelt het systeem automatisch over op AutoTrac Vision of RowSense als gewas wordt gedetecteerd. Het systeem schakelt naar alleen GPS-geleiding als er geen gewas wordt gedetecteerd. Gebruik de RowSense-modus als de rijen niet met behulp van GPS werden geplant of als de rijen niet recht zijn.
- Als u wilt dat het systeem automatisch naar RowSense voor het werktuig schakelt wanneer aan de criteria wordt voldaan, schakelt u het keuzevak Automatisch naar RowSense schakelen (C) in. Stel de criteria in RowSense-instellingen in.

OPMERKING: Voor Generation 4 displays wordt aanbevolen om het keuzevak "Stuurinrichting uitschakelen tijdens werkregistratie" (D) in te

Automatiseringsopties

- | | |
|--|---|
| A—Vervolgkeuzemenu Gedrag resumeschakelaar | D—Keuzevak Stuurinrichting deactiveren als werkregistratie uitgeschakeld is |
| B—Keuzelijstmenu Rij-invoermodus | E—Vervolgkeuzemenu Cijferinvoer |
| C—Keuzevak Automatisch naar RowSense schakelen | F—Keuzevak Ingeschakeld houden |

schakelen als u AutoTrac-omkeerautomatisatie gebruikt in combinatie met "Actieve werktuiggeleiding".

- Schakel het keuzevak Stuurinrichting uitschakelen tijdens werkregistratie (D) in om besturing tijdens opheffen van het werktuig te voorkomen of om het werktuig te centreren als het geheven is. De stuurinrichting kan automatisch worden ingeschakeld vanaf een hoogtesensor als deze is aangesloten op de digitale ingang (E).
- Schakel het keuzevak Ingeschakeld houden (F) in om Actieve werktuiggeleiding ingeschakeld te houden en door te gaan met het volgen van de huidige geleidingslijn, zelfs als AutoTrac wordt uitgeschakeld. De lijn wordt verder gevolgd tot het huidige spoornummer verandert.

zb48j11,1693514275430 -18-31AUG23-1/1

PC29148—UN—08JUN23

Kalibratie Vision-camera – John Deere Active Implement Guidance™

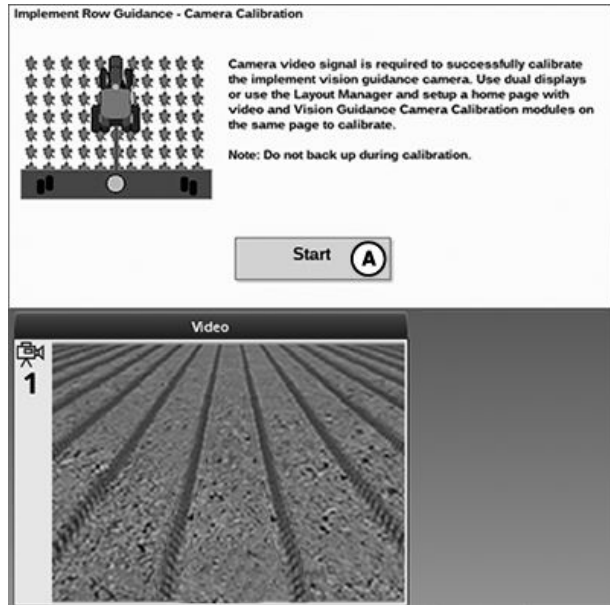
Selecteer softkey "Actieve werktuigbegeleiding" > tabblad "Kalibraties" > Kalibratie camera visuele begeleiding.

Visuele begeleiding is een verbetering van actieve werktuigbegeleiding. Een waarnemingscamera op het werktuig ziet kleurverschillen tussen het gewas en de grond om de locatie van de gewasrijen te bepalen. Signalen van de waarnemingscamera worden geïntegreerd met bestaande sensorsignalen om het werktuig op de rijen te houden. Als de waarnemingscamera geen signaal levert (bijvoorbeeld omdat door een greppel wordt gereden), houdt de normale GPS-geleiding het werktuig op de geleidingslijn.

Er is een cameravideosignaal vereist om de visuele begeleidingscamera van het werktuig te kalibreren. Maak gebruik van dubbele displays of gebruik de Layout-manager en stel voor de kalibratie een startpagina in waarop u de kalibratiemodules voor zowel video als visuele begeleidingscamera plaatst.

OPMERKING: Rij tijdens de kalibratie niet achteruit.

1. Selecteer de knop "Start" (A).



Kalibratie camera visuele begeleiding

A—Knop Start

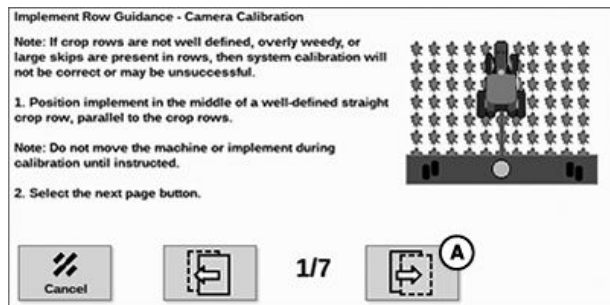
zb48j1t,1693514331294 -18-31AUG23-1/6

OPMERKING: Als de gewasrijen niet goed zijn gedefinieerd, te veel onkruid bevatten of grote onderbrekingen vertonen, zal de systeemkalibratie onjuist zijn of kan deze niet worden uitgevoerd.

2. Plaats het werktuig in de werkpositie, parallel aan de gewasrijen en in het midden van een goed gedefinieerde, rechte gewasrij.

OPMERKING: Verplaats de machine of het werktuig niet tijdens de kalibratie zolang u hiervoor geen instructies krijgt.

3. Selecteer de knop "Volgende pagina" (A).



Kalibratie camera visuele begeleiding

A—Knop Volgende pagina

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693514331294 -18-31AUG23-2/6

4. Voer de rijafstand in het invoervak (A) in.
5. Voer de gewashoogte in het invoervak (B) in.

OPMERKING: Meet met het werktuig in de werkpositie de camerahoogte van de onderkant van de cameralens tot de grond.

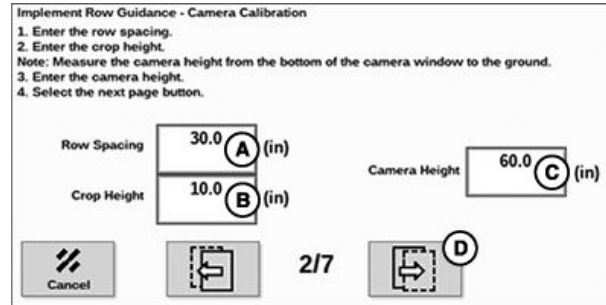
6. Voer de camerahoogte in het invoervak (C) in.
7. Selecteer de knop "Volgende pagina" (D).

A—Invoervenster Rijafstand

B—Invoervenster
Gewashoogte

C—Invoervenster
Camerahoogte

D—Knop Volgende pagina



Kalibratie camera visuele begeleiding

zb48j1t,1693514331294 -18-31AUG23-3/6

PC26488—UN—08NOV18

8. Pas lijn 1 (A) en 2 (B) aan om de witte box over de twee middelste gewasrijen (C) te plaatsen.
 - a. Selecteer een lijn uit het vervolgkeuzemenu (D).
 - b. Selecteer de knoppen (E-G) en centreer de lijn op de twee gewasrijen.
 - c. Herhaal de stappen voor lijn 1 en 2 tot het witte vak op de gewasrijen is gecentreerd.
9. Selecteer de knop "Volgende pagina" (H).

A—Lijn 1

B—Lijn 2

C—Twee middelste gewasrijen

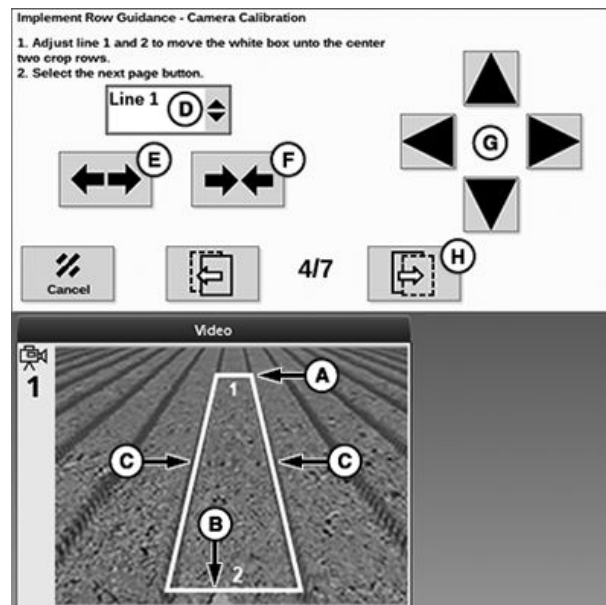
D—Vervolgkeuzemenu Lijn
selecteren

E—Toets Lijn breder maken

F—Toets Lijn smaller maken

G—Richtingsknoppen

H—Knop Volgende pagina

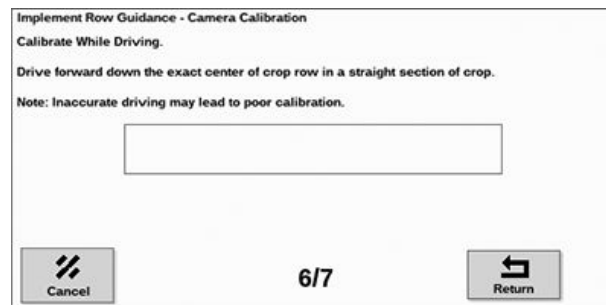


Kalibratie camera visuele begeleiding

zb48j1t,1693514331294 -18-31AUG23-4/6

PC26499—UN—16NOV18

10. Als de pagina "Kalibreren tijdens rijden" wordt weergegeven, moet u vooruit richting het midden van de gewasrij in een recht gedeelte van het gewas rijden.



Kalibratie camera visuele begeleiding – Kalibreren tijdens rijden

Vervolg op volgende pagina

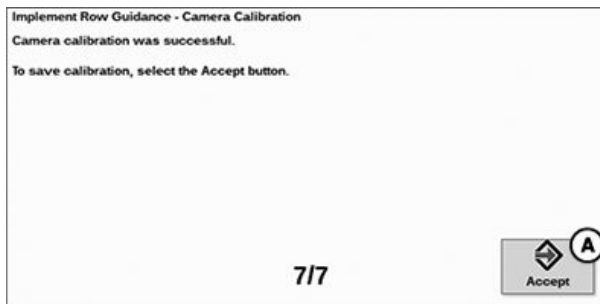
zb48j1t,1693514331294 -18-31AUG23-5/6

PC26501—UN—08NOV18

11. Selecteer de knop "Accepteren" (A) om de kalibratie op te slaan.

OPMERKING: Als de kalibratie mislukt, moet het werktuig parallel aan de gewasrijen en in het midden van een goed gedefinieerde, rechte gewasrij worden geplaatst. Zorg voor voldoende ruimte voor de kalibratie en herhaal het kalibratieproces.

A—Bevestigingstoets



Kalibratie camera visuele begeleiding

zb48j1t,1693514331294 -18-31AUG23-6/6

PC26502 —UN—09NOV18

Spoorvolgning werktuig – Actieve werktuigbegeleiding

Selecteer softkey "Actieve werktuigbegeleiding" > tabblad "Instellen" > knop "Spoorvolgning werktuig bewerken".

1. Selecteer het keuzevakje Onafhankelijke lijnverschuiving werktuig inschakelen (A) om de begeleidingslijn van het werktuig onafhankelijk van de AutoTrac-begeleidingslijn te compenseren. Deze optie wordt meestal gebruikt bij een recht spoor voor toepassingen voor geregeld verkeer als zaden tussen de rijen worden geplaatst.

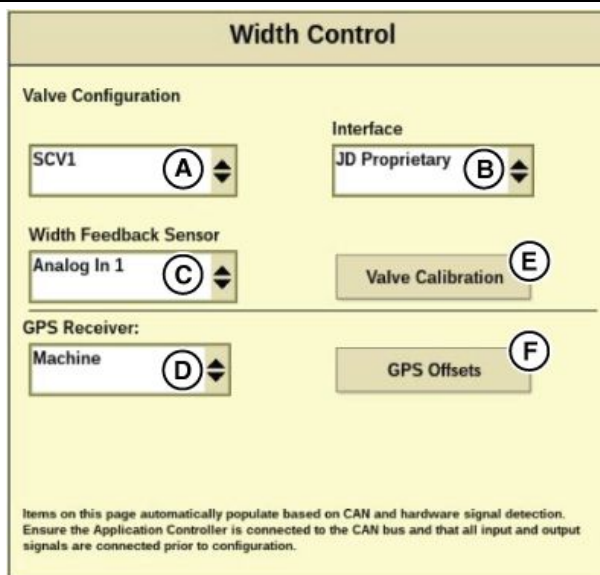
- a. Voer de richting in het invoervak (B) (0° = noord, 90° = oost, 180° = zuid, 270° = west).

OPMERKING: Voor bijvoorbeeld 90 in als richting om het spoor noord-zuid naar oost te verplaatsen.

- b. Voer de afstand in het invoervak (C) in.

2. Voer de verschuivingsstappen lokale fout in het invoervak (D) in. Dit is de mate waarin het werktuig telkens wordt aangepast als de toets Verschuiven wordt ingedrukt.

OPMERKING: Werktuigverschuiving is alleen beschikbaar als u lokale begeleiding (zichtbegeleiding) gebruikt voor navigatie.



Spoorvolgning werktuig

A—Keuzevak Onafhankelijke lijnverschuiving werktuig inschakelen
B—Invoervenster Richting

C—Invoervenster Afstand
D—Invoervenster Fout lokale verschuivingsstappen

zb48j1t,1693514360243 -18-31AUG23-1/1

PC589289 —UN—09AUG23

Instellen – Actieve werktuiggeleiding met tractorintegratie

Overzicht John Deere Active Implement Guidance™ met trekkerintegratie

WAARSCHUWING: Gebruik om ernstig letsel of overlijden te voorkomen de bidirectionele hydraulische cilinder uitsluitend tijdens perceelwerkzaamheden en nooit op de openbare weg. Controleer alvorens het werktuig te heffen of de hefinrichting en het werktuig in de centrale positie staan. Activeer zodra het werktuig is geheven of in de transportmodus staat niet de zweefstand van het selectieve regelventiel (SCV).

John Deere Active Implement Guidance™ met trekkerintegratie is een in sommige gebieden verkochte hardwarematige oplossing die gebruikmaakt van John Deere Active Implement Guidance™. De compatibiliteit en systeemfunctionaliteit van John Deere Active Implement Guidance™ met trekkerintegratie zijn afhankelijk van de locatie en configuratie van de apparatuur. Neem voor meer informatie over de beschikbaarheid van componenten, de

systeemfunctionaliteit en compatibiliteit contact op met uw John Deere-dealer of serviceprovider. Raadpleeg voor aanvullende informatie de compatibiliteitsgids op de Value Selling Navigator.

John Deere Active Implement Guidance™ met trekkerintegratie is een gewasbewerkingsoplossing die gebruikmaakt van het volgende:

- Bidirectionele hydraulische cilinder op de trekker

OPMERKING: Op het werktuig geïnstalleerde StarFire-ontvanger is optioneel.

- Op de trekker geïnstalleerde StarFire-ontvanger
- Op het werktuig geïnstalleerde AutoTrac Vision-camera
- Wielhoeksensor (WAS) gemonteerd op de onderste stangen van de tractor

(Raadpleeg voor meer informatie de montage-instructies voor John Deere Active Implement Guidance™ met trekkerintegratie.)

zb48j1t,1693514521819 -18-07AUG25-1/1

John Deere Active Implement Guidance™ instellen voor John Deere Active Implement Guidance™ met tractorintegratie

Bij het instellen van John Deere Active Implement Guidance™ met trekkerintegratie zijn de volgende instellingen vereist.

OPMERKING: Bij het instellen van het display wordt aanbevolen om dezelfde werkbreedte, geleidingssporen en werkrichting te gebruiken voor planten en gewasbewerking.

1. Stel de machine en het werktuig in op het display. Zorg ervoor dat de hefinrichting is geselecteerd voor de opnamebron van het display.

(Raadpleeg voor meer informatie de gebruikshandleiding van het display.)

2. Schakel in Stuurregeling het keuzevak Besturing verschuiving naar beide zijden (A) in.

A—Keuzevak Besturing
verschuiving naar beide
zijden

The screenshot shows the 'Steer Control' interface. Under 'Valve Configuration', 'Valve Selection' is set to 'SCV2' and 'Interface' is set to 'JD Proprietary'. Below this, 'Steering Feedback Sensor' is set to 'Analog In 1'. A circled 'A' with a checkmark is next to the 'Side Shifting Steering' option. At the bottom, there are buttons for 'Auto Calibration', 'Manual Calibration', and a 'Return' button with a back arrow. A note at the bottom of the screen states: '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.'

Stuurregeling

PC29152 —UN—26MAY23

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693514521757 -18-31AUG23-1/7

3. Schakel in Foutcorrectie het keuzevak Werktuig RowSense (A) in.

A—Keuzevak Werktuig 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

Foutcorrectie

zb48j1t,1693514521757 -18-31AUG23-2/7

PC29153 —UN—26MAY23

4. Voer in RowSense-instellingen 80% in het invoervak Minimale zekerheid (A) in.
5. Voer 10 cm in het invoervak Drempelwaarde voor automatisch verhogen (B) in.

A—Invoervak Minimale zekerheid

B—Invoervak Drempelwaarde voor automatisch verhogen

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.

