

# John Deere Active Implement Guidance



JOHN DEERE

## KASUTUSJUHEND

John Deere Active Implement Guidance  
(Seerianr PCXL01C200000–)  
(Seerianr PCXL02C200000–)  
(Seerianr PCXL01D3500000–)

OMPFP27096 VÄLJAANNE L5 (ESTONIAN)

John Deere Ag Management Solutions

PRINTED IN U.S.A.



# Sissejuhatus

## Eessõna

Täname, et ostsite John Deere'i toote.

**LUGEGE KÄESOLEV KASUTUSJUHEND** tähelepanelikult läbi, et õppida seadet õigesti kasutama ja hooldama. Selle tegematajätmise tagajärjeks võib olla enese vigastamine või seadme kahjustamine. See kasutusjuhend ning ohutusmärgid seadmel võivad olla saadaval ka muudes keeltes. Tellimiseks külastage aadressi [www.techpubs.deere.com](http://www.techpubs.deere.com) (põllumajandus ja väiketehnika / JDPS) või [www.johndeeretechno.com](http://www.johndeeretechno.com) (ehitus ja metsandus) või pöörduge ettevõtte John Deere edasimüüja poole.

**SEDA KASUTUSJUHENDIT TULEB** lugeda teie seadme lahutamatuks osaks ning see peab olema seadmega kaasas, kui te selle edasi müüte.

**MÕÕDUD** on selles juhendis antud nii meetermõõdustikus kui ka USA-s kasutusel olevas mõõdustikus. Kasutage ainult sobivaid varuosi ja kinnitusdetalle. Meeter- ja tollmõõdustikus kinnitusdetailid võivad vajada erinevaid meeter- või tollmõõdustikus mutrivõtmeid.

**PAREM JA VASAK** külg lähtuvad masina või tööseadise edasilikumise suunast.

**KIRJUTAGE TOOTE IDENTIFIKATSIOONINUMBRID** (P.I.N.) kasutusjuhendisse. Märkige kõik numbrid täpselt

üles, et seadme varguse korral selle otsimist lihtsustada. Neid numbreid on vaja ka John Deere'i edasimüüjal, kui tellite varuosasid. Hoidke identifikaatsioonitorjumbrite varukooptat masinast ja seadmest eemal.

**GARANTII** on osa John Deere'i klienditoest neile, kes kasutavad ja hooldavad masinat selles juhendis esitatud nõuete järgi. Garantiitingimused on selgitatud garantiitunnistuses või teatistes, mille pidite saama edasimüüjalt.

See garantii kindlustab, et John Deere toetab oma tooteid defektide ilmnemisel garantiiperioodi jooksul. Mõningatel juhtudel pakub John Deere ka täiendusi põllul, tihti kliendi jaoks tasuta ja seda isegi siis, kui toote garantiiperiood on lõppenud. Kui masinat on kasutatud valesti või seda on jõudluse muutmiseks tehase tehnilistes andmetes esitatud väärtusi ületades muudetud, kaotab garantii kehtivuse ja võidakse keelata modifikaatsioonide lisamine.

Kui te ei ole selle seadme esimene omanik, siis on teie enda huvides teatada seerianumber John Deere'i esindajale. See hõlbustab teie teavitamist John Deere'i tooteuundustest ja muudest asjakohastest teemadest.

DX,IFC,PRE -21-24SEP25-1/1

## John Deere on teie teenistuses

Kliendirahulolu on ettevõtte John Deere jaoks tähtis.

Meie edasimüüjad püüavad pakkuda teile varuosi ja teenindust kiiresti ning tõhusalt.

- Hoolduse ja teeninduse varuosad teie seadmete toetamiseks.
- Koolitatud hooldustehnikud ning vajalikud diagnostika- ja remonditööriistad teie seadmete hooldamiseks.
- **Saadaval on ettevõtte John Deere varuosad, remonditeenused ning hooldus- või remonditeave. Lisateabe saamiseks külastage veebilehte [deere.com](http://deere.com) või [deere.ca](http://deere.ca).**



TS201 —UN—15APR13

DX,IFC,JDS -21-30SEP25-1/1

**Kaubamärgid**

| Kaubamärgid      |                                     |
|------------------|-------------------------------------|
| AutoTrac™        | Ettevõtte Deere & Company kaubamärk |
| CommandARM™      | Ettevõtte Deere & Company kaubamärk |
| CommandCenter™   | Ettevõtte Deere & Company kaubamärk |
| GreenStar™       | Ettevõtte Deere & Company kaubamärk |
| iGrade™          | Ettevõtte Deere & Company kaubamärk |
| ILS™             | Ettevõtte Deere & Company kaubamärk |
| RowSense™        | Ettevõtte Deere & Company kaubamärk |
| RTK Extend™      | Ettevõtte Deere & Company kaubamärk |
| Service ADVISOR™ | Ettevõtte Deere & Company kaubamärk |
| StarFire™        | Ettevõtte Deere & Company kaubamärk |
| TLS™             | Ettevõtte Deere & Company kaubamärk |
| TouchSet™        | Ettevõtte Deere & Company kaubamärk |

zb48j1t,1693379220046 -21-30AUG23-1/1

**Ettevõtte John Deere tehniliste juhendite pood**

Käesolev dokument ei pruugi täielikult kajastada toote funktsionaalsust võimalike muudatuste tegemise tõttu

pärast dokumendi trükkimist. Enne kasutamist lugege uusimat kasutusjuhendit. Kasutusjuhendi koopia saate edasimüüjalt või aadressilt [techpubs.deere.com](http://techpubs.deere.com).

CZ76372,000071F -21-04AUG25-1/1



# Sisukord

## Lehekülg

### Ohutus

|                                                                  |      |
|------------------------------------------------------------------|------|
| Tundke hoiatusmäärke .....                                       | 05-1 |
| Tundke hoiatusõnu .....                                          | 05-1 |
| Ohutusjuhiste järgimine .....                                    | 05-1 |
| Hooldage ohutult .....                                           | 05-2 |
| Astmete ja käepidemete õige kasutamine .....                     | 05-2 |
| Käsitsege elektroonilisi komponente ja krosnsteine ohutult ..... | 05-3 |
| Elektroonilise ekraani õige kasutamine .....                     | 05-3 |
| Navigeerimissüsteemide ohutu kasutamine .....                    | 05-4 |
| Turvavöö nõuetekohane kasutamine .....                           | 05-4 |
| Kasutage tööseadise automaatikasüsteeme ohutult .....            | 05-5 |
| Hoiduge kõrgsurvevedelikest .....                                | 05-5 |

### Regulatiiv- ja vastavusteave

|                                   |      |
|-----------------------------------|------|
| Kuupäevakoodi tuvastamine .....   | 20-1 |
| Euraasia Majandusliit – EAC ..... | 20-2 |
| ELi vastavusdeklaratsioon .....   | 20-5 |
| ÜK vastavusdeklaratsioon .....    | 20-6 |

### Süsteemi ülevaade

|                                                                 |      |
|-----------------------------------------------------------------|------|
| Tööpõhimõte .....                                               | 30-1 |
| Nõuded .....                                                    | 30-2 |
| Rakenduse kontrolleri lehtedele navigeerimine .....             | 30-3 |
| StarFire'i lehtedele navigeerimine .....                        | 30-4 |
| Aktiveerimiskoodi sisestamine .....                             | 30-5 |
| Masina ühilduvus .....                                          | 30-6 |
| Kustutatava programmeeritava püsimalu (EPROOM) asendamine ..... | 30-6 |

### Komponentide ülevaade

|                                 |      |
|---------------------------------|------|
| StarFire'i vastuvõtja .....     | 40-1 |
| Ekraan .....                    | 40-3 |
| Ratta pöördenurga andur .....   | 40-4 |
| Rakenduste kontrolleri .....    | 40-5 |
| Vastukaaluklapp .....           | 40-5 |
| Väline klapp .....              | 40-6 |
| Tööseadise kõrguse lüliti ..... | 40-6 |
| AutoTrac Visioni kaamera .....  | 40-7 |

### Koost

|                            |      |
|----------------------------|------|
| Maanduspoole draiver ..... | 50-1 |
|----------------------------|------|

### Seadistamine – masin ja tööseadis

|                             |       |
|-----------------------------|-------|
| Tööseadise ühendamine ..... | 60A-1 |
|-----------------------------|-------|

## Lehekülg

|                                                            |       |
|------------------------------------------------------------|-------|
| Tööseadise StarFire'i vastuvõtja konfigureerimine .....    | 60A-1 |
| Maastiku kompensatsiooni mooduli (TCM) optimeerimine ..... | 60A-2 |
| Maastiku kompensatsioonimooduli (TCM) kalibreerimine ..... | 60A-2 |
| Hüdroväljavõtte (SCV) reguleerimine .....                  | 60A-5 |
| Kahepoolse vastukaaluklapi reguleerimine .....             | 60A-7 |

### Seadistamine – rakenduse kontrolleri UCC2

|                                  |       |
|----------------------------------|-------|
| Seadistusviisardi ülevaade ..... | 60B-1 |
| GPS-i kõrvalekaldest .....       | 60B-2 |
| Jadapordid .....                 | 60B-4 |
| Seadistuse tööaken .....         | 60B-4 |