Instellingen RowSense

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693514521757 -18-31AUG23-3/7

PC27853 —UN—15MAY20

6. Selecteer onder Automatiseringsopties de optie Alles inschakelen in het vervolgkeuzemenu Gedrag resumeschakelaar (A).

OPMERKING: GPS is optioneel en vereist de installatie van een StarFire-ontvanger voor het werktuig.

7. Selecteer de rij-invoermodus in het vervolgkeuzemenu (B).
8. Schakel het keuzevak Automatisch naar RowSense schakelen (C) in.
9. Schakel het keuzevak Besturing deactiveren als werkregistratie is uitgeschakeld (D) in. Deze functie centreert het werktuig als het wordt opgeheven.

A—Vervolgkeuzemenu Gedrag resumeschakelaar

B—Keuzelijstmenu Rij-invoermodus

C—Keuzevak Automatisch naar RowSense schakelen

D—Keuzevak Stuurinrichting deactiveren als werkregistratie uitgeschakeld is

Automation Options

Row Entry

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

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

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

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

Coverage Signal State
CAN 0

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

Return

Automatiseringsopties

zb48j1t,1693514521757 -18-31AUG23-4/7

PC29154 —UN—26MAY23

10. Laat onder Werktuigvolging het keuzevak Onafhankelijke lijnverschuiving werktuig inschakelen (A) uitgeschakeld.
11. Voer de schakelstap in het invoervenster (B) in. Dit is de mate waarin het werktuig telkens wordt aangepast als de toets Verschuiven wordt ingedrukt.

A—Keuzevak Onafhankelijke lijnverschuiving werktuig inschakelen

B—Inputkader Verschuiving

Implement Tracking

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

Direction Distance
90.0000 0.0
(deg) (Cm)

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

Return

Spoorvolging werktuig

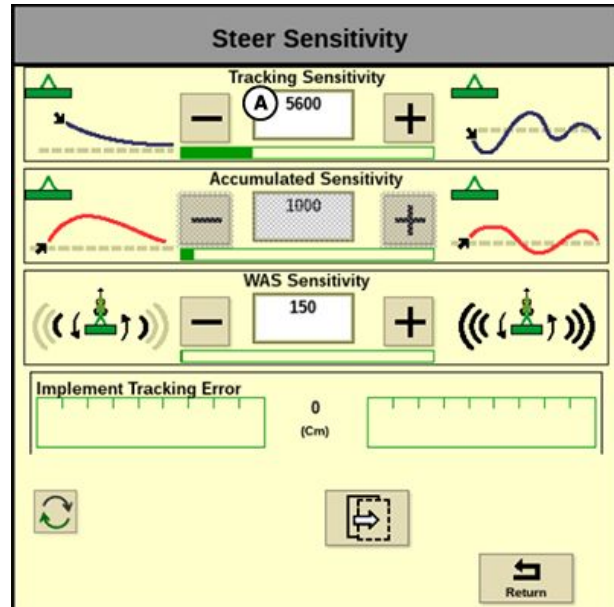
Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693514521757 -18-31AUG23-5/7

PC29155 —UN—26MAY23

12. Stel onder Stuurgevoeligheid de lijngevoeligheid spoorvolgning (A) in op 5600.

A—Gevoeligheid spoorvolgning



Stuurgevoeligheid 1/2

zb48j1t,1693514521757 -18-31AUG23-6/7

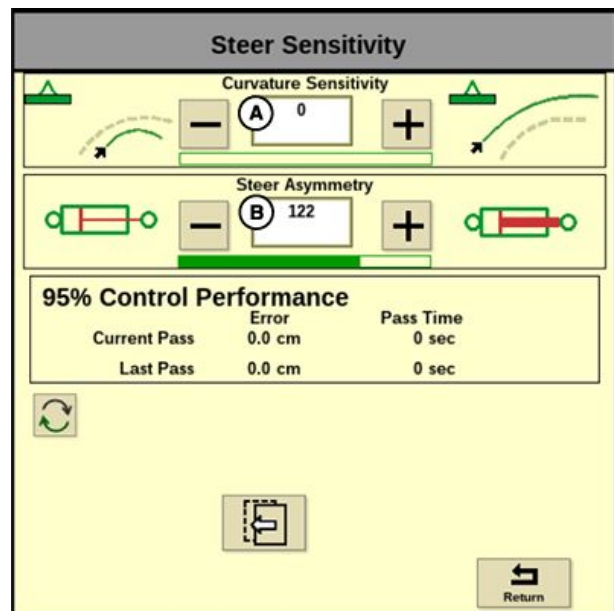
PC29156 —UN—28MAY23

13. Stel op de tweede pagina voor de stuurgevoeligheid de gevoeligheid bocht (A) in op 0.

14. Stel de asymmetrische sturing (B) in op 122.

A—Gevoeligheid bocht

B—Asymmetrische sturing

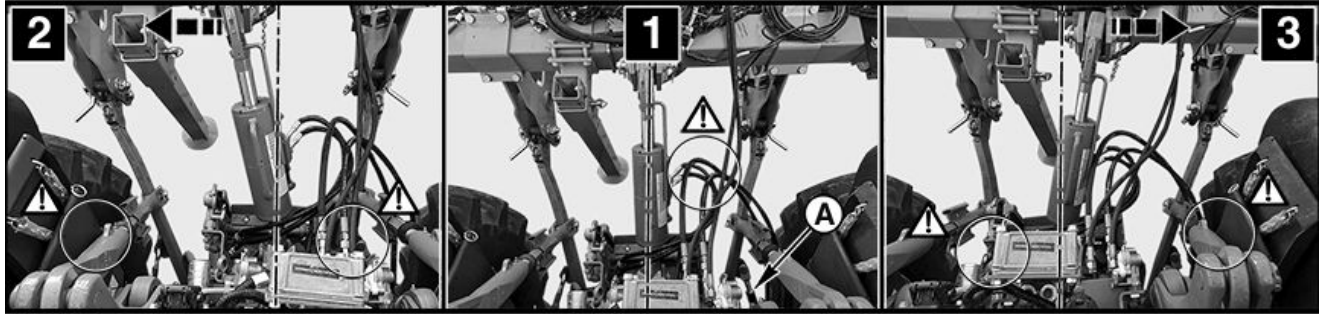


Stuurgevoeligheid 2/2

zb48j1t,1693514521757 -18-31AUG23-7/7

PC29157 —UN—28MAY23

Eerste gebruik - instellen van werktuigen



ZX500193 —UN—07 JAN21

Eerste gebruik

A—Hydraulische cilinder
1—Trekstangpositie -
Hydraulische cilinder
gecentreerd

2—Trekstangpositie -
Hydraulische cilinder volledig
uitgeschoven

3—Trekstangpositie -
Hydraulische cilinder volledig
ingetrokken

Voor het eerste gebruik moeten de werktuiginstellingen en de systeemkalibratie worden uitgevoerd. Ga als volgt te werk:

OPMERKING: Voor toegang tot de vereiste kalibratieschermen, zie *Instellen - Actieve werktuiggeleiding - Stuurkalibraties - Actieve werktuiggeleiding*.

1. Setup van het werktuig:

BELANGRIJK: Let op dat de topstang in pos. 1 of 3 andere hydraulische slangen van de tractor of vergelijkbare componenten niet raakt of hindert.

Let op dat de topstang in pos. 2 of 3 geen werktuigcomponenten raakt of hindert.

BELANGRIJK: Zorg ervoor dat de onderste trekstangen in pos. 2 of 3 nooit de band of het differentieelhuis raken of verstoren als de hydraulische cilinder (A) volledig is uitgeschoven/ingeschoven en de trekstangen volledig omhoog of omlaag staan.

- Controleer de voorinstelling van de hydraulische cilindergaffel.
- Schuif de hydraulische cilinder (A) langzaam helemaal uit en let erop dat deze niets raakt of beschadigt (bijv. differentieelhuis).
- De schokdemper moet voldoende ruimte hebben en de terugkoppelingssensor mag de behuizing van de terugkoppelingssensor niet raken. Stel indien nodig de lengte van de schokdemper af.
- Schuif de hydraulische cilinder (A) langzaam helemaal in en controleer of de onderste stangen niets raken of beschadigen (bijv. differentieelhuis).
- Controleer of de terugkoppelingssensor de behuizing van de terugkoppelingssensor niet raakt.

f. Zorg ervoor dat het werktuig in de middelste stand achter de tractor blijft wanneer de hydraulische cilinder (A) in de middelste stand staat.

2. Algemeen

Controleer de wielmaat en de rupsruimte van de gebruikte tractor.

Gebruik ALLEEN Handmatige kalibratie als het systeem wordt gebruikt in andere omstandigheden die speciale instellingen, wielafmetingen of spoorafstand vereisen (bijv.).

Stel Min en max in op specifieke waarden om geen onderdelen/wielen te raken.

3. Hydraulische slangen

De hydraulische slangen moeten correct worden aangesloten - uitschuiven om uit te schuiven en inschuiven om in te schuiven. Als dit wordt gedaan, kan een 'asymmetrie sturen' van 124 worden ingevoerd (zie **Stuurgevoeligheid** in **Instelling regeleenheid** pagina). Anders moet 83 worden ingevoerd.

Dit kan worden gecontroleerd door een commando voor frequentiebereik en positie uit te voeren = het systeem stuurt/beweegt zeer soepel. De hydraulische cilinder (A) schuift uit en schuift in met dezelfde snelheid.

4. Kalibratie/afstelling

Ga verder met de kalibraties van het werktuig en de camera. De kalibratie van het werktuig kan handmatig of automatisch worden uitgevoerd (zie de gebruikshandleiding van John Deere Active Implement Guidance).

OPMERKING: De automatische stuurkalibratie kan leiden tot minder agressieve uitschuif-/inschuifdrempels. Voer een handmatige kalibratie uit als meer agressiviteit nodig is.

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693514521707 -18-31AUG23-1/2

Na een systeemkalibratie mogen de Spoorvolggevoeligheid en de Asymmetrie stuurinrichting niet worden gewijzigd.

Begin indien nodig met het afstemmen met:

- WAS-gevoeligheid - is belangrijk en maakt het systeem meer of minder agressief.
- Drempel uitschuiven/inschuiven - moet eenmaal worden ingesteld voor werktuig en het is niet nodig om deze achteraf te wijzigen. Het werktuig zal zo langzaam mogelijk bewegen, terwijl het continu blijft bewegen.

- Maximale sensorspanning - moet eenmaal worden ingesteld en kan voor dit systeem (werktuig) blijven. Kan elke keer worden aangepast indien nodig.
- Afstelling camera - om de cameraprestaties te verbeteren of om verlies van plantenrijen te voorkomen, kan de camerahoek worden gewijzigd (om vooruit te wijzen op de vooras) , maar de hoogte moet hetzelfde blijven. In sommige gevallen kan de agressiviteit van de Drempels uitschuiven/inschuiven ook helpen.

zb48j1t,1693514521707 -18-31AUG23-2/2

Instellen – Ploegbesturing

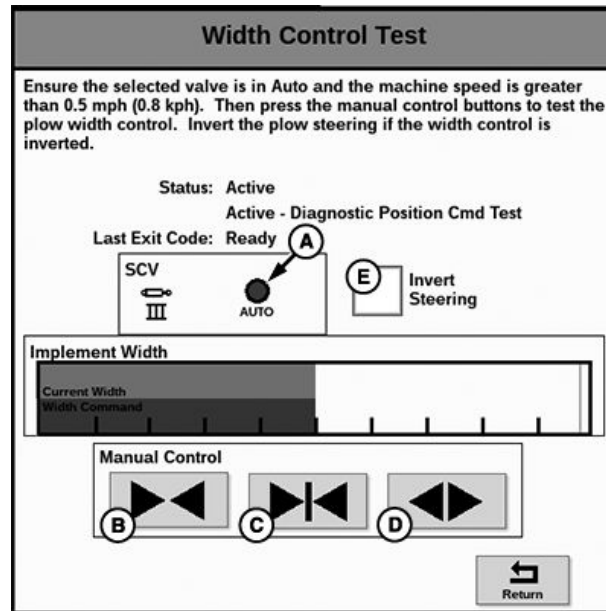
Test breedteregeling – Ploegbesturing

Selecteer softkey "Ploegbesturing" > tabblad "Kalibraties" > knop "Test breedteregeling".

1. Zorg ervoor dat de statusindicator van de SCV (A) AUTO weergeeft en de machinesnelheid hoger is dan 0,1 km/h (0.06 mph).
2. Gebruik de knoppen voor handmatige bediening (B-D) om de ploegbreedteregeling te testen.
3. Als de ploegbreedte in de tegenovergestelde richting beweegt, selecteert u het keuzevakje Stuurinrichting omkeren (E).

A—Indicator SCV-status
B—Knop Samentrekken
C—Knop Centreren

D—Knop Verbreden
E—Keuzevak Stuurinrichting omkeren



Test breedteregeling

zb48j1t,1693514880552 -18-31AUG23-1/1

PC27025 —UN—23MAY19

Kalibratie handmatige SCV – Ploegbesturing

⚠ WAARSCHUWING: Houd de omgeving rond de apparatuur vrij om ernstig letsel te voorkomen. Voor deze procedure moet de machine vooruit rijden. Het werktuig beweegt tijdens de kalibratie. Lees en volg "Automatiseringssystemen werktuig veilig bedienen" in het hoofdstuk "Veiligheid voordat u de kalibratie uitvoert".

OPMERKING: Als gevolg van normale fabricageteranties heeft elke SCV unieke drempelwaarden. Fijnafstemming van de drempelwaarde op de laagste waarde waarbij een spanningsverandering van de sensor wordt gegenereerd resulteert in optimale prestaties. De terugkoppelingssensor moet minstens 1 V verschil hebben tussen de maximale in- en uitschuifposities.

De SCV-kalibratie wordt gebruikt voor kalibratie van UCC2 Applicatie Regelaar om het minimaal vereiste signaal van de hydraulische regeleenheid te bepalen voordat het ploegmechanisme beweegt. Zonder een SCV-kalibratie wordt het ploegmechanisme te snel of langzaam in- of uitgeschoven of wordt niet in- of uitgeschoven zoals verwacht door hydraulische beperkingen. Deze problemen maken het moeilijk voor de regeleenheid om de vereiste ploegbreedte te handhaven voor gelijke voren.

OPMERKING: Het is belangrijk dat de stuurhoeksensor gelijktijdig beweegt met de hydraulische cilinder die beweging in het ploegmechanisme veroorzaakt.

Kalibreer als:

- een nieuw profiel aangemaakt is,
- zowel de uitschuif- als inschuifwaarde op 5 of 250 (fabriekswaarden) ingesteld is,
- waarden van een andere machine gekopieerd zijn,
- de ligging van de hydraulische slangen tussen SCV's wordt gewijzigd,

- reparaties aan de machine of het werktuig worden uitgevoerd,
- de contragewichtklep wordt afgesteld.
- de hydraulische stroomsnelheid is aangepast.

OPMERKING: Zorg ervoor dat de hydraulische olie op bedrijfstemperatuur is alvorens de kalibratie uit te voeren.

Kalibratie handmatige SCV

Selecteer de softkey "Ploegbesturing" > tabblad "Kalibraties" > knop "Handmatige kalibratie".

1. Zet de geselecteerde SCV in automodus.
2. Zet de SCV in de vergrendelde uitschuifstand, niet in de zweefstand.

3. Rijd de machine vooruit met een snelheid van meer dan 0,7 km/h (0,45 mph). Activeer AutoTrac niet.

(Raadpleeg de gebruikshandleiding van de machine voor de snelheidsvereisten van de SCV.)

4. Selecteer de knop "Uitschuiftest" (A).

OPMERKING: De richtingen links en rechts zijn gebaseerd op de bestuurder die in de cabine zit en vooruit kijkt. Selecteer als het werktuig in de tegenovergestelde richting beweegt het keuzevak "Omkeeruitvoer" (B).

5. Selecteer de knop "Verlagen" (C) tot de uitrusting niet meer beweegt.
6. Selecteer de knop "Verhogen" (D) tot de uitrusting zo langzaam mogelijk beweegt met handhaving van de continue beweging.

OPMERKING: Als de stuurcilinder van het werktuig tijdens de test de maximale of minimale slag bereikt, moet de cilinder worden vervangen.

Manual SCV Calibration

Valve Calibration II

Status: Valve Ready
Ready

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

Extend Threshold

999

▲ (D)
▼ (C)

(A)

Retract Threshold

999

▲
▼

☒ (B)
Reverse
Output

II
Legacy JD Prop.