### Seadistamine – John Deere Active Implement Guidance

|                                                                                         |        |
|-----------------------------------------------------------------------------------------|--------|
| Rooli juhtimine – Active Implement Guidance ..                                          | 60C-1  |
| Roolisüsteemi kalibreerimised – Active Implement Guidance .....                         | 60C-2  |
| Juhtimistundlikkus – John Deere Active Implement Guidance .....                         | 60C-6  |
| Veaparandus – John Deere Active Implement Guidance .....                                | 60C-7  |
| Kiirushoidik – John Deere Active Implement Guidance .....                               | 60C-8  |
| RowSense'i sätted – John Deere Active Implement Guidance .....                          | 60C-9  |
| Automaatikasuvandid – John Deere Active Implement Guidance .....                        | 60C-10 |
| Visioni roolimisabi kaamera kalibreerimine – John Deere Active Implement Guidance ..... | 60C-11 |
| Tööseadise järgimine – Active Implement Guidance .....                                  | 60C-13 |

### Seadistamine – traktoriga integreeritud Active Implement Guidance

|                                                                                                                                |       |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------|
| Traktoriga integreeritud Active Implement Guidance'i ülevaade .....                                                            | 60D-1 |
| John Deere Active Implement Guidance'i seadistamine traktoris integreeritud John Deere Active Implement Guidance'i jaoks ..... | 60D-1 |
| Esmakasutus – tööseadise seadistamine .....                                                                                    | 60D-5 |

Jätkeb järgmisel leheküljel

*Algpärane juhend. Selles kasutusjuhendis sisalduv kogu informatsioon, joonised ja tehnilised andmed põhinevad väljaandmise hetke kõige värskemal informatsioonil. Muudatuste tegemiseks jäetakse endale õigus neist eelnevalt teatamata.*

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

## Lehekülg

**Seadistamine – Plow Steer**

|                                                |       |
|------------------------------------------------|-------|
| Laiuse juhtimise test – Plow Steer.....        | 60E-1 |
| Hüdroväljavõtte käsitsi kalibreerimine         |       |
| – Plow Steer.....                              | 60E-2 |
| Adra konfiguratsioon – Plow Steer .....        | 60E-4 |
| Kasutamise seadistus – Plow Steer .....        | 60E-6 |
| Laiuse juhtimise kalibreerimine – Plow Steer.. | 60E-6 |
| Laiuse juhtimine – Plow Steer .....            | 60E-7 |

**Kasutamine**

|                                          |      |
|------------------------------------------|------|
| Põhitoimingu ülevaade .....              | 70-1 |
| Tööseadise automaatika rakendamine.....  | 70-2 |
| Tööseadise automaatika lahutamine,       |      |
| desaktiveerimine ja blokeerimine .....   | 70-4 |
| Hüdroväljavõtte käskluse juhtimine ..... | 70-4 |
| AutoTrac Visioni ülekate.....            | 70-5 |

**Rikkeotsing**

|                                                 |       |
|-------------------------------------------------|-------|
| Satelliidi teave .....                          | 80-1  |
| Rakenduse kontrolleri UCC2 lähtestamine.....    | 80-2  |
| Olekukood, navigeerimisallikas ja               |       |
| väljumiskood .....                              | 80-3  |
| Diagnostika veakoodid (DTC-d) .....             | 80-5  |
| Diagnostika.....                                | 80-6  |
| Etappi vastus – Active Implement Guidance ..... | 80-7  |
| Sageduse kontrollimine – John Deere             |       |
| Active Implement Guidance .....                 | 80-7  |
| Asendi käsklus – John Deere Active              |       |
| Implement Guidance .....                        | 80-8  |
| Voolu käsklus – John Deere Active               |       |
| Implement Guidance .....                        | 80-8  |
| Navigeerimise andurid – John Deere              |       |
| Active Implement Guidance .....                 | 80-9  |
| Kiirushoidik – Active Implement Guidance .....  | 80-9  |
| Diagnostika – Plow Steer .....                  | 80-10 |
| Riistvara/tarkvara.....                         | 80-10 |
| Tunnid.....                                     | 80-11 |
| Hüdroväljavõtte diagnostika .....               | 80-11 |
| Sisendi/väljundi näidud.....                    | 80-12 |
| Masina konfiguratsioon.....                     | 80-14 |
| Väline klapp .....                              | 80-19 |
| Vastuvõtja .....                                | 80-21 |
| AutoTrac Visioni kaamera.....                   | 80-22 |
| Tööseadise jõudlus – Active Implement           |       |
| Guidance .....                                  | 80-23 |
| Tööseadise jõudlus – Plow Steer .....           | 80-26 |

**Hooldus**

|                                  |       |
|----------------------------------|-------|
| Masin .....                      | 100-1 |
| Hooajaeelne kontroll-loend.....  | 100-1 |
| Igapäevane kontroll-loend .....  | 100-1 |
| Hooajajärgne kontroll-loend..... | 100-2 |

# Ohutus

## Tundke hoiatusmärke

See märk hoiatab ohust. Nähes seda märki oma masinal või käesolevas juhendis, olge tähelepanelik võimaliku vigastusohu suhtes.

Järgige soovitatud ettevaatusabinõusid ja turvalisi töövõtteid.



DX,ALERT -21-29SEP98-1/1

T81388 —UN—28JUN13

## Tundke hoiatussõnu

Hoiatusmärki täiendatakse sõnadega OHT, HOIATUS või ETTEVAATUST. OHT tähistab kõige kõrgema ohuastmega kohti või piirkondi.

Hoiatusmärgid OHT või HOIATUS asuvad spetsiifiliste ohukohtade läheduses. Hoiatusmärgid ETTEVAATUST sisaldavad üldisi ettevaatusabinõusid. ETTEVAATUST osutab ohutusjuhiste ka käesolevas juhendis.



DX,SIGNAL -21-03MAR93-1/1

TS187 —21—30SEP88

## Ohutusjuhiste järgimine

Lugege hoolikalt kõiki käesolevas juhendis sisalduvaid ohutusjuhiseid, samuti kõiki masinal olevaid hoiatussilte. Hoidke hoiatussildid heas seisukorras. Asendage puuduvad ohutusmärgid või kahjustada saanud ohutusmärgid. Veenduge, et praegused hoiatussildid saaks kantud ka masina uutele komponentidele ja varuosadele. Varuhoiatussilte saab John Deere'i esindajalt.

Teistelt tarnijatelt saadud varuosade ja komponentide kohta võib olla täiendavat ohutusteavet, mida ei ole antud kasutusjuhendis välja toodud.

Õppige, kuidas masinat käitada ning juhtimisseadmeid õigesti kasutada. Ärge lubage kellelgi sellega töötada ilma eelneva juhendamisetä.

Hoidke masin töökorras. Lubamatud muudatused masina juures võivad kahjustada selle tööd ja/või ohutust ning mõjutada masina kasutusiga.



Kui te ei mõista selle juhendi mis tahes osa ning vajate abi, võtke ühendust kohaliku John Deere'i edasimüüjaga.

DX,READ -21-01AUG22-1/1

TS201 —UN—15APR13

## Hooldage ohutult

Enne töö alustamist tutvuge vastava hooldusprotseduuriga. Hoidke hoolduse ajal ala puhas ja kuiv.

Ärge kunagi hooldage, määrige ega seadistage masinat selle liikumise ajal. Hoidke käed, jalad ja riided liikuvatest ajamiosadest eemal. Lülitage võimsuse edastamine välja ja liigutage rõhu eemaldamiseks juhtimiseadmeid. Langetage lisaseadmed maapinnale. Seisake mootor ja kinnitage masin. Eemaldage võti (kui kuulub varustusse), ühendage lahti aku maandusklamber ja laske masinal jahtuda.

Toestage kindlalt kõik masinaosad, mis hoolduseks üles tuleb tõsta.

Hoidke kõik osad heas seisukorras ja nõuetekohaselt paigaldatuna. Parandage kahjustused viivitamatult. Asendage kulunud või purunenud osad. Eemaldage määrde-, õli- või prahikogumid.

Iseliikuvatel seadmetel ühendage enne elektrisüsteemide reguleerimist või masina keevitamist aku maanduskaabel (–) lahti.

Pukseeritavatel tööseadistel ühendage enne elektrisüsteemi komponentide hooldamist või masina keevitamist kõik juhtmekimbud traktori küljest lahti.

Puhastamise või töötamise käigus kõrgelt kukkumine võib põhjustada tõsiseid vigastusi. Kasutage kõikjale mugavaks juurdepääsuks redelit või platvormi. Kasutage tugevaid ja turvalisi toetuspunkte ning käepidemeid.



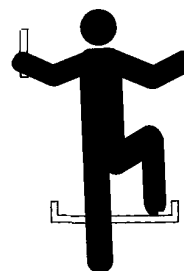
TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -21-25NOV25-1/1

## Astmete ja käepidemete õige kasutamine

Kukkumise vältimiseks olge masinale peale ja maha minemisel näoga masina poole. Säilitage alati 3-punktiline kokkupuude astmete käepidemete ja käsipuudega.

Olge eriti ettevaatlik poristes, lumistes ja niisketes tingimustes. Hoidke astmed puhtad ning vabad määrdest ja õlist. Ärge kunagi hüpake masinast välja. Ärge kunagi liikuvalt masinalt väljuge või sinna sisenege.



T133468 —UN—15APR13

DX,WW,MOUNT -21-12OCT11-1/1

## Käsitsege elektroonilisi komponente ja krosnsteine ohutult

Seadmetele kinnitatavate elektrooniliste komponentide paigaldamise ajal kukkumine võib põhjustada tõsiseid vigastusi. Kasutage kinnituskohale kergesti ligipääsemiseks redelit või platvormi. Kasutage tugevat ja turvalist jalgealust ning käepidemeid. Ärge paigaldage ega eemaldage komponente märgades või jäistes tingimustes.

RTK baasjaama paigaldamiseks või hooldamiseks tornis või mõnes muus kõrges kohas kasutage litsenseeritud ronijat.