Unknown

Feedback Sensor Calibration

Max Left (V): 0,00
Center (V): 0,00
Max Right (V): 0,00

Valve Flow Cmd (%)

-100

Feedback (V)

0,01

PC589251 — UN—09AUG23

Handmatige SCV-kalibratie – uitschuiftest

- A**—Knop Uitschuiftest

B—Keuzevak Omkeeruitvoer

C—Knop Verlagen

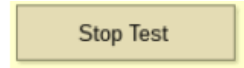
D—Knop Verhogen

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693514880488 -18-31AUG23-2/5

7. Selecteer de knop "Test stoppen".

PC29141 —UN—26MAY23



Knop "Test stoppen"

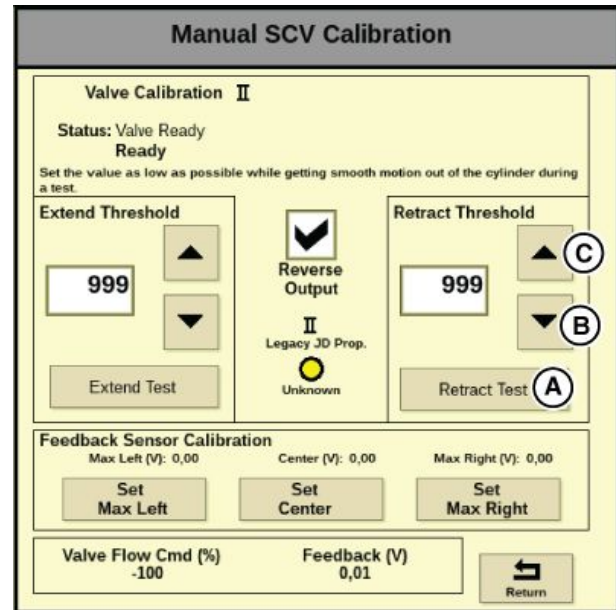
zb48j1t,1693514880488 -18-31AUG23-4/5

8. Selecteer de knop "Inschuiptest" (A).
 9. Selecteer de knop "Verlagen" (B) tot de uitrusting niet meer beweegt.
 10. Selecteer de knop "Verhogen" (C) tot de uitrusting zo langzaam mogelijk beweegt met handhaving van de continue beweging.

OPMERKING: Als de stuurcilinder van het werktuig tijdens de test de maximale of minimale slag bereikt, moet de cilinder worden vervangen.

A—Knop Inschuiptest
 B—Knop Verlagen

C—Knop Verhogen



Handmatige SCV-kalibratie – Inschuiptest

zb48j1t,1693514880488 -18-31AUG23-5/5

11. Selecteer de knop Test stoppen.

PC29141 —UN—26MAY23



Knop "Test stoppen"

zb48j1t,1693514880488 -18-31AUG23-6/5

Ploegconfiguratie – Ploegbesturing

Selecteer de softkey "Ploegbesturing" > tabblad "Instellen" > knop "Ploegconfiguratie bewerken".

Totale werktuigbreedte meet de minimale en maximale breedte van de buitenste werkpunten.

Afzonderlijke elementen meet de minimale en maximale breedte tussen twee aangrenzende werkpunten.

Totale werktuigbreedte

1. Selecteer "Totale werktuigbreedte" in het vervolgkeuzemenu (A).
2. Schuif het werktuig helemaal uit, voer de maximale fysieke limiet in het invoervak (B) in en selecteer vervolgens de knop "Maximale breedte instellen" (C).
3. Schuif het werktuig helemaal in, voer de minimale fysieke limiet in het invoervak (D) in en selecteer vervolgens de knop "Minimale breedte instellen" (E).
4. Plaats het werktuig in de middenpositie, voer de breedte van de middelste stand in het invoervak (F) in en selecteer de knop "Midden instellen" (G).

OPMERKING: Zorg ervoor dat de spoorbreedte overeenkomt met de breedte van het werktuig die in de Uitrustingsbeheerder is ingesteld.

5. Voer de spoorbreedte in het invoervak (H) in.

OPMERKING: Voer gebruikerslimieten in om te voorkomen dat het werktuig de maximale of minimale breedte kan bereiken.

6. Voer de minimale gebruikerslimiet in het invoervak (I) in.

Totale werktuigbreedte

- A—Keuzelijstmenu Modus
- B—Invoervenster Maximale fysieke limiet
- C—Knop Maximale breedte instellen
- D—Invoervenster Minimale fysieke limiet
- E—Knop Minimale breedte instellen

- F—Invoervenster Breedte middelste stand
- G—Knop Midden instellen
- H—Invoervenster Spoorbreedte
- I—Invoervenster Minimale gebruikerslimiet
- J—Invoervenster Maximale gebruikerslimiet

7. Voer de maximale gebruikerslimiet in het invoervak (J) in.

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693514880432 -18-31AUG23-1/2

PC589253—UN—09AUG23

Afzonderlijke elementen

1. Selecteer afzonderlijke elementen uit het vervolgkeuzemenu (A).
2. Schuif het werktuig helemaal uit, voer de maximale fysieke limiet in het invoervak (B) in en selecteer vervolgens de knop "Maximale breedte instellen" (C).
3. Schuif het werktuig helemaal in, voer de minimale fysieke limiet in het invoervak (D) in en selecteer vervolgens de knop "Minimale breedte instellen" (E).
4. Voer het aantal elementen in het invoervak (F) in.
5. Plaats het werktuig in de middenpositie en selecteer de knop "Midden instellen" (G).

OPMERKING: Zorg ervoor dat de spoorbreedte overeenkomt met de breedte van het werktuig die in de Uitrustingsbeheerder is ingesteld.

6. Voer de spoorbreedte in het invoervak (H) in.

OPMERKING: Voer gebruikerslimieten in om te voorkomen dat het werktuig de maximale of minimale breedte kan bereiken.

7. Voer de minimale gebruikerslimiet in het invoervak (I) in.
8. Voer de maximale gebruikerslimiet in het invoervak (J) in.

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

Afzonderlijke elementen

- | | |
|---|---|
| A—Keuzelijstmenu Modus | F—Invoervenster Aantal elementen |
| B—Invoervenster Maximale fysieke limiet | G—Knop Midden instellen |
| C—Knop Maximale breedte instellen | H—Invoervenster Spoorbreedte |
| D—Invoervenster Minimale fysieke limiet | I—Invoervenster Minimale gebruikerslimiet |
| E—Knop Minimale breedte instellen | J—Invoervenster Maximale gebruikerslimiet |

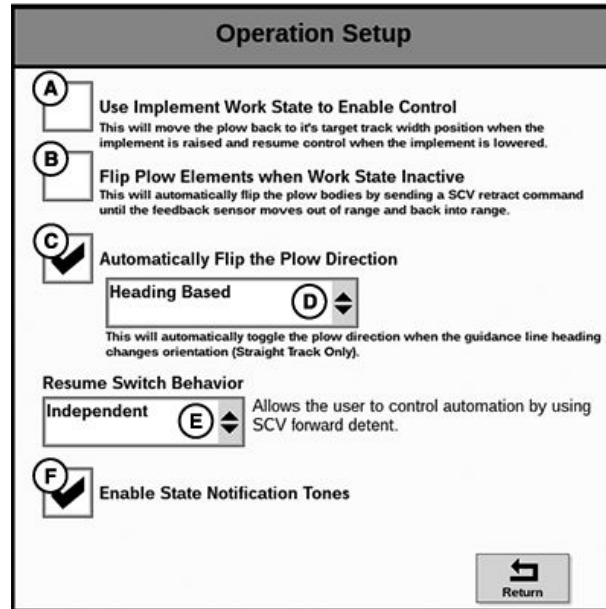
zb48j1t,1693514880432 -18-31AUG23-2/2

PC589254 —UN—09AUG23

Setup bediening – Ploegbesturing

Selecteer de softkey "Ploegbesturing" > tabblad "Instellen" > knop "Setup bediening bewerken".

- Schakel het keuzevak Werktoestand werktuig gebruiken om besturing in te schakelen (A) in om de ploeg terug naar de breedtepositie van het doelspoor te verplaatsen wanneer het werktuig wordt opgeheven en de besturing te hervatten wanneer het werktuig wordt neergelaten. Als het keuzevak is ingeschakeld en het werktuig zich niet in de werkpositie bevindt, kan Ploegbesturing het werktuig niet verplaatsen.
- Schakel het keuzevak Ploegelementen omkeren als werkstatus inactief is (B) in om automatisch de ploegelementen om te keren door middel van een inschuifopdracht voor de SCV totdat de terugkoppelingssensor buiten bereik en vervolgens weer terug in het bereik beweegt.
- Selecteer het selectievakje (C) en vervolgens richtingsgebaseerd of rolgebaseerd in het vervolkeuzemenu (D) om de ploegrichting automatisch om te keren.
 - Rolgebaseerd selecteert automatisch de ploegrichting op basis van de rolhoek van de trekker (alleen voor ploegen in ploegsnede).
 - Richtingsgebaseerd wisselt automatisch de ploegrichting als begeleidingslijnrichting verandert (alleen voor rechte sporen).
- Selecteer Onafhankelijk of Alle inschakelen in het vervolkeuzemenu Gedrag resumeschakelaar (E).
 - Onafhankelijk activeert de werktuiggeleiding als de SCV handmatig in de vergrendelstand vooruit wordt gezet.
 - Alles inschakelen activeert zowel de machine- als werktuiggeleiding als de AutoTrac-resumeschakelaar



Setup bediening

- | | |
|---|--|
| A—Keuzevak Werktoestand werktuig gebruiken om besturing in te schakelen | D—Vervolgkeuzemenu Ploegrichting automatisch omkeren |
| B—Keuzevak Ploegelementen omkeren als werkstatus inactief is | E—Vervolgkeuzemenu Gedrag resumeschakelaar |
| C—Keuzevak Ploegrichting automatisch omkeren | F—Keuzevak Notificatietonen toestand inschakelen |

wordt ingedrukt en de SCV voor werktuiggeleiding in de vergrendelstand staat.

- Schakel het keuzevak (F) in om tonen in te schakelen als de werking naar een andere toestand verandert.

zb48j1t,1693514880390 -18-31AUG23-1/1

PC27015 —UN—15APR19

Breedteregeling kalibreren – Ploegbesturing

Softkey "Ploegbesturing" > tabblad "Kalibraties".

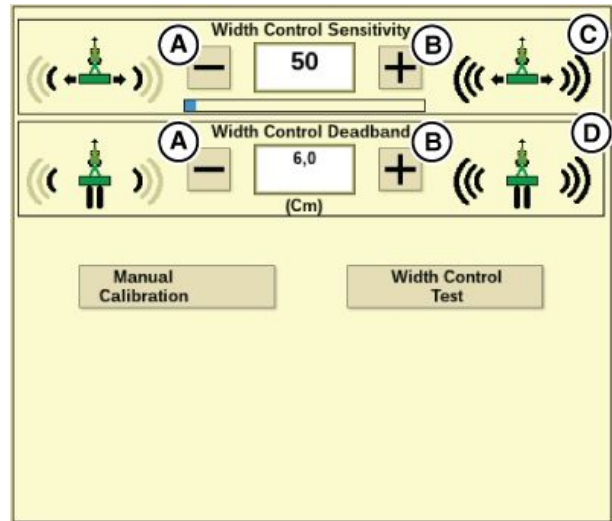
Selecteer de knoppen "Verlagen" (A) of "Verhogen" (B) om de instellingen voor de breedteregeling aan te passen.

Breedte gevoeligheid (C)– Bepaalt hoe agressief het systeem reageert op de breedte-instructies van de toepassingsregelaar. Hogere waarden zorgen ervoor dat het systeem agressiever reageert.

Dode zone breedteregeling (D) – Bepaalt een bereik of tolerantie waarbij het systeem de ploeg niet beweegt voor correcties. Als deze te laag is ingesteld, past de klep constant het werktuig aan.

A—Knop Verlagen
B—Knop Verhogen

C—Gevoeligheid breedteregeling
D—Breedteregeling dode zone



Instellingen breedteregeling

zb48j1t,1693514880352 -18-31AUG23-1/1

PC589255 —UN—09AUG23

Breedteregeling – Ploegbesturing

Softkey "Ploegbesturing" > tabblad "Instellen" > knop "Breedteregeling bewerken".

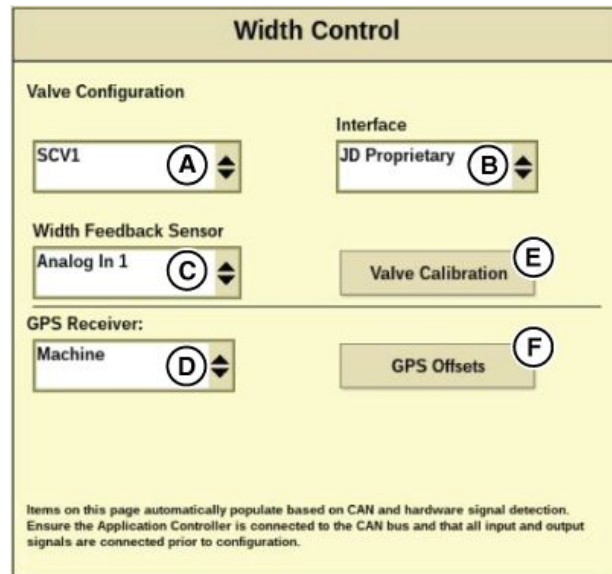
Vervolgkeuzemenu's (A-D) worden automatisch ingevuld op basis van de CAN- en hardware signaalherkenning. Controleer of de toepassingsregelaar op de CAN-bus is aangesloten en of alle ingaande en uitgaande apparaten zijn aangesloten voordat de configuratie wordt uitgevoerd.

1. Controleer of elke selectie juist is.
2. Selecteer de knop "Klepkalibratie" (E) en rond de handmatige kalibratie af.
3. Selecteer de knop GPS-offsets (F) en voer de ontvanger-offsets in.

(Raadpleeg Kalibraties stuurinrichting voor meer informatie over de handmatige kalibratie.)

A—Vervolgkeuzemenu Klep selecteren
B—Vervolgkeuzemenu Interface
C—Vervolgkeuzemenu Terugkoppelingssensor breedte

D—Vervolgkeuzemenu GPS-ontvanger
E—Knop Klepkalibratie
F—Knop GPS-offsets



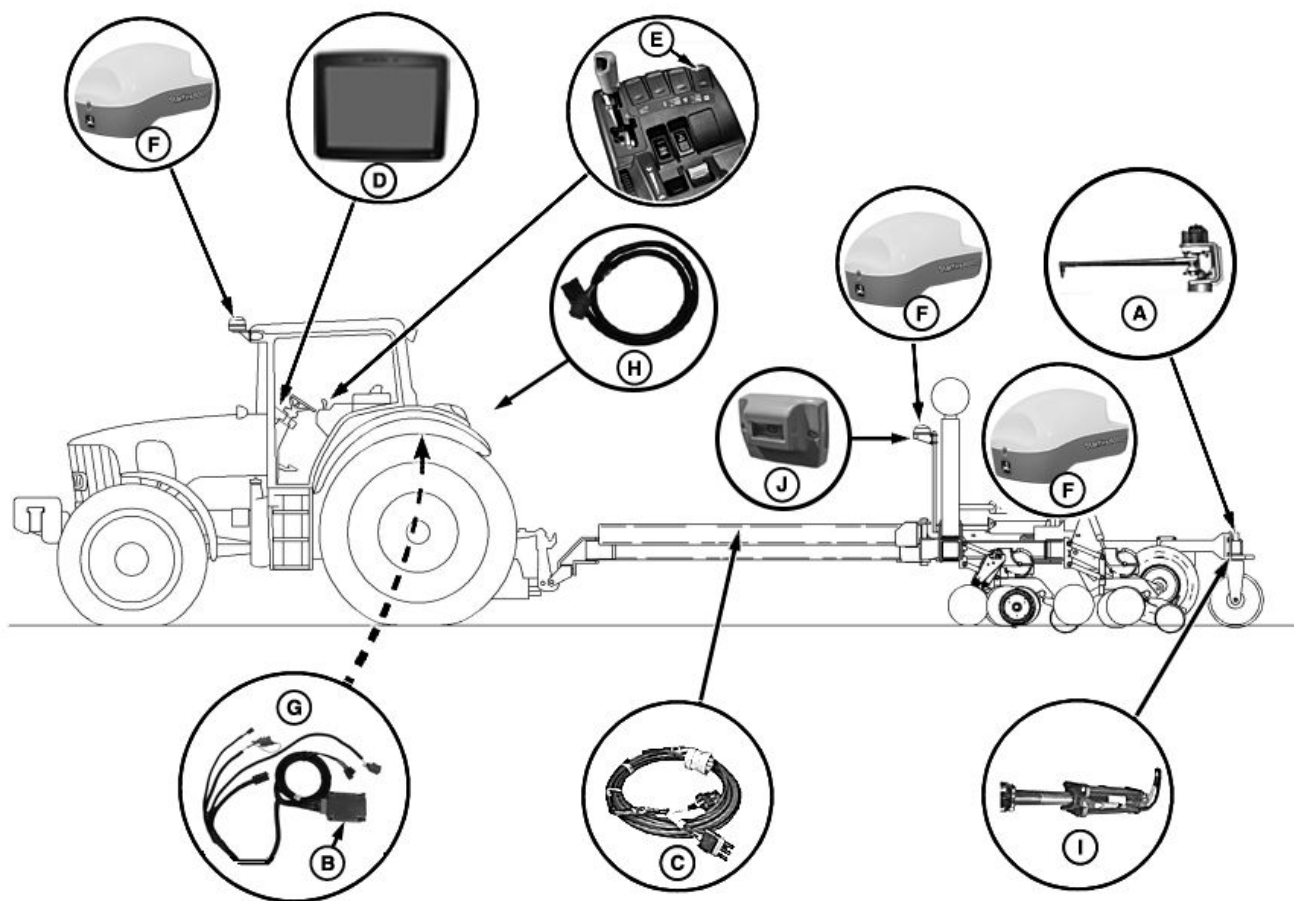
Breedteregeling

zb48j1t,1693514880296 -18-31AUG23-1/1

PC589269 —UN—09AUG23

Bediening

Overzicht basisbediening



Overzicht actieve werktuigbegeleiding

- | | | | |
|------------------------------|----------------------------|--------------------------------|--------------------------|
| A—Wielhoeksensor | D—Display | H—9-pens terugkoppelingskabel- | J—AutoTrac Vision-camera |
| B—UCC2-toepassingsregelaar | E—SCV-hendel | boom werktuig machinezijde | (optioneel) |
| C—Kabelboom terugkoppelings- | F—StarFire-ontvanger | I—Stuurmechanisme werktuig | |
| sensor werktuig | G—Kabelboom toepassingsre- | | |
| | gelaar | | |

- SCV is ingesteld op automodus.