Seadmel kasutatava GPS vastuvõtja antenni paigaldamiseks või hooldamiseks kasutage õigeid tõstetehnikaid ning kasutage sobivaid kaitsevahendeid. Antenn on raske ja seda on ebamugav käsitseda. Kui



kinnituskohta ei pääse maapinnalt või hooldusplatvormilt, läheb vaja kahte inimest.

DX,WW,RECEIVER -21-24AUG10-1/1

TS249 —JUN—23AUG88

## Elektroonilise ekraani õige kasutamine

Elektroonilised ekraanid on lisaseadmed, mis on mõeldud juhi abistamiseks tööoperatsioonide sooritamisel põllul, mugavuse suurendamiseks ning meelelahutuse pakkumiseks. Ekraanid on väga mitmekülgse funktsionaalsusega. Peamiselt on nad masina süsteemi erinevate rakenduste jaoks, aga neid saab kasutada ka koos teiste lisaseadmetega, nagu näiteks kaasaskantavate elektrooniliste seadmetega.

Lisaseade on mis tahes seade, mis pole masina põhiootstarbel kasutamiseks ilmtingimata vajalik. Masina ohutu kasutamise ja juhtimise eest vastutab alati juht.

Masinaga töötamisel tuleb vigastuste vältimiseks teha järgmist.

- Paigaldage ekraan vastavalt juhiste. Veenduge, et ekraan oleks korralikult kinnitatud ja ei segaks juhi vaatevälja või ei puutuks kokku masina juhtimiseseadmetega.

- Ärge laske ekraanil oma tähelepanu hajutada. Olge valvas. Jälgige masinat ja ümbrust.
- Masinaga sõitmise ajal ei tohi muuta sätteid ega kasutada üksikasjalikke funktsioone. Enne selliste toimingute tegemist parkige masin ohutus kohas.
- Heli ei tohi olla nii vali, et te ei kuule liikluses toimuvat ja alarmsõidukeid.

Ohutuse huvides võib ekraani teatud funktsioonide kasutamine olla piiratud (v.a paigalseisul ja/või parkasendis). Selle ohutusnõude eiramine võib minna vastuollu kohaldatava õigusaktiga ning põhjustada kahjustusi ja raskeid või surmavaid vigastusi.

Kasutage üksnes saadaolevaid ekraanifunktsioone, kui tagatud on ohutus ja järgitakse olemasolevaid juhiseid. Mis tahes lisaseadme kasutamisel järgige alati ohutu sõitmise reegleid, kohalikke seadusi ning liikluseeskirju.

DX,ELEC,DISPLAY -21-13JAN15-1/1

## Navigeerimissüsteemide ohutu kasutamine

Ärge kasutage navigeerimissüsteeme sõiduteedel. Enne sõiduteele sõitmist tuleb navigeerimissüsteemid alati välja lülitada (keelata). Ärge üritage lülitada navigeerimissüsteemi sisse (rakendada) sõiduteel transportimise ajal.

Navigeerimissüsteem on mõeldud juhi abistamiseks tõhusamal juhtimisel põllul. Masina teekonna eest vastutab alati juht. Navigeerimissüsteemid ei tuvasta ega väldi automaatselt kokkupõrkeid takistuste või muude masinatega.

Navigeerimissüsteemid on rakendused, mis automatiseerivad masina roolimist. Siia kuuluvad (kuid ei pruugi nendega piirduda): AutoTrac™, iTEC™, AutoTrac™-i pööramisautomaatika, AutoTrac™-i tööseadise navigatsioon (passiivne), AutoTrac™ Universal, AutoTrac™-i kontrollid, AutoTrac™ RowSense™ ja Machine Sync.

Juhi ja kõrvalseisjate vigastuste vältimiseks pidage meeles järgmist.

*AutoTrac on Deere & Company kaubamärk  
iTEC on ettevõtte Deere & Company kaubamärk  
RowSense on ettevõtte Deere & Company kaubamärk*

- Kunagi ei tohi minna liikuvale masinale ega sellelt maha tulla.
- Veenduge, et masin, tööseadis ja navigeerimissüsteem on õigesti seadistatud.
  - Kontrollige, kas iTEC™-i, AutoTrac™-i pööramisautomaatika või AutoTrac™-i tööseadise navigatsioon (passiivne) kasutamisel on piirid täpselt määratletud.
  - Kui kasutate masina sünkroonimist, veenduge, et järeleõitja lõpp-punkt on kalibreeritud nii, et masinate vahele jääb piisav vahemaa.
- Olge valvas ning jälgige ümbrust.
- Kui on vaja vältida ohte põllul, kõrvalisi isikuid, seadmeid või muid takistusi, võtke juhtimine üle.
- Lõpetage masina kasutamine, kui halb nähtavus raskendab masina kasutamist või teel asuvate inimeste ja takistuste märkamist.
- Arvestage masina kiiruse valikul põllutingimusi, nähtavust ja masina konfiguratsiooni.

AL70325,000048F -21-15APR21-1/1

## Turvavöö nõuetekohane kasutamine

Vältige masina ümberminekust tingitud raskeid või eluohtlikke muljumisvigastusi.

See masin on varustatud kaitsetarindiga (ROPS). Kaitsetarindiga töötamisel kasutage turvavööd.

- Hoidke kinnituskeelest kinni ning tõmmake turvavöö üle kere.
- Sisestage kinnituskeel pandlasse. Kuulake, et käiks klõpsatus.
- Tõmmake turvavööd kinnituskeelest, et veenduda, kas turvavöö on kindlat kinni.
- Asetage turvavöö üle puusade.

Vahetage kogu turvavöö välja, kui kinnitusdetailidel, pandlal, rihmal või pingutil on märke kahjustustest.

Kontrollige turvavööd ja selle kinnitusdetalle vähemalt kord aastas. Veenduge, et kinnitused ei oleks lõdvenenud



ja vöö ei esineks kahjustusi, näiteks sisselõikeid, liigseid või tavatuid kulumisjälgi, luitumist või hõõrdejälgi. Asendage ainult nende varuosadega, mis vastavad teie masina tehnilistele andmetele.

TS1729—UN—24MAY13

DX,ROPS1 -21-22AUG13-1/1

## Kasutage tööseadise automaatikasüsteeme ohutult

Ärge kasutage tööseadise automaatikasüsteeme sõiduteedel. Lülitage alati välja (keelake) tööseadise automaatikasüsteemide enne transporti sõiduteedel. Ärge üritage tööseadise automaatikasüsteemi sisse lülitada (aktiveerida) selle transpordi ajal sõiduteedel.

Tööseadise automaatikasüsteemid on mõeldud operaatorile abiks masinate efektiivsemal juhtimisel põllul. Masina teekonna eest vastutab alati juht.

Tööseadise automaatikasüsteemid hõlmavad mis tahes rakendusi, mis automatiseerivad tööseadise liikumist. Nende hulka kuuluvad muu hulgas iGrade ja Active Implement Guidance.

Juhi ja kõrvalseisjate vigastuste vältimiseks pidage meeles järgmist.

- Veenduge, et masin, tööseadis ja automaatikasüsteemid on õigesti seadistatud.
- Olge valvas ning jälgige ümbrust.
- Kui on vaja vältida ohte põllul, kõrvalisi isikuid, seadmeid või muid takistusi, võtke juhtimine üle.
- Lõpetage masina kasutamine, kui halb nähtavus raskendab masina kasutamist või teel asuvate inimeste ja takistuste märkamist.



PC13793—JUN—25MAY11

CF86321,0000366 -21-05AUG25-1/1

## Hoiduge kõrgsurvevedelikest

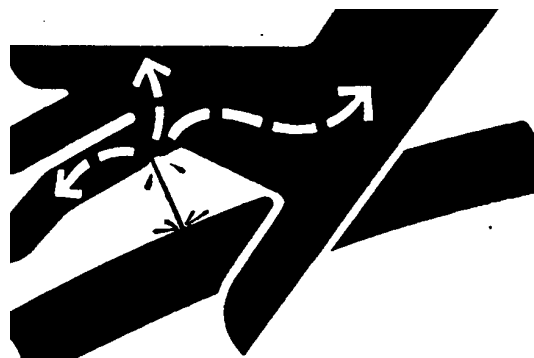
Kontrollige hüdrovoolikuid perioodiliselt – vähemalt kord aastas – lekete, väändumise, lõigete, pragude, kulumise, hõõrdumiste, kulumise, paljastunud traatpalmiku või teiste kulumismärkide või kahjustuste suhtes.

Asendage kulunud või kahjustatud voolikuosad kohe ettevõtte John Deere heakskiidetud varuosadega.

Surve all väljapihustuv vedelik võib tungida läbi naha ja põhjustada raskeid vigastusi.

Ohu vältimiseks vabastage süsteem enne hüdro- või muude torude lahtiühendamist rõhu alt. Enne rõhu taastamist tihendage kõik liitekohad.

Lekkekohta on soovitatav otsida papitüki abil. Kaitske käsi ja keha kõrgsurvevedelike eest.



Juhuslikul naha alla sattumisel pöörduge kirurgilise ravi saamiseks kohe arsti poole.

X9811—JUN—23AUG88

DX,FLUID -21-05NOV25-1/1

# Regulatiiv- ja vastavusteave

## Kuupäevakoodi tuvastamine

Tootmiskuupäeva tuvastamiseks kasutage toote sildil toodud kuupäevakoodi (A). "YY" tuvastab tootmisaasta kaks viimast numbrit (B); "WW" tuvastab tootmisaasta nädala numbri (C).