OPMERKING: SCV kan niet worden gewijzigd in automodus wanneer machine in parkeerstand staat. Voor de automodus is een snelheid van 0,1 km/h (0.06 mph) of hoger vereist om werktuighydraulica automatisch te kunnen inschakelen.

- De wielhoeksensor (A) communiceert met UCC2 Applicatie Regelaar (B) via de kabelboom van de terugkoppelingssensor van het werktuig (C).
- De bestuurder kalibreert het systeem via het display (D) en de SCV-regelhendel (E).
- UCC2-toepassingsregelaar berekent de positie van het werktuig met behulp van de StarFire-ontvangers (F).
- Als een aanpassing nodig is, wordt een signaal van UCC2-toepassingsregelaar via de kabelboom van de toepassingsregelaar (G) verstuurd naar

de SCV-regeleenheid van de machine via de terugkoppelingskabelboom van het werktuig (H) of naar de externe klep via de CAN-bus.

OPMERKING: Bij gebruik van een extern ventiel kan de 9-pens terugkoppelingskabelboom werktuig machinezijde niet worden gebruikt. Koppel de kabelboom los als de machine is uitgeschakeld.

- De SCV-regeleenheid geeft opdracht om hydraulische vloeistof te leveren aan het stuurmechanisme van het werktuig (I).
- De AutoTrac Vision-camera (J) is een optionele component die de lokale positie doorgeeft aan UCC2-toepassingsregelaar om de correctie te berekenen en de prestaties te verhogen.
- Het systeem controleert continu de positie van het werktuig en past deze aan.

zb48j1t,1693515046544 -18-31AUG23-1/1

PC27855—UN—18FEB20

Werktuigautomatisering inschakelen

WAARSCHUWING: Schakel om ernstig letsel of overlijden te voorkomen de machine- en werktuiggeleidingssystemen uit alvorens de openbare weg op te rijden.

1. Stel de geleidingslijn in op het display.
2. Controleer of de toepassing gereed is om te worden ingeschakeld:
 - Controleer of het statusdiagram voor actieve werktuigbegeleiding (A) 2/4 is.
 - Controleer of de status van de ploegbesturing gereed is voor inschakeling (geel) (A).

(Raadpleeg "Diagnose" voor meer informatie.)

OPMERKING: SCV kan niet worden gewijzigd in automodus wanneer de machine in de parkeerstand staat.

Voor de automodus is een snelheid van 0,1 km/u (0.06 mph) of sneller vereist om werktuighydraulica automatisch te kunnen inschakelen.

3. Haal de machine uit de parkeerstand.

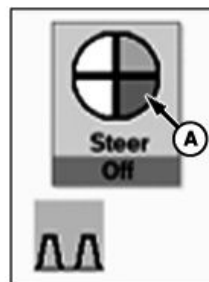
OPMERKING: Laat SCV 3 in de vergrendelstand na elke omloop.

4. Plaats de SCV-regelhendel (A) in de vergrendelstand vooruit om de automodus van het werktuig in te schakelen.
 - Controleer bij gebruik van een machine met een TouchSet-display of EC wordt gewijzigd in AC (B).
 - Controleer bij gebruik van een machine met een CommandCenter of automodus UIT (C) in automodus AAN (D) verandert.
5. Laat, indien van toepassing, het werktuig in de werkpositie zakken.

WAARSCHUWING: Actieve werktuiggeleiding begint direct na het inschakelen met het opvangen van de lijn. Bij werktuigen met een kouterstuursysteem begint de beweging zelfs als het werktuig geen contact maakt met de grond. Controleer om ernstig letsel of overlijden te voorkomen of er zich geen omstanders in de nabije omgeving bevinden.

6. Schakel werktuigautomatisering in. De vereisten voor het inschakelen zijn afhankelijk van de configuratie.

OPMERKING: Het systeem wordt uitgeschakeld als de machinesnelheid hoger is dan de maximumsnelheid.



Knop "Stuurinrichting"

A—Statusdiagram

PC589256 —UN—09AUG23



Knop "Ploegbesturing"

A—Status Gereed voor inschakeling



SCV-hendel

A—SCV-hendel

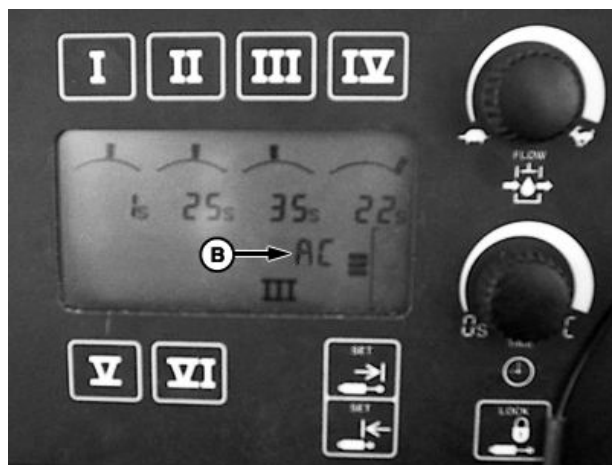
- De maximumsnelheid van AutoTrac voor John Deere Active Implement Guidance™ varieert naargelang het platform. (Raadpleeg voor meer informatie de gebruikshandleiding van de machine.)
- De maximumsnelheid voor de volgmodus is 36 km/h (22.4 mph).
- De maximumsnelheid voor ploegbesturing is 15 km/h (9.3 mph).

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693515046462 -18-31AUG23-1/2

PC28290 —UN—13NOV20

PC18220 —UN—05DEC13



RHD-display

B—AC-modus

De statusdiagram toont voor actieve werktuigbegeleiding (A) 4/4 stukken indien ingeschakeld.

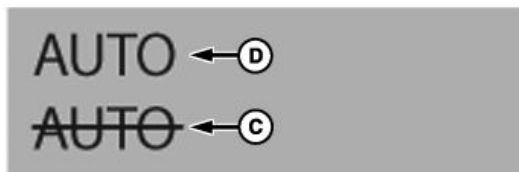
- Zet de knop "Stuurinrichting" (B) AAN.

OPMERKING: De "Volgmodus" stelt het werktuiggeleidingspad in op hetzelfde pad als de machine-ontvanger. Dit omvat bochten op eindrijen of rijden zonder gedefinieerde geleidingslijn. De volgmodus is nuttig bij het eerste traject wanneer de geleidingslijn wordt gedefinieerd. De volgmodus wordt automatisch uitgeschakeld als de machinesnelheid gedurende 120 seconden daalt tot onder de minimumsnelheid van 0,1 km/h (0.06 mph).

- Schakel AutoTrac in en selecteer de AutoTrac-resumeschakelaar, of selecteer de toets Volgmodus (C).
- Als het keuzevak Besturing uitschakelen tijdens werkregistratie is ingeschakeld, moet werkregistratie worden ingeschakeld.

Ploegbesturing geeft de status "Actief" (blauw) (A) weer indien ingeschakeld.

- Zet de knop "Ploegbesturing" (B) AAN.

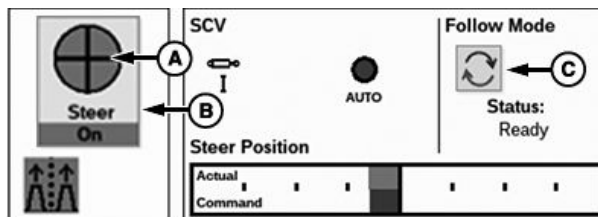


CommandCenter Auto SCV-besturing

C—Automodus UIT

D—Automodus AAN

PC28291 —UN—17NOV20



4/4-diagram John Deere Active Implement Guidance™

A—Statusdiagram

B—Knop Stuurinrichting

C—Knop Volgmodus

PC28293 —UN—17NOV20



Status Ploegbesturing actief

A—Status Actief

B—Knop Ploegbesturing

- Schakel werkregistratie in als het keuzevak Werkstatus werktuig gebruiken om regeling in te schakelen geselecteerd is.
- Als Alle inschakelen wordt geselecteerd voor de schakelaar "Hervatten", moet AutoTrac worden ingeschakeld en de AutoTrac-schakelaar Hervatten worden geselecteerd.

zb48j1t,1693515046462 -18-31AUG23-2/2

PC22235 —UN—01MAR16

Werktuigautomatisering deactiveren en uitschakelen

⚠ WAARSCHUWING: Schakel om ernstig letsel of overlijden te voorkomen de machine- en werktuiggeleidingssystemen uit alvorens de openbare weg op te rijden.

Werktuigautomaat deactiveren

- Vertraag de machine tot een snelheid onder de minimumsnelheid van 0,1 km/h (0.06 mph).
 - John Deere Active Implement Guidance™ en Ploegbesturing worden onmiddellijk gedeactiveerd als u langzamer gaat dan de minimumsnelheid.
 - De volgmodus wordt na 120 seconden gedeactiveerd als u langzamer gaat dan de minimumsnelheid.
- Afhankelijk van de configuratie schakelt u de toets Sturen UIT, de toets Volgmodus UIT of de toets Ploegbesturing UIT.

- Deactiveer AutoTrac afhankelijk van de configuratie. (Raadpleeg voor meer informatie over AutoTrac de gebruikshandleiding van het display.)

Werktuigautomaat deactiveren

Afhankelijk van de configuratie schakelt u de toets Sturen UIT, de toets Volgmodus UIT of de toets Ploegbesturing UIT.

Werktuigautomaat uitschakelen

- Schakel de SCV uit.
- Schakel de automodus uit.
- Schakel AutoTrac uit, afhankelijk van de configuratie. (Raadpleeg voor meer informatie over AutoTrac de gebruikshandleiding van het display.)

zb48j1t,1693515046420 -18-31AUG23-1/1

Regeling SCV-opdracht

Als het geselecteerde profiel van de UCC2 Applicatie Regelaar voor het gebruik van SCV's wordt ingesteld, kunnen SCV's alleen met dit profiel worden aangestuurd, ook als de toepassing niet wordt gebruikt, en kunnen

andere toepassingen geen opdrachten naar de betreffende SCV's sturen. Om de aansturing van SCV's vrij te geven maakt u een profiel voor de UCC2 Applicatie Regelaar zonder SCV's en selecteert u dit, of koppelt u de UCC2 Applicatie Regelaar los.

RW00482,0000A93 -18-25NOV20-1/1

AutoTrac Vision-overlay

De AutoTrac Vision-overlay toont de beelden van de waarnemingscamera samen met indicatoren van systeeminvoeren en -statussen. De Vision-overlay wordt op de homepage weergegeven met behulp van de video-optie in de Layout Manager.

Camerapictogram (A) toont het kleurgecodeerde zekerheidsniveau van de camerabeelden. De werkelijke zekerheidswaarde (0-10) wordt weergegeven op de systeemdiagnosepagina's.

Een zekerheidsniveau van tien — camerapictogram is groen. Dit geeft aan dat de waarnemingsbegeleiding met zekerheid de locatie van het midden van de rij kan bepalen.

Een zekerheidsniveau van acht of negen — camerapictogram is geel. In deze toestand is de waarnemingsgeleiding nog steeds actief en in staat om de machine te geleiden. De waarnemingsgeleiding werkt echter niet in ideale omstandigheden, bijvoorbeeld dicht bij het gewasdek, in kort gewas of in gewas met veel onkruid.

Een zekerheidsniveau van zeven of minder — het camerapictogram is rood. Deze zekerheidsniveaus zijn niet toegestaan voor geleiding. Bij deze omstandigheden wordt het waarnemingssysteem uitgeschakeld en wordt de GPS-geleiding gebruikt als er een geleidingslijn is ingesteld. Als er geen geleidingslijn is ingesteld, moet de bestuurder de machine handmatig besturen.

OPMERKING: Het zekerheidsniveau van de waarnemingscamera geeft niet aan hoe goed de machine volgt. Waarnemingsbegeleiding bepaalt alleen het midden van de rij. Het AutoTrac-systeem zorgt voor de spoorvolgning van de machine binnen de rij.

Rolhoekpictogram (B) biedt real-time terugkoppeling op hellingen. AutoTrac biedt de mogelijkheid van



AutoTrac Vision-overlay

A—Camerapictogram
B—Rolhoekpictogram

C—Pictogram Rijafstand
D—Pictogram RowSense-status

hellingscompensatie, maar op steilere hellingen kunnen de prestaties afnemen. Het pictogram toont de hellingsgraad met nummers en door van kleur te veranderen:

- Pictogram groen — helling is 0 — 2 graden
- Pictogram geel — helling is 2 — 6 graden
- Rood pictogram — De helling is boven 6 graden

Pictogram Rijafstand (C) toont de actuele rijafstand die is geselecteerd voor het systeem. Als de weergegeven afstand niet juist is, moet de bestuurder de juiste rijafstand invoeren en het AutoTrac-waarnemingssysteem kalibreren.

De huidige offset die op het systeem wordt toegepast wordt ook weergegeven op het pictogram. Als de offset niet correct is of niet moet worden toegepast, moet de bestuurder de instelling wijzigen via de instellingsprocedure.

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693515046343 -18-31AUG23-1/2

PC590596 —UN—21AUG23

Indicator Rijmidden (E) – Een witte stippellijn geeft het midden van de rij aan en is de ideale locatie voor het machinewiel om te volgen. De lijn verandert enigszins als de gewasomstandigheden veranderen. Meer opvallende veranderingen in de lijn verschijnen wanneer de machine in een tussenruimte wordt gebruikt of als het gewas zonder GPS-geleiding is geplant.

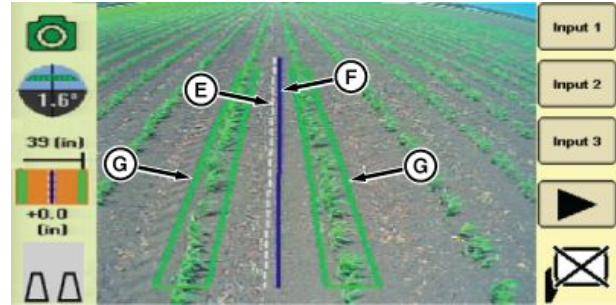
Indicator Wielmidden (F) – Een ononderbroken blauwe lijn geeft het midden van het wiel aan, zoals gedefinieerd tijdens het kalibratieproces. De indicator Wielmidden beweegt als een offset wordt toegepast in het systeem.

Gewasrij-indicator (G) – Twee groene rechthoeken geven de gewasrijen aan, zodat de bestuurder ziet waar de Vision camera de gewasrijen heeft berekend.

RowSense-statuspictogram (D) geeft de RowSense-status aan. De kleur van het pictogram geeft aan wat er op dat moment op de machine gebeurt. De kleur van het pictogram verandert op basis van de RowSense-bedrijfsmodus.

- Grijs kleur: Systeem geïnstalleerd
- Groene kleur: Systeem actief, werkt zowel met rijensensors als met GPS.
- Gele kleur: GPS verloren, werkt alleen met gegevens van sensor
- Oranje kleur: Sensorsignaal verloren, werkt alleen met GPS

De volgende tabel bevat algemene regels voor aanpassingen op basis van het gedrag van de indicator Rijmidden en de indicator Wielmidden terwijl over de rij wordt gereden.



AutoTrac Vision-overlay

E—Indicator Rijmidden
F—Indicator Wielmidden

G—Gewasrij-indicator

Kwaliteit kalibratie AutoTrac Vision-sensor	AutoTrac-instelling	Waargenomen resultaat
Goed	Goed	De indicator voor het midden van de rij en de indicator voor het midden van de wielen zijn juist uitgelijnd (minder dan 10 cm afwijking bij alle snelheden).
Goed	Slecht	De indicator Rijmidden en de indicator Wielmidden zijn goed uitgelijnd bij lage snelheden (minder dan 16 km/h [10 mph]). De indicators zijn te agressief of langzaam om op hogere snelheden uit te lijnen of te reageren.
Slecht	Goed of slecht	De indicator voor het midden van de rij en de indicator voor het midden van de wielen zijn nooit uitgelijnd bij welke snelheid dan ook. Indicators kunnen elkaar in dit geval kruisen.

zb48j1t,1693515046343 -18-31AUG23-2/2

PC562181—UN—21AUG23

Storing zoeken

Satellietinformatie

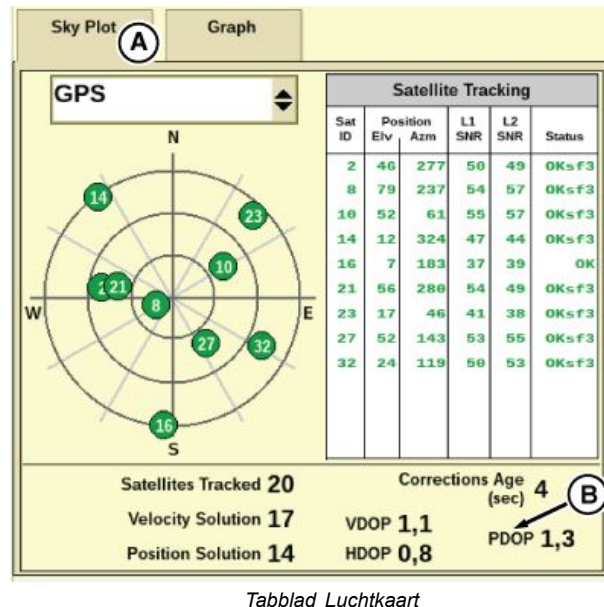
UCC2 Applicatie Regelaar is afhankelijk van de verspreiding van satellieten die GPS-signalen (Global Positioning System) verzenden. PDOP (Position Dilution of Precision) is een indicator van GPS-satellietdekking zoals waargenomen door de ontvanger. Een lagere PDOP-waarde duidt op een betere satellietdekking voor berekening van zowel een horizontale als verticale positie.

Controleer alvorens de gevoeligheidswaarden of dode zone in te stellen of de PDOP-waarde lager is dan 2,5. Gevoeligheidswaarden die worden ingesteld bij een PDOP-waarde van meer dan 2,5, zijn onnauwkeurig en moeten opnieuw worden ingesteld.

1. Navigeer naar StarFire-pagina's.
2. Selecteer het tabblad "Luchtkaat" (A).
3. Controleer of de PDOP (B) lager is dan 2,5.

A—Tabblad "Luchtkaat"

B—PDOP



PC589257 —UN—09AUG23

zb48j1t,1693893831197 -18-05SEP23-1/1

Reset de UCC2-toepassingsregelaar

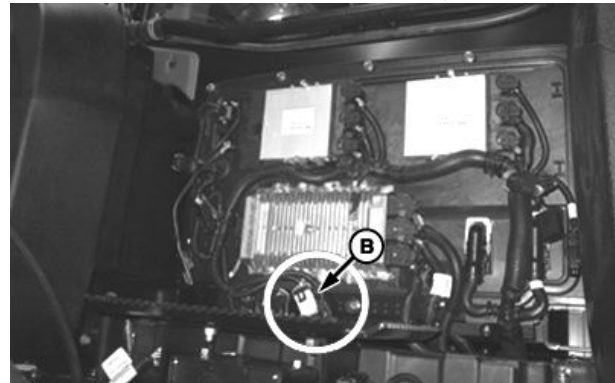
BELANGRIJK: Sluit de UCC2 Applicatie Regelaar niet aan terwijl de machine is ingeschakeld. Het aansluiten op een ingeschakelde machine kan leiden tot communicatiefouten van de CAN-bus en storingen van de hydraulische regeleenheid.

1. Zet de machine UIT.
2. Ontkoppel de connector voor continuvoeding (A) en de optieconnector (B).

A—Connector continuvoeding B—Optieconnector



Connector continuvoeding



Verbindingsdraadconnector

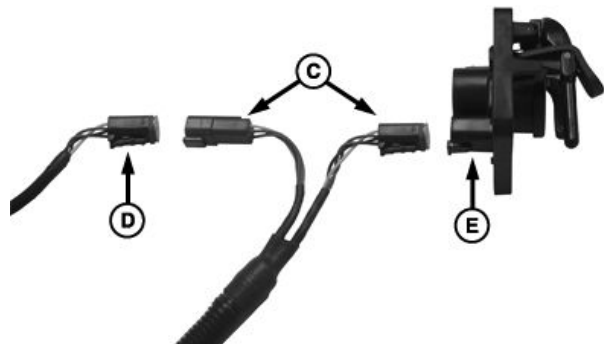
PC22232 —UN—29FEB16

PC22233 —UN—29FEB16

zb48j1t,1693893905613 -18-05SEP23-1/2

3. Koppel de T-connectors (C) van de CAN-bus los en sluit de 4-pins CAN-busconnector (D) rechtstreeks aan op de ISO-werktuigconnector (E).
4. Start de machine. Bekijk en wis alle diagnosestoringcodes van de machine en schakel de machine UIT als alle systemen zijn opgestart.
5. Sluit de continuvoeding en connectorverbindingsdraden opnieuw aan.
6. Sluit de T-connectors van de CAN-bus opnieuw aan tussen de 4-pinsconnector en de ISO-werktuigconnector.

C—T-connectors CAN-bus E—ISO-werktuigconnector
D—4-pins CAN-busconnector



CAN-busconnectors

PC22234 —UN—29FEB16

zb48j1t,1693893905613 -18-05SEP23-2/2

Statuscode, navigatiebron en afsluitcode

Statuscode	Beschrijving	Oplossing
Uitgeschakeld	Er zijn systeemstoringen opgetreden.	Controleer de diagnosepagina's actieve werktuigbegeleiding voor meer informatie en om fouten op te lossen.
Klaar voor inschakeling	Het systeem wacht tot de bestuurder inschakelt.	Selecteer de knop "Sturen aan" om in te schakelen.
Geactiveerd	Het systeem wacht tot de bestuurder de werktuigautomatisering inschakelt.	Het inschakelen van het systeem is afhankelijk van hoe het systeem is geconfigureerd. (Raadpleeg het hoofdstuk "Gebruik voor meer informatie".)
Actief	Het systeem regelt het werktuig aan de hand van op het GPS-systeem gebaseerde begeleiding.	Het systeem werkt normaal.

Navigatiebron	Beschrijving	Oplossing
Geen status	Systeem is niet actief. Geen sensor in gebruik.	Stel het systeem in.
Actief – GPS	Het systeem regelt het werktuig actief aan de hand van GPS-gebaseerde geleiding.	Normaal gebruik, gedefinieerd tijdens instelling.
Actief – Primaire lokale sensor	Het systeem regelt het werktuig aan de hand van op primaire lokale fouten gebaseerde begeleiding.	Normaal gebruik, gedefinieerd tijdens instelling.
Actief – Secundaire lokale sensor	Het systeem regelt het werktuig aan de hand van op secundaire lokale fouten gebaseerde begeleiding.	Normaal gebruik, gedefinieerd tijdens instelling.
Actief – GPS-besturing ingeschakeld blijven	Het systeem regelt het werktuig actief aan de hand van GPS-gebaseerde geleiding. Het systeem schakelt de werktuigautomatisering uit wanneer AutoTrac het volgende spoor selecteert.	Normaal gebruik, gedefinieerd tijdens instelling.
Actief – Primaire lokale fouten besturing blijft ingeschakeld	Het systeem regelt het werktuig aan de hand van op primaire lokale fouten gebaseerde begeleiding. Het systeem schakelt de werktuigautomatisering uit wanneer AutoTrac het volgende spoor selecteert.	Normaal gebruik, gedefinieerd tijdens instelling.
Actief – Secundaire lokale fouten besturing blijft ingeschakeld	Het systeem regelt het werktuig aan de hand van op secundaire lokale fouten gebaseerde begeleiding. Het systeem schakelt de werktuigautomatisering uit wanneer AutoTrac het volgende spoor selecteert.	Normaal gebruik, gedefinieerd tijdens instelling.

Afsluitcodes	Beschrijving	Oplossing
OK	Werktuigautomatisering is gereed voor bediening of bedient zonder fouten. Eventuele storingen staan waarschijnlijk los van het systeem van de UCC2 Applicatie Regelaar.	Het systeem werkt juist.
Niet geactiveerd	Gewenste toepassing is niet geactiveerd in de UCC2 Applicatie Regelaar.	Raadpleeg "Activeringscode invoeren" voor meer informatie.
Niet aan GPS-nauwkeurigheid van machine voldaan	Geen GPS-signaal van machine beschikbaar of nauwkeurighedsniveau is te laag.	Raadpleeg Satellietinformatie of de gebruikshandleiding van de StarFire-ontvanger voor meer informatie.
Niet aan GPS-nauwkeurigheid van werktuig voldaan	Geen GPS-signaal van werktuig beschikbaar of nauwkeurighedsniveau is te laag.	Raadpleeg Satellietinformatie of de gebruikshandleiding van de StarFire-ontvanger voor meer informatie.
Terugkoppelingssensor niet geselecteerd	Geen terugkoppelingssensor geselecteerd.	Selecteer ofwel: - Softkey "Actieve werktuigbegeleiding" > tabblad "Instellen" > knop "Stuurregeling bewerken" > een terugkoppelingssensor besturing. - Selecteer softkey "Ploegbesturing" > tabblad "Instellen" > Breedteregeling.
Terugkoppelingssensor niet gedetecteerd	De geselecteerde terugkoppelingssensor is niet beschikbaar of buiten bereik (< 0,1 V of > 4,9 V).	Sluit de sensor aan of pas het stangenstelsel aan om binnen het spanningsbereik te blijven.
Terugkoppelingssensor niet gekalibreerd	Maximaal links, midden of maximaal rechts is niet voor de terugkoppelingssensor besturing of onjuist ingesteld.	Controleer of maximaal links, midden of maximaal rechts juist zijn ingesteld. Controleer of het verschil tussen maximaal links en maximaal rechts minstens 1 V bedraagt. Stel het stangenstelsel indien nodig af.

Storing zoeken

Klep niet geselecteerd	Klepselectie of interface niet geselecteerd.	Selecteer ofwel: • Softkey "Actieve werktuigbegeleiding" > tabblad "Instellen" > knop "Stuurregeling bewerken" > een klepselectie of interface. • Selecteer softkey "Ploegbesturing" > tabblad "Instellen" > Breedteregeling.
Klep niet beschikbaar	Het geselecteerde ventiel is momenteel niet gedetecteerd of kan niet werken.	Controleer de aansluitingen en start de machine opnieuw voor een herstelprocedure.
Klep niet in automodus	De geselecteerde klep is niet in automodus gezet.	Bij gebruik van legaat JD-eigendom of JD-eigendom vergrendelt u de gewenste klep en laat u vervolgens los. Selecteer de schakelaar "Hervatten" bij de ISO-klepinterface.
Klepstoring	De geselecteerde klep geeft een foutmelding en kan niet worden gebruikt.	Inspecteer de klep en start de machine vervolgens opnieuw op voor herstelprocedure.
Klep niet gekalibreerd	De geselecteerde klep heeft geen drempelwaarden gekalibreerd.	Drempelwaarden kalibreren. Selecteer ofwel: • Softkey "Actieve werktuigbegeleiding" > tabblad "Kalibraties" > knop "Automatische kalibratie" of "Handmatige kalibratie". • Sneltoets Ploegbesturing > tabblad Kalibraties > knop Handmatige kalibratie.
Geen machine AutoTrac	Machine AutoTrac niet herkend of niet ingesteld.	Controleer of AutoTrac is geïnstalleerd en werkt.
Stuurlijnnummer gewijzigd	Normaal gedrag dat optreedt als Besturing blijft ingeschakeld is ingeschakeld en het systeem wordt uitgeschakeld wanneer AutoTrac het geselecteerde spoor verandert.	Het systeem werkt normaal.
GPS-discontinuïteit	Positionele dilutie van precisie (PDOP) of correcties-ouderdom te hoog.	GPS-nauwkeurigheid en satellieten controleren. (Raadpleeg de gebruikshandleiding van de RTK en StarFire Ontvanger voor meer informatie.)
Snelheid te laag	De machinesnelheid is lager dan 0,1 km/h (0.06 mph) en de ventielen kunnen niet worden geregeld.	Verhoog de machinesnelheid boven de minimale snelheidsdrempel van 0,1 km/h (0.06 mph).
Werktuig registreert niet	Schakel besturing uit als werkregistratie uit is en het display aangeeft dat werkregistratie uit staat.	Controleer de instellingen voor werkregistratie op het display.
Geen primaire lokale storing gedetecteerd	RowSense is ingeschakeld, maar er zijn geen lokale foutbronnen gedetecteerd.	Sluit een lokale foutbron aan of schakel RowSense uit.
Geen secundaire lokale storing	RowSense is ingeschakeld, maar er zijn geen lokale foutbronnen gedetecteerd.	Sluit een lokale foutbron aan of schakel RowSense uit.
Wachten op activering door gebruiker	Wachten tot de bestuurder de knop "Besturing aan" selecteert.	Selecteer de knop "Sturen aan".
Snelheid buiten bereik	Snelheid is te hoog of te laag.	De machine moet een snelheid hebben tussen 0,1 km/h (0.06 mph) en de maximumsnelheid. • De maximumsnelheid van AutoTrac voor John Deere Active Implement Guidance™ varieert naargelang het platform. (Raadpleeg voor meer informatie de gebruikshandleiding van de machine.) • De maximumsnelheid voor de volgmodus is 36 km/h (22.4 mph). • De maximumsnelheid voor ploegbesturing is 15 km/h (9.3 mph).
Bestuurder niet aanwezig	Er is geen bestuurder aanwezig.	De bestuurder moet op zijn stoel zitten. Stoelschakelaar controleren.
Gereed	Het systeem is gereed voor inschakeling.	Selecteer de schakelaar "Hervatten".
Klepfout – Opnieuw starten voor een herstelprocedure	Klepstoring wordt gemeld.	Controleer de bedrading en start de machine opnieuw voor een herstelprocedure.
AutoTrac niet actief	AutoTrac is niet actief.	AutoTrac activeren.

zb48j1t,1693893916402 -18-05SEP23-2/2

Diagnosestoringscodes (DTC's)

DTC	Beschrijving	Aanbevolen actie
168.03	Geschakelde voedingsspanning is boven normaal.	Controleer de geleverde voeding.
168.04	Voedingsspanning schakelaar is onder normaal.	Controleer de geleverde voeding.
629	Het besturingssysteem reageerde niet gedurende 1 seconde.	Schakel de machine uit en weer in als het probleem aanhoudt.
517232.02	De werktuig-CAN-bus is inactief.	Schakel de machine uit en weer in als het probleem aanhoudt.
517857.14	Het systeem heeft meerdere toepassingsregelaars gedetecteerd op de CAN-bus.	Ontkoppel een van de toepassingsregelaars.
523773.03	Hoge spanning machine-CAN-bus is boven normaal.	Schakel de machine uit en weer in als het probleem aanhoudt.
523773.04	Hoge spanning machine-CAN-bus is onder normaal.	Schakel de machine uit en weer in als het probleem aanhoudt.
523774.03	Lage spanning machine-CAN-bus is boven normaal.	Schakel de machine uit en weer in als het probleem aanhoudt.
523774.04	Lage spanning machine-CAN-bus is onder normaal.	Schakel de machine uit en weer in als het probleem aanhoudt.
524215.03	Hoge spanning machine-CAN-bus is boven normaal.	Schakel de machine uit en weer in als het probleem aanhoudt.
524215.04	Hoge spanning werktuig-CAN-bus is onder normaal.	Schakel de machine uit en weer in als het probleem aanhoudt.
524217.03	Lage spanning werktuig-CAN-bus is boven normaal.	Schakel de machine uit en weer in als het probleem aanhoudt.
524217.04	Lage spanning werktuig-CAN-bus is onder normaal.	Schakel de machine uit en weer in als het probleem aanhoudt.
524259.00	Temperatuur van toepassingsregelaar is boven 90 °C (194 °F).	Zorg ervoor dat de toepassingsregelaar vrij is van vuil, stof of vreemde deeltjes.

RW00482,0000987 -18-27FEB20-1/1

Diagnose

Selecteer ofwel:

- Softkey "Actieve werktuigbegeleiding" > tabblad "Diagnose" > Diagnose
- Softkey "Ploegbesturing" > tabblad "Diagnose"

Diagnose geeft het volgende weer:

- Status (A) – Werkstatus.
- Voorwaarde (B) – De vereisten om elke status te bereiken.
- Is gereed (C) – Geeft aan dat aan een voorwaarde is voldaan.

A—Status
B—Toestand

C—Is gereed

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

Diagnose – Actieve werktuigbegeleiding

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

Diagnose – Ploegbesturing

zb48j1t,1693893964042 -18-05SEP23-1/1

PC589258 —UN—09AUG23

PC589259 —UN—09AUG23

Stapreactie – John Deere Active Implement Guidance™

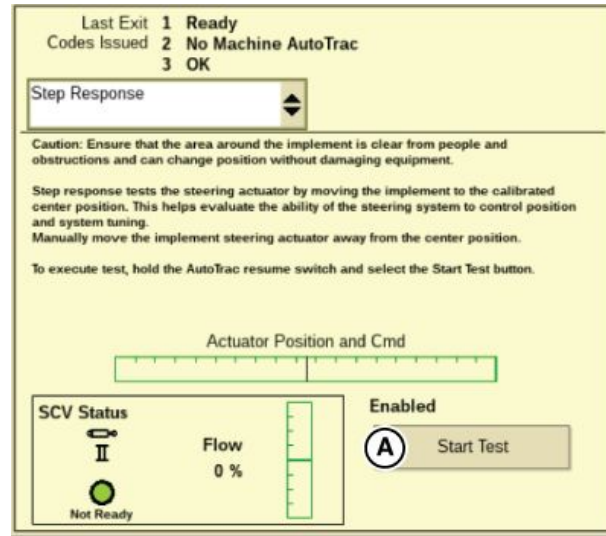
Selecteer softkey "Actieve werktuigbegeleiding" > tabblad "Diagnose" > Stapreactie.

WAARSCHUWING: Zorg ervoor dat het gebied rond het werktuig vrij is van mensen en obstructies en dat het werktuig van positie kan veranderen zonder uitrusting te beschadigen.

De stapreactie test de stuuractuator door het werktuig naar de gekalibreerde middenpositie te bewegen. Hierdoor kan worden beoordeeld of het stuursysteem in staat is om de positie te regelen en aan te passen.

Beweeg de stuuractuator van het werktuig handmatig weg van de middenpositie.

Houd de AutoTrac-schakelaar Hervatten ingedrukt en selecteer de knop "Test starten" (A) om de test uit te voeren.