**MÄRKUS:** Tootmise nädalanumber jääb vahemikku 01–53.

| Kuupäevakood |                                    |                                               |
|--------------|------------------------------------|-----------------------------------------------|
| YY           | Tootmisaasta viimased kaks numbrit | Näide.<br>16 = 2016<br>17 = 2017<br>18 = 2018 |
| WW           | Tootmisaasta nädalanumber          | Näide.<br>01, 02, 03–53                       |

A—Kuupäevakood  
(tootmiskuupäev)  
B—Tootmisaasta viimased  
kaks numbrit

C—Tootmisaasta nädalanumber



Tootesildi näidis

PC17574 —UN—16AUG13

DATE CODE YY WW  
B C

Kuupäevakoodi näidis

RW00482,00007B7 -21-08FEB22-1/1

PC28647 —UN—07FEB22

**Euraasia Majandusliit – 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 inglise keeles*

Jätkub järgmisel leheküljel

hy01057,1763963967754 -21-24NOV25-1/3

PC894510 —UN—19NOV/25

## Өнім

Еуразиялық Экономикалық Одақ

ЕАЭО техникалық регламенттерінің талаптарымен сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

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

Өнім: Әмбебап CAN қолданбасының контроллері

Үлгі: John Deere қолданбасының контроллері

Америка Құрама Штаттарында жасалған

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

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

Техникалық қолдау жөнінде дилеріңізге хабарласыңыз.



EAC kasahhi keeles

Jätkub järgmisel leheküljel

hy01057,1763963967754 -21-24NOV25-2/3

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 vene keeles

hy01057,1763963967754 -21-24NOV25-3/3

PC894512—UN—24NOV25

**ELi vastavusdeklaratsioon**

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

Allakirjutanu kinnitab järgmist.

**Toode:** universaalne CAN-i kontrollid 2, rakenduse kontrollid, rakenduse kontrollid 1100, rakenduse kontrollid 1120

**Mudel(id):** XL01, XL02

vastab/vastavad järgmiste direktiivide kõikidele asjakohastele sätetele ning olulistele nõuetele:

| DIREKTIIV                               | Number     | SERTIFITSEERIMISE MEETOD |
|-----------------------------------------|------------|--------------------------|
| Elektromagnetilise ühilduvuse direktiiv | 2014/30/EL | Direktiivi II lisa       |

Toode vastab järgmistele standarditele ja teistele normatiivdokumentidele:

EN 55032: 2012/AC: 2013

EN 55024: 2010

EN ISO 14982: 2009

Tehnilise toimiku täitmiseks volitatud Euroopa Ühenduses asuva isiku nimi ja aadress:

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

Selle vastavusdeklaratsiooni eest vastutab tootja ainuisikuliselt.

**Deklareerimise koht:** Urbandale, IA, USA

**Nimi:** Scott Torgerson

**Deklareerimise kuupäev:** 12. aprill 2021

**Ametinimetus:** Elektroonilise riistvara tarnejuht

**Tootmisüksus:** Deere & Company, Moline, IL 61265

DXCE01 —UN—28APR09



CT47125,000115D -21-22OCT21-1/1

**ÜK vastavusdeklaratsioon**

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

Allakirjutanu kinnitab järgmist.

**Toode:** universaalne CAN-i kontrollerrakenduse kontrollerrakenduse kontrollerrakenduse 1100, rakenduse kontrollerrakenduse 1120

**Mudel(id):** XL01, XL02

vastab/vastavad järgmiste direktiivide kõikidele asjakohastele sätetele ning olulistele nõuetele:

| DIREKTIIV                            | Number         | SERTIFITSEERIMISE MEETOD |
|--------------------------------------|----------------|--------------------------|
| Elektromagnetiline ühilduvuse määrus | S.I. 2016/1091 | Ajakava 2, moodul A      |

Toode vastab järgmistele standarditele ja teistele normatiivdokumentidele:

EN 55032:2012/AC:2013

EN ISO 14982:2009

EN 55024:2010

Tehnilise toimiku täitmiseks volitatud Euroopa Ühenduses asuva isiku nimi ja aadress:

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

Selle vastavusdeklaratsiooni eest vastutab tootja ainuisikuliselt.

**Deklareerimise koht:** Urbandale, IA, USA

**Deklareerimise kuupäev:** 12. aprill 2021

**Tootmisüksus:** Deere & Company, Moline, IL 61265

**Nimi:** Scott Torgerson

**Ametinimetus:** Elektroonilise riistvara tarnejuht

Põllumajanduse ja väiketehnika toodete importija: John Deere Ltd – Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Ühendkuningriik

APY46000 —UN—25AUG21

Metsandustoodete importija: John Deere Forestry Ltd – Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Ühendkuningriik

Konstruktsiooni importija: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Notts. NG24 2UA, Ühendkuningriik

**UK**  
**CA**

CT47125,0001174 -21-11NOV21-1/1

# Süsteemi ülevaade

## Tööpõhimõte

Active Implement Guidance võimaldab suunata tööseadise sõltumatult masinaga samasse juhratta.

Traktoriga integreeritud Active Implement Guidance on riistvaralahendus, mida müüakse mõnes piirkonnas, kus kasutatakse süsteemi Active Implement Guidance.

(Lisateavet vt jaotisest Seadistamine – traktoriga integreeritud Active Implement Guidance.)

Plow Steer juhhib reguleeritava töölaieuga atrasid, et luua ühtlased vaod.

Tööseadise asendi arvutamiseks kasutatakse järgmiseid andmeid.

- Masina globaalne positsioneerimissüsteem (GPS)
- Tööseadise GPS
- AutoTrac
- Ekraan
- Potentsiomeeter või Halli efekti andur
- Kui kohaldatav, AutoTrac Visioni kaamera

(Lisateavet vt jaotisest Nõuded.)

Rakenduse kontrolleri UCC2 käsib tööseadise hüdraulilise roolimehhanismil töötada, kuni tööseadis jõuab soovitud asendisse.

## Hüdraulilise juhtimise valikud

- **Hüdroväljavõttega (SCV) juhtimist** kasutatakse, kui masinal on elektrooniliselt juhitud SCV-d. Rakenduse kontrolleri UCC2 saadab signaali pingele masina hüdraulilisele juhtploki, et juhtida hüdroväljavõtte hüdroli voolu tööseadise juhtimismehhanismi, kuni soovitud tööseadise asend on saavutatud. Hüdroväljavõtte piirväärtused on vaja kalibreerida ekraani kaudu, kui süsteem seadistatakse ja iga kord, kui hüdraulikasüsteemi muudetakse. Hüdroväljavõtete tavapäraste erinevuste tõttu on igal masinal omad unikaalsed hüdroväljavõtte signaali pingele läviväärtused. Hüdraulikasüsteemid, mis ei reguleeri hüdroli tagasivoolu, vajavad vastukaaluklappi, et säilitada ühtlase jõudluse tagamiseks süsteemi tagasivoolu rõhk.
- Kui elektrooniliselt juhitud hüdroväljavõtteid ei kasutata, kasutatakse **välise klapi juhtimist**. Rakenduse kontrolleri UCC2 saadab signaali pingele välisele klapi, mis juhhib hüdroli kogust tööseadise juhtimismehhanismis, kuni soovitud tööseadise asend on saavutatud. Tarne ja tagasivoolu hüdroli suunatakse läbi välise klapi, mis ei vaja vastukaaluklappi.

zb48j1t,1693381252749 -21-30AUG23-1/1

## Nõuded

Ühilduvus ja süsteemi funktsionaalsus erinevad olenevalt asukohast ja seadme konfiguratsioonist. Komponentide saadavuse, süsteemi funktsionaalsuse ja ühilduvuse kohta lisateabe saamiseks pöörduge John Deere'i edasimüüja või muu teenusepakkuja poole. Lisateavet vaadake Value Selling Navigatori ühilduvusjuhendist.

### Riistvara:

- Rakenduse kontrolleri UCC2
- AutoTrac
- GreenStar 3 või 4. põlvkonna ekraan
- Tööseadisele paigaldatud ratta pöördenurga andur
- Tööseadise hüdrosilinder või roolimisvahend

**MÄRKUS:** Plow Steer vajab vaid masinale paigaldatud StarFire'i vastuvõtjat. Kui kasutate tööseadise AutoTrac Visioni kaamerat koos süsteemiga John Deere Active Implement Guidance, on tööseadise StarFire'i vastuvõtja valikuline.

- Masinale paigaldatud StarFire'i vastuvõtja koos RTK-ga
- Tööseadisele paigaldatud StarFire'i vastuvõtja
- Erinevad toiteallika, juhtploki integreerimise, anduri side ja roolisüsteemi juhtimisega seotud juhtmekimbud

### Tarkvara

**MÄRKUS:** 4. põlvkonna ekraane, millel on 1. versiooni protsessor, saab uuendada ainult Service ADVISOR-i abil. Lisateabe saamiseks võtke ühendust ettevõtte John Deere edasimüüja või muu teenusepakkujaga.

**MÄRKUS:** Veenduge, et seadmel oleks tarkvara uuendamise ajal katkematu toite allikas. Tarkvara uuendamise ajal erinevad olenevalt seadmes, võrgust või CAN-siin kiirusest ja programmifaili suurusest. Näiteks rakenduse kontrolleri UCC2 uuendamisele kulub keskmiselt 30 minutit. Veenduge, et seadmel oleks tarkvara uuendamise ajal katkematu toite allikas.

- Järgnevasse on installitud uusim tarkvara.
  - Ekraan
  - StarFire'i vastuvõtja

- Rakenduse kontrolleri UCC2
- Kui kohaldatav, AutoTrac Visioni kaamera (Avage StellarSupport.com ja valige suvand Tarkvarauuendused.)
- AutoTraci aktiveerimine ekraanil (pole süsteemi käsitsi juhtimiseks vajalik)
- Tractor Implement Automationi aktiveerimine (vajalik ainult süsteemi John Deere Active Implement Guidance kiirushoidiku kasutamiseks või ISO kontroll-klapi liidese aktiveerimiseks osadel traktori mudelitel) (Lisateavet vaadake traktori kasutusjuhendist.)

**MÄRKUS:** Active Implement Guidance'i aktiveerimine kuvatakse rakenduse kontrolleri lehel Aktiveerimised.

- John Deere Active Implement Guidance'i aktiveerimine rakenduse kontrolleri UCC2
- AutoTraci ja rakenduse kontrolleri seadistamine on lõpetatud (lõpetamata AutoTraci seadistamine takistab roolimisabi kasutamist)

### Jõudluse tehnilised andmed / nõuded

Need tehnilised andmed võimaldavad Visioni kaameral kõige paremini määrata põllukultuuri ridade asukohta ning värvierinevusi põllukultuuri ja maapinna vahel.

**MÄRKUS:** (Traktoriga integreeritud) John Deere Active Implement Guidance on heaks kiidetud kasutamiseks varajastes põllukultuuri etappides (ainult mais) alates põllukultuuri kõrgusest 15 cm (5,9 tolli) kuni 90% kõrguseni.

- Süsteem suudab toimida kuni 2-kraadise maapinna kalde korral.
- Põllukultuuri read peavad olema täpselt määratletud ja ühtlase vahedega.
- Suured vahed ridade või liigne umbrohi võivad põhjustada kaamera kalibreerimistõrkeid või süsteemi halvenenud jõudlust.
- Pange tähele, et süsteemi võivad mõjutada tolm või vihmapiisad kaamera objektiivil ja otsene päikesevalgus või liigne hämarus.
- Tugev tuul võib põllukultuuri tugeva liikumise tõttu samuti kaamera jõudlust mõjutada.

zb48j1t,1693381896998 -21-18AUG25-1/1

## Rakenduse kontrolleri lehtedele navigeerimine

PC582158 —UN—01AUG23

**MÄRKUS:** Enne ISOBUS-i tööseadiste või andurite ühendamist või lahtiühendamist keerake võti asendisse VÄLJAS ja laske ekraanil täielikult välja lülituda.

Pärast rakenduse kontrolleri lehtedele navigeerimist on GreenStar 3 ja 4. põlvkonna ekraanidel on sama paigutus.

**Rakenduse kontrolleri lehtedele navigeerimiseks GreenStar 3 ekraani kasutades tehke järgmist.**

1. Valige menüünupp.



Menüünupp

zb48j1t,1693381939510 -21-30AUG23-1/7

2. Valige nupp Rakenduse kontrolleri.

PC589279 —UN—09AUG23

**Rakenduse kontrolleri lehtedele navigeerimiseks 4. põlvkonna ekraani kasutades tehke järgmist.**



Nupp Rakenduse kontrolleri

zb48j1t,1693381939510 -21-30AUG23-2/7

1. Valige menüünupp.

PC28688 —UN—25AUG22

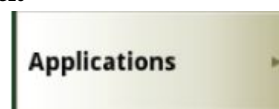


Menüünupp

zb48j1t,1693381939510 -21-30AUG23-3/7

2. Valige vahekaart Rakendused.

PC589276 —UN—09AUG23



Rakenduste vahekaart

zb48j1t,1693381939510 -21-30AUG23-4/7

3. Valige rakendus ISOBUS VT.

PC28796 —UN—29AUG22



Rakendus ISOBUS VT

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1693381939510 -21-30AUG23-5/7

4. Valige ISOBUS VT menüünupp.

PC28799 —UN—29AUG22



ISOBUS VT menüünupp

zb48j1t,1693381939510 -21-30AUG23-6/7

5. Valige nupp Rakenduse kontrollerr.

PC589279 —UN—09AUG23



Nupp Rakenduse kontrollerr

zb48j1t,1693381939510 -21-30AUG23-7/7

**StarFire'i lehtedele navigeerimine**

PC582158 —UN—01AUG23

Pärast StarFire'i lehtedele navigeerimist on GreenStar 3 ja 4. põlvkonna ekraanidel on sama paigutus.

**StarFire'i lehtedele navigeerimiseks GreenStar 3 ekraani kasutades tehke järgmist.**

1. Valige menüünupp.



Menüünupp

zb48j1t,1693381951278 -21-30AUG23-1/6

2. Valige StarFire'i nupp.

- Masina StarFire'i nupp
- Tööseadise StarFire'i nupp

**StarFire'i lehtedele navigeerimiseks 4. põlvkonna ekraani kasutades tehke järgmist.**

PC589282 —UN—09AUG23



Masina StarFire'i nupp

PC589283 —UN—09AUG23



Tööseadise StarFire'i nupp

zb48j1t,1693381951278 -21-30AUG23-2/6

1. Valige menüünupp.

PC28688 —UN—25AUG22

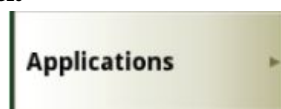


Menüünupp

zb48j1t,1693381951278 -21-30AUG23-3/6

2. Valige vahekaart Rakendused.

PC589276 —UN—09AUG23



Rakenduste vahekaart

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1693381951278 -21-30AUG23-4/6

3. Valige StarFire'i rakendus.

PC28798 —UN—29AUG22



StarFire'i rakendus

zb48j1t,1693381951278 -21-30AUG23-5/6

4. Valige StarFire'i seadmete loendist vastuvõtja.

- Masina StarFire (A)
- Tööseadise StarFire (B)

A—Masina StarFire

B—Tööseadise StarFire

PC589245 —UN—09AUG23



StarFire'i seadmete nimistu

zb48j1t,1693381951278 -21-30AUG23-6/6

**Aktiveerimiskoodi sisestamine**

PC26352 —UN—05OCT18

Rakenduse kontrolleri UCC2 vajab rakenduste kasutamiseks 26-kohalist aktiveerimiskoodi. Võtke ühendust John Deere'i edasimüüjaga ja öelge neile rakenduse kontrolleri UCC2 seerianumber.

Tarkvarauuendusega 22-1 saab rakenduse kontrolleri UCC2 aktiveerida mitu rakendust. Korrake seda toimingut iga rakenduse puhul, kasutades 26-kohalist aktiveerimiskoodi.

Saadaolevad rakendused.

- Saagituvaistus, puuvill
- Mobile Weather
- Saagikuse dokumentatsioon, erivili
- John Deere Active Implement Guidance
- iGrade

1. Liikuge rakenduse kontrolleri lehele.

2. Valige kontrolleri seadistamise klahv.



Kontrolleri seadistamise klahv

zb48j1t,1693385253184 -21-30AUG23-1/4

3. Valige vahekaart Aktiveerimised.

PC25903 —UN—05JUL18



Vahekaart Aktiveerimised

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1693385253184 -21-30AUG23-2/4

4. Valige nupp Lisa aktiveerimine.

PC25904 —UN—05JUL18



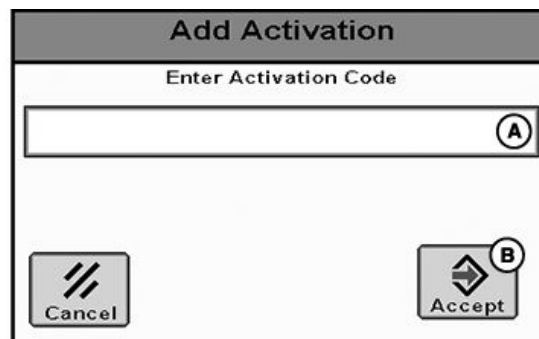
Nupp Lisa aktiveerimine

zb48j1t,1693385253184 -21-30AUG23-3/4

5. Sisestage sisestuslahtrisse (A) aktiveerimiskood.  
6. Valige kinnitusnupp (B).  
7. Järgmise rakenduse aktiveerimiseks korrake samme 4–6.  
8. Lülitage masin VÄLJA, oodake, kuni ekraan välja lülitub, ja seejärel taaskäivitage masin.

A—Sisestuslahter

B—Kinnitusnupp



Aken Lisa aktiveerimine

zb48j1t,1693385253184 -21-30AUG23-4/4

## Masina ühilduvus

Süsteemide John Deere Active Implement Guidance ja Plow Steer roolimisabi osa ühildub masinatega, millele on paigaldatud AutoTrac, AutoTrac Universal või AutoTraci juhtplokk.

Välise klapi komplekt lisab hüdraulilise juhtseadise masinatele, mis tarnitakse ilma tehases paigaldatud hüdrauliliste juhtseadistega.

(Lisateavet vt jaotisest Väline klapp.)

zb48j1t,1693385301503 -21-30AUG23-1/1

## Kustutatava programmeeritava püsimälu (EPROM) asendamine

EPROM sisaldub traktori hüdraulika juhtplokis. 8000 ja 9000 seeria traktorite osadel varastel mudelitel tuleb EPROM asendada. Selleks võib olla vajalik

ainult EPROM-i või kogu traktori hüdraulika juhtplokki asendamine.

Lisateavet EPROM-i nõuete ja ühilduvuse kohta saate John Deere'i edasimüüjalt või muult teenusepakkujalt.

RW00482,00003A8 -21-05AUG25-1/1

# Komponentide ülevaade

## StarFire'i vastuvõtja

PC589281 —UN—09AUG23



StarFire 6000 vastuvõtja

Kui tööseadisel puudub AutoTrac Visioni kaamera, peavad süsteemi John Deere Active Implement Guidance jaoks olema masinal ja tööseadisel StarFire 3000 või StarFire 6000 vastuvõtjad. Kui kasutate kaamerat, on tööseadise StarFire'i vastuvõtja valikuline.