Stapreactie

A—Toets Test starten

zb48j1t,1693893982740 -18-05SEP23-1/1

PC589270 —UN—09AUG23

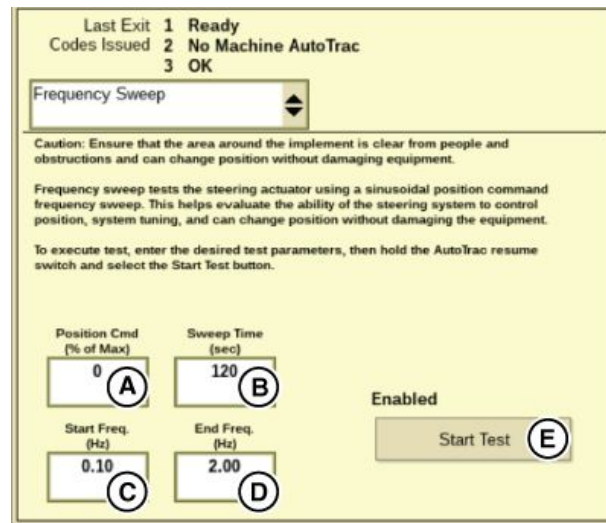
Frequentiezwaai – Actieve werktuigbegeleiding

Selecteer softkey "Actieve werktuigbegeleiding" > tabblad "Diagnose" > Frequentiezwaai.

WAARSCHUWING: Zorg ervoor dat het gebied rond het werktuig vrij is van mensen en obstructies en dat het werktuig van positie kan veranderen zonder uitrusting te beschadigen.

Frequentiezwaai test de stuuractuator aan de hand van een sinusoidale positieopdracht voor zwaai-frequentie. Hierdoor kan worden beoordeeld of het stuursysteem in staat is om de positie te regelen en aan te passen zonder de uitrusting te beschadigen.

Voer de gewenste testparameters (A - D) in om de test uit te voeren, houd vervolgens de AutoTrac-schakelaar "Hervatten" ingedrukt en selecteer de knop "Test starten" (E).



Frequentiezwaai

A—Positieopdracht
B—Zwaaitijd
C—Startfrequentie

D—Eindfrequentie
E—Toets Test starten

zb48j1t,1693894028541 -18-05SEP23-1/1

PC589271 —UN—09AUG23

Positieopdracht – Actieve werktuigbegeleiding

Selecteer softkey "Actieve werktuigbegeleiding" > tabblad "Diagnose" > Positieopdracht.

! WAARSCHUWING: Zorg ervoor dat het gebied rond het werktuig vrij is van mensen en obstructies en dat het werktuig van positie kan veranderen zonder uitrusting te beschadigen.

De positieopdracht test de stuuractuator door het werktuig in de door de bestuurder gewenste stand te zetten. Hierdoor kan worden beoordeeld of het stuursysteem in staat is om de positie te regelen en aan te passen.

Voer de gewenste positieopdracht (A) in om de test uit te voeren, houd vervolgens de AutoTrac-schakelaar Hervatten ingedrukt en selecteer de knop Test starten (B).

A—Positieopdracht

B—Toets Test starten

Positieopdracht

zb48j1t,1693894110616 -18-05SEP23-1/1

PC589272 —UN—09AUG23

Debietopdracht – Actieve werktuigbegeleiding

Selecteer softkey "Actieve werktuigbegeleiding" > tabblad "Diagnose" > Debietopdracht.

! WAARSCHUWING: Zorg ervoor dat het gebied rond het werktuig vrij is van mensen en obstructies en dat het werktuig van positie kan veranderen zonder uitrusting te beschadigen.

De debietopdracht test de stuuractuator met behulp van een handmatig ingevoerd debietpercentage. Hierdoor kan de efficiëntie van de regelopdrachten worden beoordeeld.

Voer de gewenste stroomopdracht (A) in om de test uit te voeren, houd vervolgens de AutoTrac-schakelaar Hervatten ingedrukt en selecteer de knop Test starten (B).

A—Debietopdracht

B—Toets Test starten

Debietopdracht

zb48j1t,1693894110545 -18-05SEP23-1/1

PC589273 —UN—09AUG23

Navigatiesensoren – Actieve werktuigbegeleiding

Selecteer softkey "Actieve werktuigbegeleiding" > tabblad "Diagnose" > Navigatiesensoren.

De navigatiesensoren geven de volgende informatie voor het GPS-systeem (global position system), de primaire sensor en de secundaire sensor:

- Bron (A)
- Laterale fout (B)
- Richtingsfout (C)
- Kromming (D)
- Vertrouwen (E)
- Bronadres (F)
- Primair (G)

A—Bron

B—Laterale fout

C—Richtingsfout

D—Kromming

E—Vertrouwen

F—Bronadres

G—Primair

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

Navigatiesensoren

PC26431 —UN—25OCT18

zb48j1t,1693894128823 -18-05SEP23-1/1

Snelheidsregelaar – John Deere Active Implement Guidance™

Selecteer softkey "Actieve werktuigbegeleiding" > tabblad "Diagnose" > Snelheidsregeling.

Snelheidsregeling geeft het volgende weer:

- Regelstatus (A)
- Grenstoestand (B)
- Afsluitcode (C)
- Bestuurderslimiet (D)
- Machinesnelheid (E)
- Opdracht snelheid (F)

A—Regelstatus

B—Grenstoestand

C—Afsluitcode

D—Gebruikerslimiet

E—Machinesnelheid

F—Opdracht snelheid

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)

Snelheidsregelaar

PC589274 —UN—09AUG23

zb48j1t,1693894235577 -18-05SEP23-1/1

Diagnose – Ploegbesturing

Selecteer softkey "Ploegbesturing" > tabblad "Diagnose".

Diagnose geeft het volgende weer:

- Status (A) – De bedrijfsstatus van de ploegbesturing.
- Voorwaarden (B) – De vereisten om elke status te bereiken.
- Is gereed (C) – Geeft aan of aan de voorwaarde voldaan is.

A—Status
B—Toestand

C—Is gereed

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

Diagnose

zb48j1t,1693894235528 -18-05SEP23-1/1

PC589259 —UN—09AUG23

Hardware/software

Selecteer de softkey "Regeleenheidinstelling" > tabblad "Diagnose" > Hardware/software uit het vervolkeuzemenu (A).

De hardware/software geeft de toepassingsregelaar weer:

- Hardwareversie (B)
- Softwareversie (C)
- Serienummer (D)
- Adres primaire bron (E)
- Adres secundaire bron (F)

Selecteer het keuzevak CAN-diagnose inschakelen (G) om het uitzenden van diagnostische waarden en statussen voor CAN-registratie in te schakelen. CAN-registraties worden gebruikt voor geavanceerd storingzoeken.

A—Keuzelijstmenu
B—Hardwareversie
C—Softwareversie
D—Serienummer

E—Adres primaire bron
F—Adres secundaire bron
G—Keuzevak CAN-diagnose activeren

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 -18-05SEP23-1/1

PC589260 —UN—09AUG23

Uren

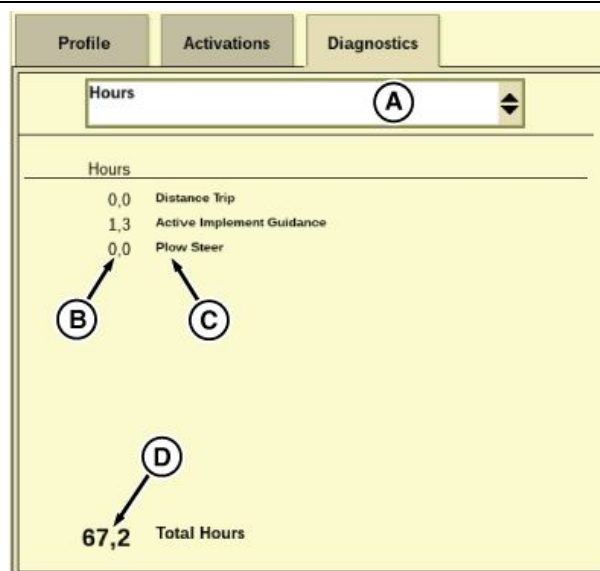
Selecteer de softkey "Toepassingsregelaar" > tabblad "Diagnose" > Uren uit het vervolgkeuzemenu (A).

Weergegeven uren (B) geven aan hoeveel uur elke toepassing (C) in een actieve status is bediend.

Het weergegeven totaal aantal uren (D) geeft aan hoeveel uren de toepassingsregelaar in totaal in een actieve status is bediend.

A—Keuzelijstmenu
B—Uren

C—Toepassing
D—Totaal aantal uren



Uren

zb48j1t,1693894235420 -18-05SEP23-1/1

PC589261 —UN—09AUG23

SCV-diagnose

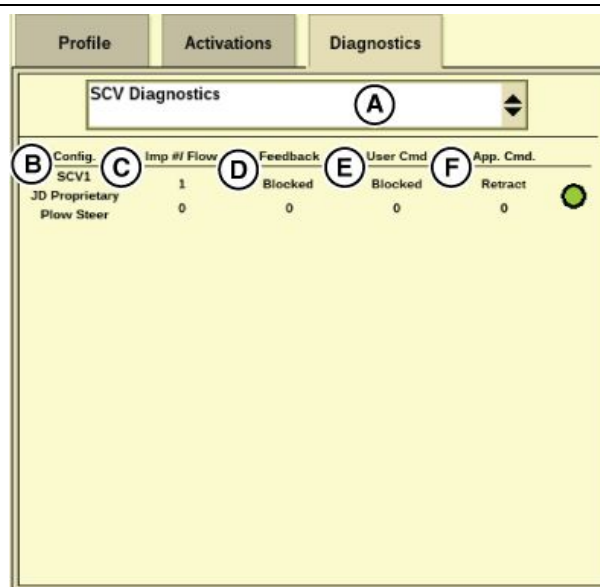
Selecteer de softkey "Regeleenheidinstelling" > tabblad "Diagnose" > SCV-diagnose uit het vervolgkeuzemenu (A).

SCV-diagnose geeft weer:

- Configuratie (B)
- Debiet werktuignummer (C)
- Sensorterugkoppeling (D)
- Gebruikersopdracht (E)
- Opdracht toepassingsregelaar (F)

Waarden SCV-diagnose		
Debietsta- tus	Nummer	Definitie
Vergrendeld	0	De klep staat geen debiet toe.
Uitschuiven	1	De klep staat positief debiet toe.
Inschuiven	2	De klep staat negatief debiet toe.
Zweefstand	3	De klep is geopend.
Fout	14	Er is iets fout gegaan.

Waarden SCV-diagnose



Diagnose SCV

A—Keuzelijstmenu
B—Configuratie
C—Debiet werktuignummer

D—Sensorterugkoppeling
E—Gebruikersopdracht
F—Opdracht toepassingsrege-
laar

zb48j1t,1693894235326 -18-05SEP23-1/1

PC589262 —UN—09AUG23

Meetwaarden ingang/uitgang

Selecteer de softkey "Regeleenheidinstelling" > tabblad "Diagnose" > Meetwaarden ingang/uitgang uit het vervolgkeuzemenu (A).

Meetwaarden ingang/uitgang geven het gebruikte signaaltipe (B — D) en serienummer (E) op de connector van de toepassingsregelaar weer.

- Analoge signalen geven spanning (F) weer.
- Digitale signalen geven de status (G) en frequentie (H) weer.
- Drivers aan de lage kant geven de status (G) en stroomsterkte (I) weer.

A—Keuzelijstmenu
B—Analoog signaal
C—Digitaal signaal
D—Signaal driver lage kant
E—Serienummer

F—Spanning
G—Provincie
H—Frequentie
I—Stroomsterkte

Profile

Activations

Diagnostics

Input/Output Readings

Signal

Pin

Voltage

Analog In 1

G2

0,01

Analog In 2

K2

0,01

Analog In 3

G3

0,00

Analog Out 1

H1

0,03

Analog Out 2

J1

0,02

5 V In

E1

0,02

5 V Out

K3

4,95

Signal

Pin

State

Frequency (Hz)

Dig In 1

G1

0

0

Dig In 2

K1

0

0

Dig In 3

C3

0

0

Signal

Pin

State

Current (mA)

Low Side Driver 1

E3

0

25

Low Side Driver 2

E2

1

18

Low Side Driver 3

D3

1

10

Meetwaarden ingang/uitgang

Analoog en spanning			Geselecteerde SCV-type			
Signaal	Pen	Spanning	Legacy JD Proprietary	JD Proprietary	ISO	Externe klep
Analoog in 1	G2	Spanningswaarde wielhoeksensor voor de toegewezen SCV. (SCV-kalibratiegereedschap van dealer voor Ploegbesturing kan deze invoer ook gebruiken.) 0-5 V, 2,5 V = neutraal	De huidige spanningswaarde van de wielhoeksensor als deze is aangesloten op de toegewezen SCV op de terugkoppelingskabelboom van het werktuig.			
Analoog in 2	K2	Spanningswaarde wielhoeksensor voor de toegewezen SCV. (SCV-kalibratiegereedschap van dealer voor Ploegbesturing kan deze invoer ook gebruiken.) 0-5 V, 2,5 V = neutraal	De huidige spanningswaarde van de wielhoeksensor als deze is aangesloten op de toegewezen SCV op de terugkoppelingskabelboom van het werktuig.			
Analoog in 3	G3	Niet van toepassing op John Deere Active Implement Guidance™, Ploegbesturing of Afstand rit.	Niet van toepassing			

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693894270695 -18-05SEP23-1/2

Storing zoeken

Analoog uit 1	H1	Waarde instructiespanning SCV. 0-5 V, 2,5 V = neutraal	Bij het instellen van SCV 1 is dit de spanning die naar de hydraulische regeleenheid wordt verzonden of de huidige instructiespanning van de desbetreffende SCV als het systeem zich niet in Automodus bevindt.	Niet van toepassing	Niet van toepassing	Indien ingesteld voor SCV 1 is dit de spanningswaarde van de externe SCV-hendel. Ongeveer 2,8 V is neutraal. Als de waarde dicht bij 0 V ligt en/of niet verandert bij beweging van de regelhendel van de externe elektronische SCV, controleer dan of het externe ventiel is aangesloten en het lampje brandt.
Analoog uit 2	J1	Waarde instructiespanning SCV. 0-5 V, 2,5 V = neutraal	Bij het instellen van SCV 3 is dit de spanning die naar de hydraulische regeleenheid wordt verzonden of de huidige instructiespanning van de desbetreffende SCV als het systeem zich niet in Automodus bevindt.	Niet van toepassing	Niet van toepassing	Bij het instellen van SCV 2 is dit de spanningsaflezing van de externe SCV-hendel. Ongeveer 2,8 V is neutraal. Als de waarde dicht bij 0 V ligt en/of niet verandert bij beweging van de regelhendel elektronische SCV op afstand, controleer dan of de externe klep is aangesloten en de lichten aan zijn.
5 V in	E1	0-5 V sensorspanning. Met de terugkoppelingskabelboom van het werktuig aangesloten is dit 5 V. Bij een trekker-SCV is de waarde 0 V en verandert deze bij instructie.	Spanning van hydraulische regeleenheid moet 5 V weergeven.	Niet van toepassing	Niet van toepassing	Niet van toepassing
5 V uit	K3	Geleverde spanning voor systeem. 0-5 V	De aan het systeem geleverde spanning moet in de buurt van 5 V zijn.			

Analoog en spanning

Digitaal signaal	Pen	Provincie	Frequentie (Hz)
Digitaal in 1	G1	Regelhendel elektronische SCV op afstand van externe klep, 0 = geen opdracht, 1 = opdracht	Niet van toepassing op John Deere Active Implement Guidance™ of Ploegbesturing.
Digitaal in 2	K1	Weergegeven waarde is 1	
Digitaal in 3	C3	Niet van toepassing op John Deere Active Implement Guidance™ of Ploegbesturing.	