Plow Steer vajab vaid masinale paigaldatud StarFire'i vastuvõtjat.

Võimaluse korral kasutage parima jõudluse jaoks sama mudeli vastuvõtjaid. Eri mudelite korral kasutage tööseadisel StarFire 6000 vastuvõtjat.

- Mõlemal vastuvõtjal peab olema RTK signaalitase, v.a signaali jagamise kasutamisel.
- Paigaldage tööseadise vastuvõtja maapinnast vähem kui 4,0 m kaugusele.
- Tööseadise vastuvõtja tuleb ühendada ISO-konnektori kaudu masina tööseadise CAN-siiniga.

### StarFire'i vastuvõtja – jagatud signaal

*MÄRKUS: Jagatud signaali kasutamiseks peavad masina ja tööseadise vastuvõtjad olema sama mudeli omad. StarFire'i iTC vastuvõtjad ei ole võimalised signaali jagama.*

Jagatud signaal kasutab tööseadise vastuvõtjaga signaali jagamiseks masina korrigeerimissignaali. Jagatud signaali toimimiseks tuleb masinale paigaldada kõrgeima korrigeerimissignaali vastuvõtja.

Jagatud signaal loob automaatselt ühenduse ja töötab, kui järgmised nõuded on täidetud.

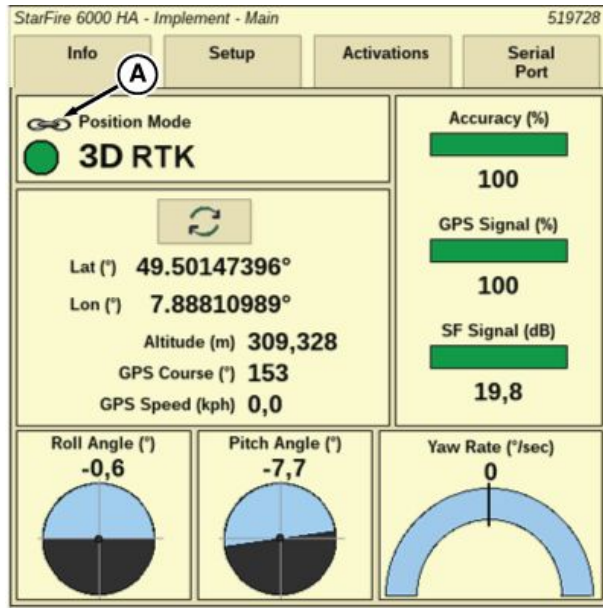
- Masin liigub.

*MÄRKUS: John Deere 4240 universaalmonitor ja 4100 CommandCenter ei toeta jagatud signaali.*

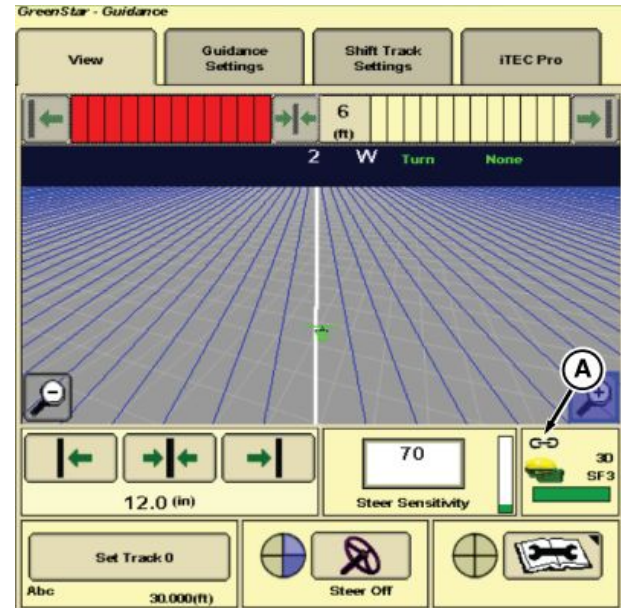
- Kasutatakse GreenStar 3 ekraani, John Deere 4640 universaalmonitori või 4600 CommandCenterit.
- Masinale ja tööseadisele on paigaldatud StarFire 3000 või StarFire 6000 vastuvõtjad.
- Masina vastuvõtjal on aktiveeritud SF2, SF3 või RTK.
- Tööseadise vastuvõtjal on aktiveeritud SF1, SF2, SF3 või RTK.
- Valitud on tööseadise roolimise või tööseadise nihkumise funktsioon.
- Tööseadise vastuvõtja pikisuunaliseks väärtuseks on määratud null.
- Ekraanile, vastuvõtjatele ja rakenduse kontrolleriile on paigaldatud uusimad tarkvara uuendused.
- iGrade pole profiilis aktiveeritud.

Jätkeb järgmisel leheküljel

zb48j1t,1693385410178 -21-30AUG23-1/2



Seotud vastuvõtjad



Leht Seotud roolimisabi

Kui vastuvõtja jagab signaali, kuvatakse mitmes asukohas seotuse sümbol (A).

A—Seotuse sümbol



Seotud vastuvõtjad



Seotud vastuvõtjad

zb48j1t,1693385410178 -21-30AUG23-2/2

## Ekraan

Ekraan on kasutajaliides, mida saab kasutada järgmiste toimingute tegemiseks.

- Süsteemi komponentide seadistamiseks ja kalibreerimiseks.
- Süsteemi jõudluse jälgimiseks.
- Süsteemi häälestamise läbiviimiseks.
- Tarkvara programmeerimiseks.
- Diagnostikatestide tulemuste vaatamiseks.



GreenStar 3 2630 ekraan



John Deere 4640 universaalmonitor

zb48j1t,1693385437447 -21-30AUG23-1/1

PC589266 —UN—09AUG23

PC589267 —UN—09AUG23

## Ratta pöördnurga andur

Tööseadise roolimissüsteemides kasutatakse tööseadise tagasiside jaoks ratta pöördnurga andurit. Potentsiomeetrit (A) või Halli efekti andurit (B) kasutatakse ratta pöördnurga andurina.

Kui roolimise juhtimise silindrit pikendatakse või tõmmatakse sisse, potentsiomeetri signaal muutub, et näidata tööseadise roolimismehhanismi asendit. See signaal on roolimissüsteemi ja juhtimistundlikkuse tagasiside ning seda kasutatakse roolimismehhanismi juhtimiseks.

**MÄRKUS:** Osadel tööseadise juhtimisseadistel sisaldub ratta pöördnurga andur seadmestikus.

Ratta pöördnurga andur peab olema 0–5 V analoogandur.

Paigaldage ja kalibreerige ratta pöördnurga andur nii, et selle liikumisulatus oleks joondatud ning sümmeetriline. Anduri korralikult mitte paigaldamise tulemuseks on halb jõudlus. Veenduge, et hüdrauliline ja mehaaniline roolihoovastik oleks tootja tehniliste andmete järgi õigesti reguleeritud.

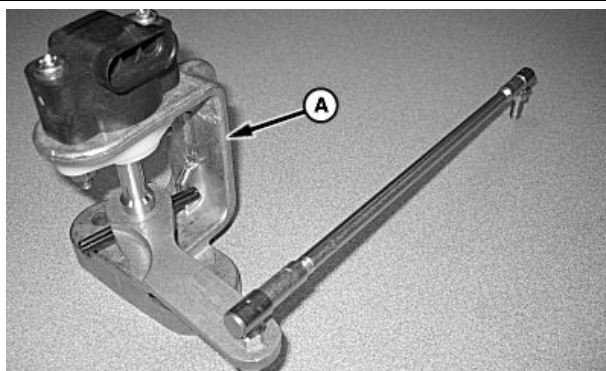
(Lisateavet konkreetse roolisüsteemi kohta vt roolisüsteemi kasutusjuhendist.)

### Paigaldamise nõuded

Parima jõudluse tagamiseks paigaldage suurima pingevahemiku jaoks mõeldud ratta pöördnurga andur. Keskosa peab olema lineaarne ning vasakult ja paremalt võrdsel kaugusel.

A—Potentsiomeeter

B—Halli efekti andur



Ratta pöördnurga andur



Ratta pöördnurga anduri osa



Halli efekti andur

zb48j1t,1693385463215 -21-30AUG23-1/1

PC12344 —UN—19OCT09

PC12188 —UN—14OCT09

PC13565 —UN—03MAY11

## Rakenduste kontrollerr

Rakenduste kontrollerr UCC2 hangib juhtraja teabe ekraniilt ja masina vastuvõtjalt. Juhtraja teavet võrreldakse tööseadise vastuvõtja asukohaga, et arvutada tööseadise külg-suunaline viga. Rakenduste kontrollerr UCC2 saadab vajalikud käsklused kas välisele klapiile või masina hüdraulika juhtplokiile, et muuta tööseadise juhtimismehhanismi juhtraja jälgimiseks. Kui tööseadis kasutab tööseadise roolimise juhtrežiimi, kasutatakse juhtraja jälgimiseks ka ratta pöördenurga andurit.



Rakenduste kontrollerr UCC2 koos juhtmekimbuga

RW00482,0000337 -21-12JAN15-1/1

PC20218 —UN—07NOV14

## Vastukaaluklapp

Vastukaaluklapp tagastab hüdrovedeliku, kui klapi hüdraulika toitepoolel on rõhk olemas. Vastukaaluklapp töötab koos hüdraulikasüsteemi voolu seadistusega. Kui süsteemi hüdraulilist voolu muudetakse, vajab vastukaaluklapp reguleerimist.