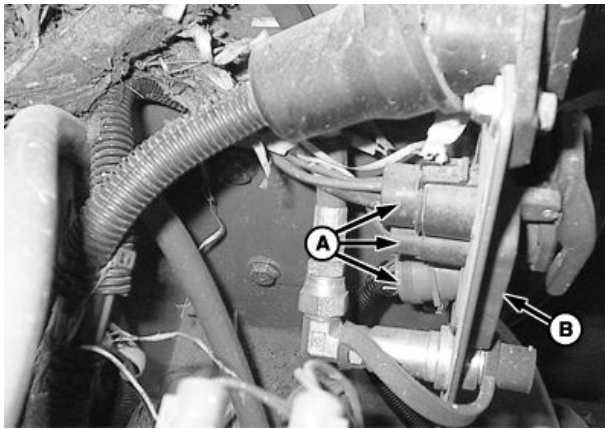
Digitaal signaal

Drivers	Pen	Provincie	Stroomsterkte in mA
Driver lage zijde 1	E3	Driver voor relais dat wordt gebruikt voor werktuigen met elektronische remmen die sturende wielen vergrendelen en vrijgeven tijdens draaien en werktuigen met hydraulische stuursystemen die gebruikmaken van elektronische waarden om stuurscilinders tijdens draaien te laten zweven. 0 = John Deere Active Implement Guidance™ is inactief, 1 = John Deere Active Implement Guidance™ is actief	< 3000 mA
Driver lage zijde 2	E2	Niet van toepassing op John Deere Active Implement Guidance™ of Ploegbesturing.	< 3000 mA
Driver lage zijde 3	D3	Niet van toepassing op John Deere Active Implement Guidance™ of Ploegbesturing.	< 3000 mA

Drivers

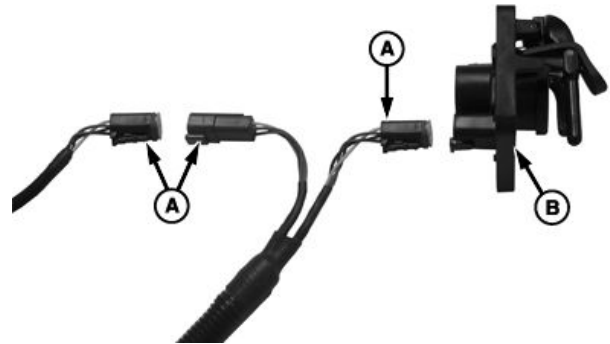
zb48j1t,1693894270695 -18-05SEP23-2/2

Machineconfiguratie



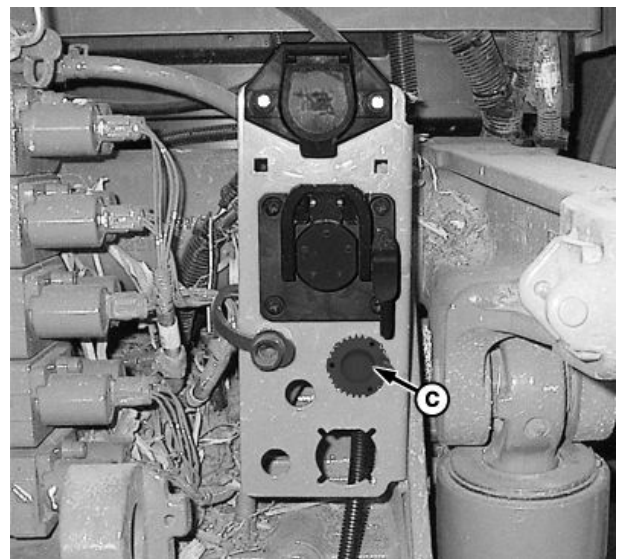
ISO-connector

PC19673 —UN—28MAY14



Y-connector

PC19672 —UN—27MAY14



Connector terugkoppelingssensor

PC19674 —UN—28MAY14

A—Connectors machinezijde
B—ISO-connector

C—Connector terugkoppelingssensor

Symptoom

Het werktuig wordt niet weergegeven of werkt niet.

Probleem

Vuile of loszittende connectors (A) aan machinezijde van ISO-connector (B).

GreenStar kabelboom is verkeerd verbonden.

Er is sprake van een elektrische kortsluiting in de kabelboom.

Oplossing

Reinig de connectors en zet ze weer stevig vast.

Schakel de machine en het systeem uit, koppel de kabelboom los, reinig deze en sluit deze weer correct aan.

Controleer elektrische bedrading op breuken, kortsluitingen en beschadiging.

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693894927443 -18-07AUG25-1/5

Symptoom	Probleem	Oplossing
	UCC2 Applicatie Regelaar aangesloten met machine ingeschakeld en (of) codes actief op machine.	Schakel de machine uit en koppel UCC2 Applicatie Regelaar volledig los van het systeem. Start de machine en wacht tot het display volledig is opgestart. Schakel de machine uit en sluit UCC2 Applicatie Regelaar en alle kabelbomen opnieuw aan.
	UCC2 Applicatie Regelaar communiceert niet met de CAN-bus na uit- een aanzetten van contact.	Controleer of de UCC2 Applicatie Regelaar geschakelde voeding heeft. Als UCC2 Applicatie Regelaar constant voeding heeft, wordt deze niet uitgeschakeld en wordt niet weergegeven op het display wanneer de machine weer ingeschakeld wordt.
De SCV gaat niet in de automatische modus.	Connector SCV-optie is niet aangesloten.	Verifieer of de 9-pens SCV-optieconnector op de machine is aangesloten.
	SCV is niet geconfigureerd.	Controleer of de SCV is geconfigureerd. (Raadpleeg "Stuurregeling voor actieve werktuigbegeleiding" of "Breedteregeling en ploegconfiguratie voor ploegbesturing".)
AC (Auto-regeling) wordt niet weergegeven op SCV-display (trekkers van 30-serie of ouder). Selectievakje Automodus wordt grijs weergegeven en kan niet worden geselecteerd (trekkers van R-serie).	Vuile of loszittende connector van terugkoppelingssensor werktuig machinezijde (C) aan achterzijde van de machine. Vroege uitvoeringen van de kabelboom hebben een 10-pens rechthoekige connector.	Reinig de connectors en zet ze weer stevig vast.
	SCV niet in vergrendelstand.	Zorg ervoor dat de SCV in de vergrendelstand staat, niet in de zweefstand. Als de SCV-hendel in de vooruitstand blijft, staat deze in de zweefstand.
	Setup is onjuist.	Controleer of het juiste type regeling is geselecteerd, SCV's zijn geselecteerd in setup Actieve werktuigbegeleiding en de voeding uit- en weer ingeschakeld is.
	SCV-selectie onjuist in CommandCenter (R-serie).	Selecteer in het CommandCenter™ de SCV die wordt gebruikt.
Systeem beweegt in één richting.	Terugslagkleppen aanwezig in systeemleidingen.	Verwijder de terugslagkleppen.

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693894927443 -18-07AUG25-2/5

Symptoom	Probleem	Oplossing
	Hydraulische slangen zijn verwisseld.	Wissel de hydraulische slangen om of selecteer het selectievakje "Omkeeruitvoer" en kalibreer de SCV en terugkoppelingssensor. (Raadpleeg "Stuurregeling voor actieve werktuigbegeleiding" of "Breedteregeling en ploegconfiguratie voor ploegbesturing".)
	UCC2 Applicatie Regelaar werd aangesloten terwijl de machine draaide, waardoor storingscodes voor de hydraulische regeleenheid werden gegenereerd.	(Zie Reset de UCC2 Applicatie Regelaar voor meer informatie.)
Driepuntshefinrichting die naar beide kanten kan worden verschoven, blijft aan één kant vastzitten na het bereiken van een wendakker.	Beweging hefinrichting is niet parallel aan achteras machine.	Monteer een terugkoppelingssensor voor het werktuig en een sensorkabelboom. Wijzig het type regeling van Werktuigverschuiving naar Werktuigbesturing. Kalibreer de posities links, midden en rechts. Kalibreer de posities links, midden en rechts.
Het werktuig stuurt van de lijn vandaan wanneer de toets AutoTrac hervatten wordt ingedrukt	SCV-slangen worden omgekeerd aangekoppeld.	Wissel de hydraulische slangen om of selecteer het selectievakje "Omkeeruitvoer" en kalibreer de SCV en terugkoppelingssensor. (Raadpleeg "Stuurregeling voor actieve werktuigbegeleiding" of "Breedteregeling en ploegconfiguratie voor ploegbesturing".)
	Onjuiste connector terugkoppelingssensor werktuig aangesloten op wielhoeksensor.	Sluit de juiste connector terugkoppelingssensor werktuig aan voor de in de Instellingen geselecteerde SCV.
Machine stuurt niet op de lijn.	EC wordt weergegeven op SCV-display.	Druk de juiste SCV-regelhendel in de arreteerstand om naar AC-modus te gaan.
Hydraulische cilinder reageert niet goed.	De hydraulische cilinder lekt vloeistof.	Controleer op lekkage. (Raadpleeg de fabrikant van de stuurcilinder van het werktuig voor meer informatie.) Repareer of vervang de cilinder. Neem contact op met uw John Deere dealer of een andere aanbieder van onderhoudsdiensten voor hulp.

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693894927443 -18-07AUG25-3/5

Symptoom	Probleem	Oplossing
	Er is onvoldoende hydraulische druk van machine.	Controleer de hydraulische druk van de machine. (Raadpleeg de gebruikshandleiding van de machine voor meer informatie.) Zorg ervoor dat de hydraulische olie op bedrijfstemperatuur is. Gebruik de juiste maat hydraulische cilinders voor machinedruk.
	De contragewichtklep is onjuist afgesteld.	Stel de cassettes van de contragewichtklep af en voer een drempelkalibratie uit.
	Hydraulische slangen onjuist of onvoldoende verbonden.	Controleer de O-ringen van de slangen, sluit deze goed aan en draai de verbindingen vast.
	Klep zit vast.	Beweeg de hydraulische cilinders handmatig volledig naar rechts en links. Als het probleem aanhoudt, is de olie mogelijk verontreinigd met verstopping tot gevolg, of is mogelijk een wisselklep nodig voor de SCV om te voorkomen dat de bezinkmodus start bij lage stroomcondities.
	De toepassingsinstellingen zijn onjuist.	Controleer of het systeem vloeiend beweegt met in- en uitschuiftests en pas de gevoeligheden en drempels overeenkomstig aan.

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693894927443 -18-07AUG25-4/5

Symptoom	Probleem	Oplossing
De toepassing wordt niet ingeschakeld.	De status is niet "OK". UCC2 Applicatie Regelaar werd aangesloten terwijl de machine draaide, waardoor storingscodes voor de hydraulische regeleenheid werden gegenereerd.	(Raadpleeg "Statuscode, foutbron en afsluitcode" voor meer informatie.) 1. Zet de machine UIT. 2. Koppel UCC2 Applicatie Regelaar, kabelboom voor continuvoeding en optieconnector los van het externe achterpaneel van de cabine. 3. Koppel de CAN bus T-connectors los en sluit de 4-pensconnector rechtstreeks aan op de ISO-werktuigconnector. 4. Start de machine. Zodra alle systemen zijn opgestart, zet u de machine UIT. 5. Sluit UCC2 Applicatie Regelaar, kabelboom voor continuvoeding en optieconnector weer aan op het externe achterpaneel van de cabine. 6. Sluit de T-connectors van de CAN-bus opnieuw aan tussen de 4-pensconnector en de ISO-werktuigconnector.

zb48j1t,1693894927443 -18-07AUG25-5/5

Extern ventiel

Symptoom

De externe klep reageert niet.

Probleem

De terugkoppelingssensorconnector voor geïntegreerde SCV-regeling aan de machinezijde van het werktuig aan de achterzijde van de machine is aangesloten. Vroege uitvoeringen van de kabelboom zijn voorzien van een 10-pens rechthoekige connector.

Kabelboom externe klep is ontkoppeld.

De geïnstalleerde externe klep is niet compatibel met het ontwerp van het hydraulische systeem van de machine (open en gesloten ontwerpen).

Kabelboom SCV-regeling heeft losse of geen verbinding met kabelboom toepassingsregelaar.

SCV-kabelboom is op de werktuigontvanger of de voorste verlengkabelboom aangesloten.

De inline terugslagklep op de pompslang werkt niet of is niet voorhanden.

Oplossing

Ontkoppel de terugkoppelingssensorconnector aan de machinezijde van het werktuig.

Sluit kabelboom externe klep weer aan. LED op de externe klep moet gaan branden.

Controleer of het onderdeelnummer van de klep op het werktuig compatibel is met het hydraulische systeem van de machine.

(Raadpleeg de documentatie van UCC2 Applicatie Regelaar en externe klep of neem contact op met uw John Deere-dealer of een andere serviceprovider voor meer informatie.)

Controleer de aansluitingen.

Controleer of de SCV-kabelboom op de kabelboom van de toepassingsregelaar aangesloten is.

Monteer, repareer of vervang de terugslagklep.

Symptoom	Probleem	Oplossing
LED-indicator is rood.	Er is tegendruk in het externe ventiel.	⚠ WAARSCHUWING: Houd de omgeving rond de apparatuur vrij om ernstig letsel te voorkomen. Als de regelhendel van het externe ventiel wordt bewogen, kan het werktuig bewegen. De slangen zijn omgewisseld, waardoor tegendruk ontstaat. Controleer of de slangen juist zijn aangesloten. Doe als het probleem aanhoudt het volgende: 1. Zet met draaiende motor het hydraulische systeem in de zweefstand. 2. Zet het contact uit. 3. Beweeg de regelhendel van de externe regelklep handmatig meerdere malen heen en weer. 4. Schakel voeding in en weer uit om indicator te doven.
	Fout in externe klep.	Neem contact op met uw John Deere dealer of andere serviceprovider.

RW00482,00007A8 -18-05AUG25-2/2

Ontvanger

Waarschuwing nauwkeurigheid ontvanger

Sluit de ontvanger met het hoogste niveau van nauwkeurigheid aan op de primaire machine (voertuig) om betere prestaties te verkrijgen.



Waarschuwing nauwkeurigheid ontvanger

PC13798 —UN—02JUN11

Symptoom

Probleem

Oplossing

Waarschuwing nauwkeurigheid ontvanger wordt weergegeven.

Correctiesignaal is hoger op werktuigontvanger.

Gedeeld signaal gebruikt automatisch het machinecorrectiesignaal. Installeer de ontvanger met het hogere correctiesignaal op de machine.

Waarschuwing nauwkeurigheid schakelt gedeeld signaal niet uit.

Gedeeld signaal kan niet worden gebruikt terwijl de machine rijdt.

Er is een softwareprobleem.

Zorg ervoor dat de toepassingsregelaar, het display en de ontvanger over de nieuwste software beschikken.

Beide ontvangers gebruiken Real Time Kinematic (RTK) en RTK is ingeschakeld.

RTK op werktuigontvanger uitschakelen.

(Raadpleeg de gebruikshandleiding van de StarFire-ontvanger.)

Waarden voor/achter van werktuigontvanger zijn niet ingesteld op nul.

Stel de waarden voor/achter voor het werktuig in op nul.

Ontvangers zijn niet gekoppeld aan Gedeeld signaal.

Gedeeld signaal is uitgeschakeld op de pagina Setup werktuigbesturing.

1. Selecteer de toets Menu.
2. Selecteer de knop "Toepassingsregelaar".
3. Selecteer de softkey "Toepassingsregelaar hoofd".
4. Selecteer de knop "Werktuigbesturing instellen".
5. Selecteer "Gedeeld signaal geactiveerd" uit de vervolgkeuzelijst.

Vervolg op volgende pagina

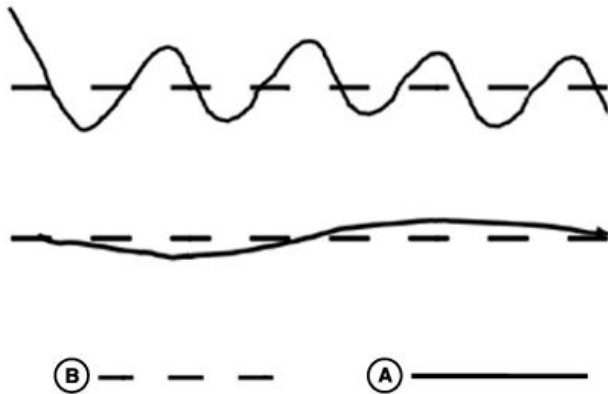
zb48j1t,1693894986469 -18-05SEP23-1/2

AutoTrac Vision-camera

Symptoom	Probleem	Oplossing
Geen Vision camera gedetecteerd.	De AutoTrac Vision-camera is niet aangesloten of zit los.	Controleer of de Vision camera is aangesloten en niet loszit. Neem contact op met uw dealer of een andere serviceprovider als het probleem aanhoudt.
Er is geen beeld of het beeld is slecht.	De cameralens is vuil of beschadigd.	Controleer of de cameralens niet defect of beschadigd is. Reinig de cameralens.
De prestaties van de waarnemingsgeleiding zijn slecht.	Het weer beïnvloedt de prestaties.	Sterke wind kan het gewas flink in beweging brengen. Kalibreer het systeem op een dag met minder wind of schakel over naar GPS-geleiding (indien beschikbaar). Zorg ervoor dat de lens van de waarnemingscamera schoon is. Door wind en regen kan de cameralens bedekt zijn met stof en modder.
	De cameraprestaties worden beïnvloedt door rechtstreeks instralend zonlicht of gebrek aan licht.	Draai de waarnemingscamera naar de grond zodat deze een duidelijk beeld biedt van ten minste twee rijen naast de trekker. Gebruik de werkverlichting en dagrijverlichting van de trekker. Gebruik, indien beschikbaar, GPS-geleiding totdat de lichtomstandigheden verbeteren.
	De waarnemingscamera staat niet in de juiste hoek.	Draai de waarnemingscamera naar de grond zodat deze een duidelijk beeld biedt van ten minste twee rijen naast de trekker.

zb48j1t,1693894999968 -18-07AUG25-1/1

Werktuigprestaties – John Deere Active Implement Guidance™

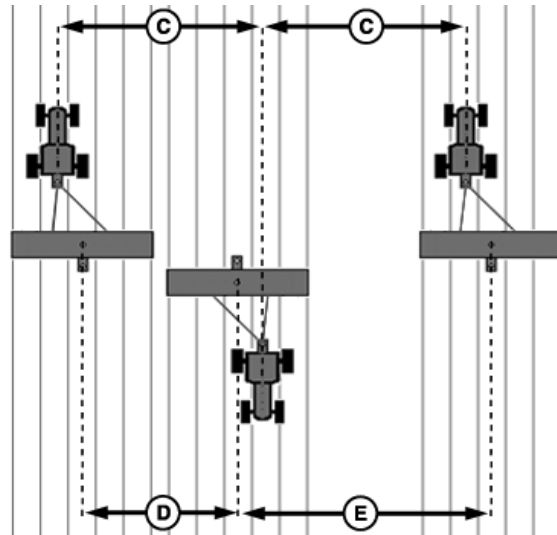


S-en

A—Pad van werktuig
B—Gewenste geleidingslijn

C—Afstand hart tot hart machine
gelijk
D—Afstand hart tot hart werktuig
smal

PC19677 —UN—12JUN14



Veel/weinig tussenruimte

PC19676 —UN—12JUN14

E—Afstand hart tot hart werktuig
breed

Symptoom

S-en – Pad van werktuig (A) beweegt continu heen en weer over gewenste begeleidingslijn (B).

Probleem

Perceelcondities zijn slecht.

Trekstang is niet in positie vergrendeld.

Lijngevoeligheid spoorvolgning of geaccumuleerde instellingen lijngevoeligheid niet geoptimaliseerd.

Oplossing

Schakel differentieelslot in indien aanwezig.

Vergrendel trekstang in positie.

(Raadpleeg "Stuurgevoeligheid" voor meer informatie.)

Symptoom	Probleem	Oplossing
Tussenruimtes breed of smal - er zijn parallelle inconsistenties in rijafstand over gehele lengte van perceel tussen trajecten.	Afstand hart tot hart machine (C) is gelijk tussen trajecten. Afstanden hart tot hart werktuig (D en E) zijn verschillend voor elk traject, waardoor smalle en brede rijen ontstaan tussen trajecten.	Zorg ervoor dat de UCC2 Applicatie Regelaar, het display en de ontvanger zijn voorzien van de nieuwste software. (Ga naar www.StellarSupport.com en navigeer naar software-updates.) 2. Zet de Terreincompensatiemodule (TCM) aan en kalibreer. (Raadpleeg voor meer informatie de Terreincompensatiemodule (TCM) kalibreren) 3. Controleer de ballast, bandenspanning en bandafstand van de machine. (Zie de gebruikshandleiding van de machine voor meer informatie.)
	Afstand hart tot hart werktuig is gelijk tussen trajecten. Werktuig volgt niet direct achter machine.	1. Meet werktuigoffsets en corrigeer deze indien nodig. (Raadpleeg GPS-offsets voor meer informatie.) 2. Repareer of vervang beschadigde componenten van het werktuig. (Zie de gebruikshandleiding van het werktuig voor meer informatie.) 3. Stel de driepuntshefinrichting af. Stel de aanslagblokken en hefstangen van de machine af volgens de aanbevelingen. (Zie de gebruikshandleiding van de machine voor meer informatie.) 4. Meet alle rijeenheden en stel deze zodanig af dat ze symmetrisch zijn aan de middellijn van het werktuig. (Zie de gebruikshandleiding van het werktuig voor meer informatie.)
AB-lijn begeleiding is niet juist gepositioneerd voor werktuig.	Verschuivingen van eerdere werkzaamheden zijn niet uit het display gewist.	Maak de begeleidingslijn opnieuw met A+ Richting. Aanbevolen wordt om begeleidingslijnen in te stellen voor de lastigste werkzaamheden. Gebruik verschuivingen voor minder lastige werkzaamheden in hetzelfde perceel. Wis alle verschuivingen wanneer u het perceel verlaat. (Raadpleeg de gebruikshandleiding van het display voor informatie over het maken van begeleidingslijnen.)

Vervolg op volgende pagina

zb48j1t,1693895025120 -18-05SEP23-2/3

Symptoom	Probleem	Oplossing
De prestaties zijn onregelmatig.	PDOP-waarde (Position Dilution of Precision) is hoger dan 2,5 met obstakels meer dan vijf graden boven elevatie.	Zorg ervoor dat de werktuigontvanger niet wordt geblokkeerd door obstructies of de cabine van de machine in alle rijrichtingen.
	Real Time Kinematik (RKT)-signaal is zwak of daalt naar RTK Extend differentieel (RTK-X).	Gebruik een basisstation dat een signaal met direct zicht levert.
	De PDOP-waarde bedraagt meer dan 2,5 zonder obstructies.	Wacht tot de satellietontvangst verbetert. Als u instellingen aanpast, noteer dan de oorspronkelijke instellingen zodat u deze kunt herstellen wanneer PDOP tot onder 2,5 daalt.
	Na een bocht op een wendakker verslechteren de prestaties.	Zorg ervoor dat de toepassingsregelaar, het display en de ontvanger zijn voorzien van de nieuwste software. (Ga naar www.StellarSupport.com en navigeer naar software-updates.)
Het stuursysteem reageert niet, terwijl de status "OK" is.	Waarde spoorvolgfout van machine is hoger dan spoorvolgfout van Actieve werktuigbegeleiding op werktuig.	Bepaal de oorzaak van de grote spoorvolgfout van de machine. (Raadpleeg de gebruikshandleiding van het display voor meer informatie.)
	SCV-drempel is te laag ingesteld.	Voer een kalibratie stuurinrichting uit. (Raadpleeg Kalibraties stuurinrichting – Actieve werktuigbegeleiding voor meer informatie.)

zb48j1t,1693895025120 -18-05SEP23-3/3

Werktuigprestaties – ploegbesturing

Symptoom	Probleem	Oplossing
Het hydraulische systeem reageert niet, terwijl de status "OK" is.	De SCV-drempel is te laag ingesteld.	Voer een handmatige SCV-kalibratie uit. (Zie voor meer informatie "Handmatige SCV-kalibratie – ploegbesturing".)
	De terugkoppelingssensor is niet gekalibreerd.	Voer een kalibratie van de terugkoppelingssensor uit. (Raadpleeg "Ploegconfiguratie – Ploegbesturing" voor meer informatie.)
	De ingestelde gevoeligheid breedteregeling of dode zone zijn onjuist.	Kalibreer de gevoeligheid van de breedteregeling en de dode zone. (Raadpleeg "Breedteregeling kalibreren – Ploegbesturing" voor meer informatie.)

RW00482,0000883 -18-16APR19-1/1

Onderhoud

Machine

Raadpleeg de fabrikant van de stuurmodule van het werktuig voor de onderhoudsprocedures.

CF86321,0000349 -18-23MAY11-1/1

Checklist vóór het seizoen

Als aanvulling op het doorlopen van een controlelijst voordat het seizoen begint kunt u de controlelijst vóór het seizoen gebruiken als een van de volgende zaken zich voordoen:

- Er wordt een andere trekker of werktuig in het systeem opgenomen.
- Er is een hydraulische systeemcomponent gerepareerd, vervangen of afgesteld.
- Er is een component van Ag Management Solutions (AMS) vervangen.

Controlelijst vóór het seizoen

- ☐ Verkrijg de meest recente gebruikershandleiding. (Raadpleeg voor meer informatie de John Deere Technical Information Bookstore.)

OPMERKING: Zorg ervoor dat de uitrusting een permanente stroomvoorziening heeft als de software wordt bijgewerkt. De tijden waarop de software wordt bijgewerkt variëren afhankelijk van de uitrusting, het netwerk, de CAN-bus-snelheid en de bestandsgrootte van het programma. Het duurt bijvoorbeeld gemiddeld 30 minuten om de applicatieregelaar 1100 bij te werken.

- ☐ Werk de software bij. Ga naar StellarSupport.com voor de nieuwste software.
 - ☐ Display
 - ☐ Ontvanger op machine

- ☐ Ontvanger op werktuig(en)
- ☐ Ontvanger van basisstation
- ☐ Regeleenheid
- ☐ Activeer de toepassingen op het display.
- ☐ Controleer bedrading op slijtage en beschadiging in de buurt van knelpunten, hoeken, randen en kabelondersteuningsplaatsen. Repareer indien nodig.
- ☐ Controleer bedrading bij connectors op slijtage aan blootliggende draden. Repareer indien nodig.
- ☐ Controleer afdichtingen en vergrendelingsmechanismen van connectors. Repareer indien nodig.
- ☐ Controleer de connectorpennen op slijtage, vuil en corrosie. Reinig en repareer indien nodig.
 - ☐ ISO-connector
 - ☐ Ontvangers
 - ☐ Display
- ☐ Controleer bevestigingsdelen. Haal waar nodig opnieuw aan.
 - ☐ Display
 - ☐ Ontvangers
 - ☐ Mast
- ☐ Stel de stroomsnelheden van de SCV's af.
- ☐ Stel de contragewichtklep af (indien van toepassing).
- ☐ Kalibreer de SCV-drempels.
- ☐ Kalibreer de terreincompensatiemodules (TCM's) van de machine en het werktuig.
- ☐ Inspecteer de hydraulische cilinder van het werktuig op lekkage.

(Raadpleeg de gebruikshandleiding van het werktuig voor uitgebreide controlelijsten.)

RW00482,0000A8C -18-24NOV20-1/1

Dagelijkse controlelijst

- ☐ Pas de lijngevoeligheid spoorvolging en geaccumuleerde instellingen aan de perceelomstandigheden aan.
- ☐ Controleer bedrading op slijtage en beschadiging in de buurt van knelpunten, hoeken, randen en kabelondersteuningsplaatsen. Repareer indien nodig.
- ☐ Controleer bedrading bij connectors op slijtage aan blootliggende draden. Repareer indien nodig.
- ☐ Controleer bevestigingsdelen. Haal waar nodig opnieuw aan.
 - ☐ Display

- ☐ Ontvangers
- ☐ Mast
- ☐ Inspecteer het stuurmechanisme van het werktuig op slijtage.
- ☐ Inspecteer het verbindingmechanisme van de werktuigterugkoppeling op slijtage.
- ☐ Inspecteer de hydraulische cilinder van het werktuig op lekkage.

(Raadpleeg de gebruikshandleiding van het werktuig voor uitgebreide controlelijsten.)

RW00482,0000307 -18-12JUN14-1/1

Controlelijst na het seizoen

- ☐ Controleer bedrading op slijtage en beschadiging in de buurt van knelpunten, hoeken, randen en kabelondersteuningsplaatsen. Repareer indien nodig.
 - ☐ Controleer bedrading bij connectors op slijtage aan blootliggende draden. Repareer indien nodig.
 - ☐ Controleer afdichtingen en vergrendelingsmechanismen van connectors. Repareer indien nodig.
 - ☐ Controleer connectorpennen op slijtage, vuil en corrosie. Reinig en/of repareer indien nodig.
 - ☐ ISO-connector
 - ☐ Ontvangers
 - ☐ Display
 - ☐ Controleer bevestigingsdelen. Haal waar nodig opnieuw aan.
 - ☐ Display
 - ☐ Ontvangers
 - ☐ Mast
 - ☐ Inspecteer het stuurmechanisme van het werktuig op slijtage.
 - ☐ Inspecteer het verbindingsmechanisme van de werktuigterugkoppeling op slijtage.
 - ☐ Inspecteer de hydraulische cilinder van het werktuig op lekkage.
- (Raadpleeg de gebruikshandleiding van het werktuig voor uitgebreide controlelijsten.)

RW00482,0000308 -18-02JUN14-1/1

Index

	Pagina		Pagina
A		EPROM (Erasable Programmable Read Only Memory) vervangen	30-6
Actieve werktuigbegeleiding		Extern ventiel	30-6
Machine-onderhoud	100-1	F	
Actieve werktuiggeleiding		Foutcorrectie.....	60C-7
EPROM (Erasable Programmable Read Only Memory) vervangen	30-6	Frequentiezwaai	80-7
Storing zoeken		G	
Machine	80-14	Gebruiksaanwijzingen	70-5
Activeren		AutoTrac Vision-overlay	70-5
John Deere Active Implement Guidance™	70-2	GPS-offsets	60B-2
Ploegbesturing	70-2	GPS-ontvanger	40-1
Werktuigautomatisering	70-2	H	
Activeringscode	30-5	Handmatige SCV-kalibratie	60E-2
Afsluitcode	80-3	Ploegbesturing	60E-2
Afstellen		Hardware	30-2
Dubbele contragewichtklep	60A-8	Hydraulisch	
Algemeen		SCV-regeleenheden	60A-6
Algemene referenties		Automodus	60A-6
Handelsmerken	-3	Configureren	60A-6
Automatiseringsopties	60C-10	I	
AutoTrac Vision-overlay	70-5	iGrade	
B		Actieve werktuigbegeleiding gebruiken	60B-1
Bediening van componenten	70-1	met iGrade	60B-1
Breedteregeling	60E-8	Instellen	
C		Automatiseringsopties	60C-10
Checklist		Breedteregeling	60E-8
Vóór het seizoen	100-1	Foutcorrectie	60C-7
CommandCenter™	40-3	GPS-offsets	60B-2
SCV-regeleenheden		Instellingen RowSense	60C-9
Automodus	60A-6	John Deere Active Implement Guidance™	60D-1
Configureren	60A-6	met tractorintegratie	60D-1
Compatibiliteit machine	30-6	Kalibratie terugkoppelingssensor	60C-2
Componentlocaties	70-1	Actieve werktuiggeleiding	60C-2
Controlelijst		Kalibratie Vision-camera	60C-11
Dagelijks	100-1	Kalibraties stuurinrichting	60C-2
Na het seizoen	100-2	Actieve werktuiggeleiding	60C-2
D		Offsets uitrustung	60B-2
Debietopdracht		Ploegconfiguratie	60E-5
John Deere Active Implement Guidance™	80-8	Run page	60B-5
Diagnose	80-6	SCV-kalibratie	
Ploegbesturing	80-10	Ploegbesturing	60E-2
Diagnosestoringcodes	80-5	Seriële aansluitingen	60B-4
Display	40-3	Snelheidsregelaar	60C-8
Dubbele contragewichtklep		Spoorvolgning werktuig	60C-13
Afstellen	60A-8	Stuurgevoeligheid	60C-6
E		Stuurregeling	60C-1
Elektronisch display, correct gebruiken	05-3		

Vervolg op volgende pagina

	Pagina
Instellingen RowSense	60C-9

J

John Deere Active Implement Guidance™ Software en instellingen	30-1
John Deere Active Implement Guidance™ Theorie van de werking	30-1
John Deere Active Implement Guidance™ Compatibiliteit machine	30-6
John Deere Active Implement Guidance™ StarFire-ontvangers	40-1
John Deere Active Implement Guidance™ Werktuigprestaties	80-23

K

Kalibratie	
Breedteregeling dode zone	60E-8
Gevoeligheid breedteregeling	60E-8
Stuurgevoeligheid	60C-6
Terreincompensatiemodule (TCM)	60A-2
Kalibratie automatische stuurinrichting Actieve werktuiggeleiding	60C-2
Kalibratie handmatige stuurinrichting Actieve werktuiggeleiding	60C-2
Kalibratie terugkoppelingssensor	60C-2
Ploegbesturing	60E-5
Kalibratie Vision-camera	60C-11

M

Machine-onderhoud	100-1
Meerdere toepassingen	60B-1

N

Navigatie	30-3, 30-4
Navigatiebron	80-3
Navigatiesensoren John Deere Active Implement Guidance™	80-9

O

Offsets uitrusting	60B-2
Onderhoud	
Machine	100-1
Ontvangers StarFire	40-1
Optimaliseren Terreincompensatiemodule (TCM)	60A-2
Overzicht John Deere Active Implement Guidance™ met trekkerintegratie	60D-1

P

Ploegbesturing	
Setup bediening	60E-7
Werktuigprestaties	80-26
Ploegconfiguratie	60E-5
Positieopdracht John Deere Active Implement Guidance™	80-8

R

Regelaar bijwerken	30-6
Regeleenheid Upgraden	30-6
Regelsysteem Wielhoeksensoren	40-4
Run page	60B-5

S

Satellietinformatie	80-1
SCV afstellen	
GreenStar 3 CommandCenter	60A-7
TouchSet-display	60A-7
Seriële aansluitingen	60B-4
Setupwizard	
Overzicht	60B-1
Snelheidsregelaar	60C-8
John Deere Active Implement Guidance™	80-9
Software	30-2
Software en instellingen	30-1
Spoorvolgning werktuig	60C-13
Stapreactie	
John Deere Active Implement Guidance™	80-7
StarFire hoogte	60A-1
StarFire instellen	60A-1
StarFire voor/achter	60A-1
StarFire-ontvanger	
Gedeeld signaal	40-1
StarFire-ontvangers	40-1
Statuscode	80-3
Storing zoeken	
Configuratie machine	80-14
Toepassingsregelaar	
Hardware/software	80-10
Meetwaarden ingang/uitgang	80-12
Storingzoeken	
Toepassingsregelaar	
Diagnose SCV	80-11
Uren	80-11
Stuurregeling	60C-1

Vervolg op volgende pagina

	Pagina		Pagina
T		U	
Tabblad Diagnose		Uitschakelen, deactiveren, afzetten	
Debietopdracht		Werktuigautomaat.....	70-4
John Deere Active Implement Guidance™	80-8		
Diagnose.....	80-6	V	
Ploegbesturing	80-10		
Frequentiezwaai		Veiligheid	
John Deere Active Implement Guidance™	80-7	Veilig onderhoud, praktijk.....	05-2
Navigatiesensoren		Veiligheid, opstaptredes en handgrepen	
John Deere Active Implement Guidance™	80-9	Opstaptreden en handgrepen juist gebruiken.....	05-2
Positieopdracht		Veiligheid, vloeistoffen onder hoge druk	
John Deere Active Implement Guidance™	80-8	vermijden	
Snelheidsregelaar		Vloeistoffen onder hoge druk vermijden	05-5
John Deere Active Implement Guidance™	80-9	Vereisten	30-2
Stapreactie		Verhelpen van machinestoringen	80-14
John Deere Active Implement Guidance™	80-7		
Terreincompensatiemodule (TCM)		W	
Kalibratie	60A-2		
Machine positioneren en kalibreren	60A-3	Werktuigautomaat	
Optimaliseren.....	60A-2	Uitschakelen, deactiveren, afzetten	70-4
Test breedteregeling	60E-1	Werktuigprestaties	
Theorie van de werking	30-1	John Deere Active Implement Guidance™	80-23
		Ploegbesturing	80-26
		Wielhoeksensoren	40-4