Vastukaaluklapp on vajalik, kui masina hüdraulikasüsteem ei reguleeri tagasivoolu. Välise klapi kasutamisel ei ole vastukaaluklapp vajalik.

Optimaalse ja järjekindla jõudluse jaoks paigaldage ja reguleerige vastukaaluklappi nõuetekohaselt.

Järgmised masina mudelid kasutavad CAN-i põhiseid hüdroväljavõtteid (SCV-d), mis vajavad vastukaaluklappi, ja neid tuleb optimaalseks jõudluseks reguleerida.

- 8030 seeria ratastraktorid (seerianumber 40001–).
- 8030 seeria roomiktraktorid (seerianumber 905001–).
- 9030 seeria ratastraktorid (seerianumber 013000–).
- 9030 seeria roomiktraktorid (seerianumber 911000–).
- Kõik 7R, 8R, 8RT, 9R ja 9RT seeria traktorid.



Vastukaaluklapp

RW00482,0000338 -21-11SEP14-1/1

PC19769 —UN—02JUL14

## Väline klapp

Väline klapp annab rakenduse kontrolleriile UCC2 võimaluse masina hüdraulikat juhtida. John Deere'i välise klapi disain ja funktsionaalsus on avatud ja suletud tsentriga hüdraulikasüsteemidel erinev. Kasutage välist klappi järgnevatel juhtudel.

- Kui rakenduse kontrolleri UCC2 ei saa masina hüdraulikat juhtida. Tavaliselt esineb see olukord vanematel masinamudelitel või teise tootja mudelitel, mis on varustatud John Deere'i roolimisüsteemi ja ISO konnektoriga.
- Masina hüdroväljavõtte (SCV) ühenduste säilitamiseks. Välise klapi saab ühendada masina avatud hüdroväljavõttega või see saab kasutada vaba tagasivoolu masina hüdraulika toiteallikana.

### Välise klapi komponendid

Hüdraulika juhtplokk (A) suunab hüdraulika voolu tööseadise asendi jaoks hüdrosilindritele.

Elektroonilise klapi korpus (B) võtab rakenduse kontrolleri UCC2 vastu käsklusi ja edastab need hüdraulika juhtplokkile.

**⚠ ETTEVAATUST: Raskete vigastuste vältimiseks hoidke seadme ümbrusest eemale.**

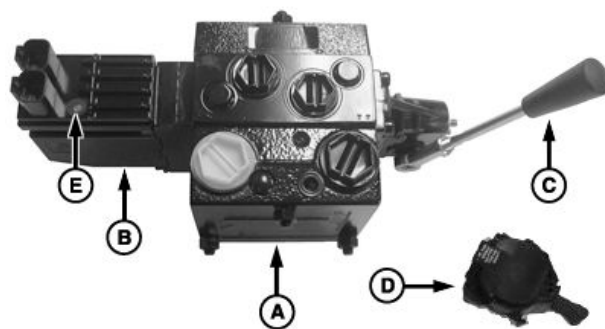
**Välise klapi juhthoova (C) liigutamine võib põhjustada tööseadise liikumist.**

Välise klapi juhthoob juhhib käsitsi hüdraulika juhtplokki.

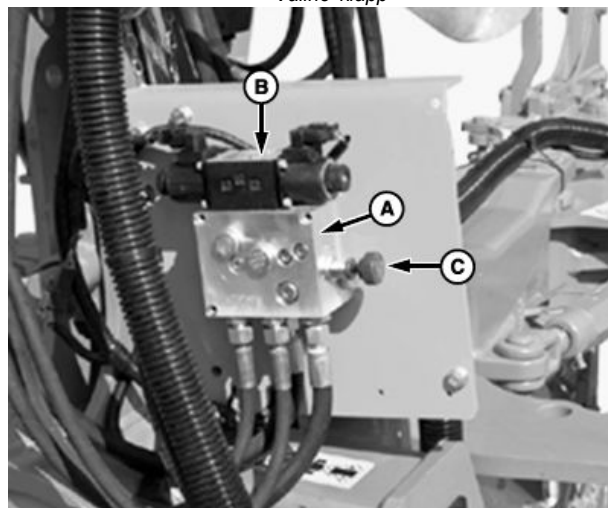
Kaugpaigaldusega elektroonilise hüdroväljavõtte juhthoob (D) juhhib hüdraulika juhtplokki käsitsi juhiplatvormilt.

LED-märgutuli (E) näitab elektrilise klapi korpuse süsteemi olekut.

- Roheline – klapp võtab juhtplokkilt käsked vastu.
- Oranž – klapp on sisse lülitatud. Juhtplokkilt ei saada ühtegi käsklust.
- Punane – viitab probleemile.



Väline klapp



Väline klapp

A—Hüdraulika juhtplokk  
B—Elektroonilise klapi korpus  
C—Välise klapi juhthoob

D—Kaugpaigaldusega elektroonilise hüdroväljavõtte juhthoob  
E—LED-märgutuli

(Vt jaotist Rikkeotsing.)

zb48j1t,1693385491776 -21-30AUG23-1/1

## Tööseadise kõrguse lüliti

John Deere'i osi saab konfigurereida mitme tööseadise kujunduse jaoks.

Kui teie rakendus vajab kõrguse lüliti, võtke ühendust John Deere'i edasimüüjaga või muu teenusepakkujaga.

John Deere'i tehniline teatmik sisaldab lisateavet.

RW00482,0000876 -21-05AUG25-1/1

### AutoTrac Visioni kaamera

Tööseadisele paigaldatud AutoTrac Visioni kaamera annab tagasisidet rakenduse kontrolleri UCC2.



*AutoTrac Visioni kaamera*

zb48j1t,1693385507896 -21-30AUG23-1/1

PC589268 —UN—09AUG23

# Koost

## Maanduspoole draiver

**TÄHTIS:** Rakenduse kontrolleri UCC2 kahjustamise vältimiseks kasutage rele mähist (A), mille nimipinge on 1 A või väiksem ja ei ületa 12 V.

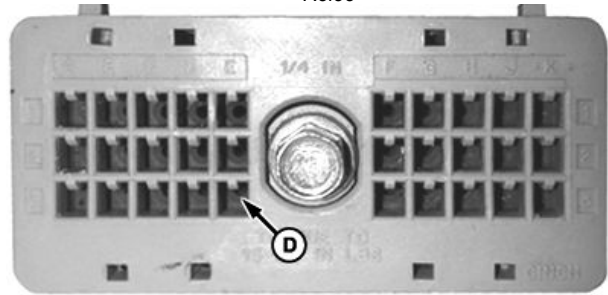
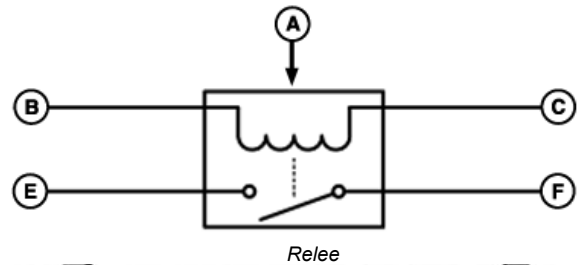
**MÄRKUS:** Rakenduse kontrolleri UCC2 maanduspoole draiveri kasutamiseks vajalik rele ei kuulu komplekti.

Rakendused, mis kasutavad maanduspoole draiveri funktsiooni.

- Elektrooniliste piduritega varustatud tööseadised, mis lukustavad ja vabastavad ümberpööramise ajal rooli.
- Hüdraulilise roolisüsteemiga tööseadised, mis kasutavad ümberpööramise ajal roolisilindrite ujumise võimaldamiseks elektroonilisi klappe.

Ühendage rele 5–12 V madalvoolu toiteallikaga (B) ja maandus (C) rakenduse kontrolleri UCC2 konnektori sõrmkontaktiga E3 (D).

Sõrmkontakti E3 maanduspoole draiver aktiveerib (sulgeb/maandab) ja hoiab, kuni AutoTrac on aktiivne. Maanduspoole draiver lülitub välja (avaneb), kui AutoTrac pole aktiivne.



Maanduspoole draiveri sõrmkontakt

A—Relee (1 A või vähem)  
B—Madalvoolu toiteallikas  
C—Maandus

D—E3  
E—Kõrge vooluga toiteallikas  
F—Elektroonikaseade

zb48j1t,1693513049186 -21-31AUG23-1/1

PC26989 —UN—09APR19

PC26990 —UN—09APR19

# Seadistamine – masin ja tööseadis

## Tööseadise ühendamine

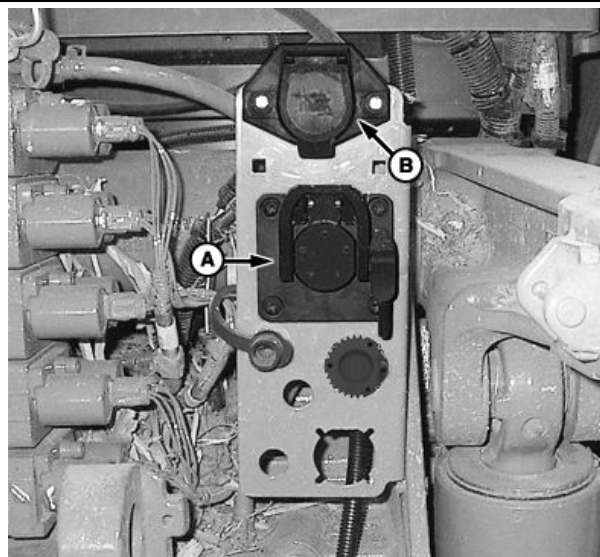
1. Lülitage masin välja, rakendage seisupidur ja eemaldage võti.

**MÄRKUS:** Ärge ühendage tööseadist, kui masin on sisse lülitatud. Sisselülitatult ühendamine tekitab vead, mille tõttu Active Implement Guidance ei tööta.

2. Ühendage tööseadise vastuvõtja juhtmekimp ISO 9-viigulise konnektoriga (A).
3. Ühendage tööseadis püsivõimsusega juhtmekimp masina püsivõimsusega liitmikuga.
4. Kui tööseadis on konfigureeritud sõidutuledega, ühendage tulede juhtmekimp tulede konnektoriga (B).
5. Ühendage kõik muud tööseadise ühendused, mis on seotud seadmete traktori külge ühendamiseks.

**MÄRKUS:** Hüdrovoolikute suunamine on õige töö tagamiseks oluline. Välisel klapi on survevooliku ühenduse näitamiseks stantsitud P, tagasivoolu või paagi vooliku ühenduse jaoks T ja koormustundliku süsteemi vooliku ühendamiseks LS.

6. Kui kasutatakse välist klappi, ühendage survevoolik ja tagasivoolutoru või välise klapi paagi voolik masinaga. Kui kasutate välise klapi toiteks vaba tagasivoolu, ühendage koormustundliku süsteemi voolik.



Näidatud on traktori tagumine pool

A—ISO 9 klemmiga konnektor B—Valgusti konnektor

(Lisateavet tööseadise ja tööseadise hüdraulika masina külge kinnitamise kohta vaadake masina kasutusjuhendist.)

zb48j1t,1693513330291 -21-31AUG23-1/1

## Tööseadise StarFire'i vastuvõtja konfigureerimine

1. Liikuge StarFire'i lehtedele.
2. Valige vahekaart Seadistus (A).
3. Sisestage tööseadise vastuvõtja pikisuuna (B) jaoks väärtus 0.
4. Sisestage tööseadise vastuvõtja pikkus (C). Kõrgust mõõdetakse maapinnast kupli keskkohani. Langetage tööseadis kõrguse mõõtmise ajal tööasendile võimalikult lähedale.

A—Seadistamise vahekaart  
B—Pikisuuna sisestuslahter

C—Kõrguse sisestuslahter

StarFire'i seadistusküla

zb48j1t,1693513430746 -21-31AUG23-1/1

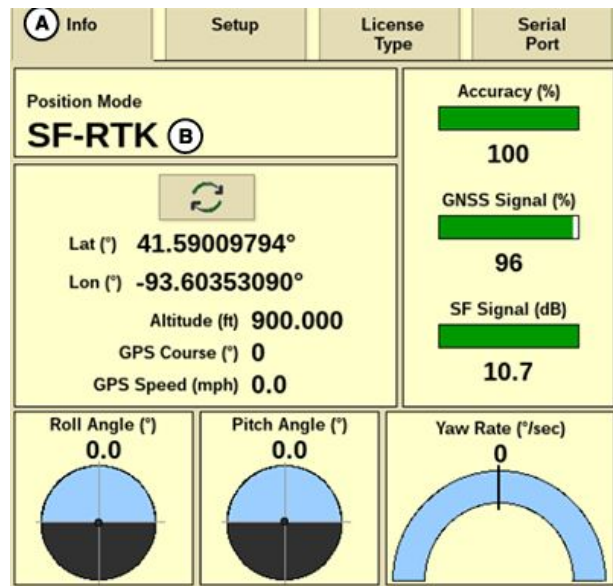
## Maastiku kompensatsiooni mooduli (TCM) optimeerimine

Optimeerige TCM-i kalibreerimine, milleks lubage inertsi mõõteüksusel (IMU) mõõta kaldenurk ja lengerdusmäär enne TCM-i kalibreerimist.

1. Liikuge StarFire'i lehtedele.
2. Valige vahekaart Teave (A).
3. Veenduge, et asukoharežiim (B) oleks loonud SF1 või parema signaali.

A—Vahekaart Teave

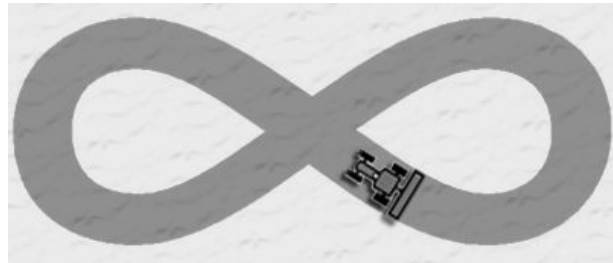
B—Asukoha režiim



StarFire'i põhiekraan – vahekaart Teave

zb48j1t,1693513644852 -21-31AUG23-1/2

4. Sõitke masinaga TCM-i optimeerimise mustris kaks korda, et võimaldada IMU-l lähtestuda.
5. Lõpetage TCM-i kalibreerimine.  
(Lisateavet leiate maastiku kompensatsioonimoodulist [TCM].)



TCM-i optimeerimisajami muster

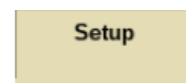
zb48j1t,1693513644852 -21-31AUG23-2/2

## Maastiku kompensatsioonimooduli (TCM) kalibreerimine

**MÄRKUS:** StarFire 6000 integreeritud vastuvõtjad kalibreeritakse tehases. Kui vajalik on põllul kalibreerimine, vt StarFire 6000 vastuvõtja kasutusjuhendit.

1. Liikuge StarFire'i lehtedele.
2. Valige seadistuse vahekaart.

PC29126 —UN—26MAY23



Seadistamise vahekaart

Jätkub järgmisel leheküljel

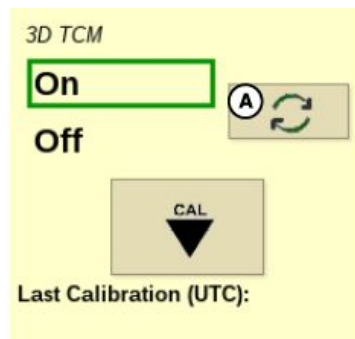
zb48j1t,1693513658356 -21-31AUG23-1/6

TCM-i sisse või väljalülitamiseks kasutage TCM-i sisse-/väljalülitusnupu (A). Kui TCM on lülitatud VÄLJA, ei korrigeeri StarFire'i teavet masina dünaamika ega kalde korral. TCM lülitub toite sisselülitamisel vaikimisi sisse.

**MÄRKUS:** AutoTraci sisselülitamiseks peab TCM olema SISSE lülitatud.

TCM peab olema kalibreeritud, et vastuvõtja saaks määrata kaldenurga 0°.

Enne kalibreerimist veenduge, et masin ja tööseadised oleks töökorras ning tööks valmis. Masin peab olema õige lisaraskusega ja rehvid ettenähtud rõhuga. Langetage tööseadis kalibreerimise ajaks tööasendile võimalikult lähedale.



TCM-i sisse-/väljalülitusnupp

A—TCM-i tumblernupp

zb48j1t,1693513658356 -21-31AUG23-2/6

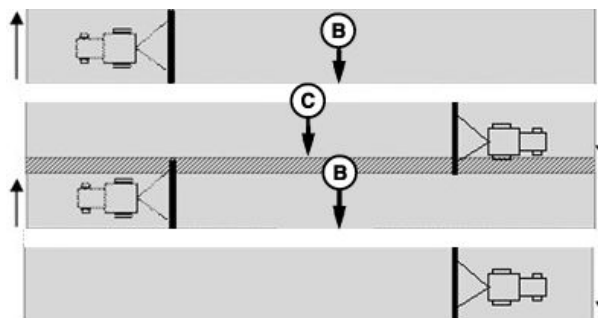
PC29127—UN—26MAY23

Kalibreerige TCM iga kord uuesti, kui vastuvõtja eemaldatakse masinalt ja ühendatakse tagasi, või kui TCM-i nurk on masina suhtes muutunud. Muudatused TCM-i nurgas masina suhtes võivad luua erinevuse ning jätta tööradade vahele pideva vahe (B) või kattuvuse (C). Selle põhjuseks võib olla, et StarFire'i kinnitusklamber on nurga all, kabiin on nurga all või masina rehvide rõhud on erinevad.

Nihke kõrvaldamiseks parkige masin ja kalibreerige TCM. Sõitke töökaigu lõpuni, keerake ringi ja sõitke sama vahemaa vastassuunas tagasi. Kui masin ei järgi sama rada, siis mõõtke nihke kaugus ja sisestage see tööseadise nihkesse.

### Paigutage masin ja kalibreerige maastiku kompensatsioonimoodul (TCM)

1. Parkige sõiduk tugeval tasasel pinnal täielikult (kabiin ei kõigu).
2. Märkige rehvide või roomikute asukoht maapinnal, et märkida telje asukoht.



Ülekate ja vahelejätt

B—Vahelejätt

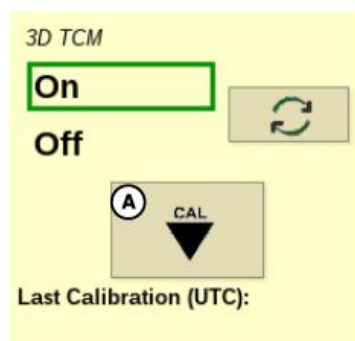
C—Ülekate

zb48j1t,1693513658356 -21-31AUG23-3/6

PC19993—UN—03SEP14

3. Valige kalibreerimisnupp (A).

A—Kalibreerimisnupp



Kalibreerimisnupp

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1693513658356 -21-31AUG23-4/6

PC29128—UN—26MAY23

4. Valige kinnitusnupp. Kuvatakse kalibreerimise protsessiriba, protsessi lõpetamisel see kaob.

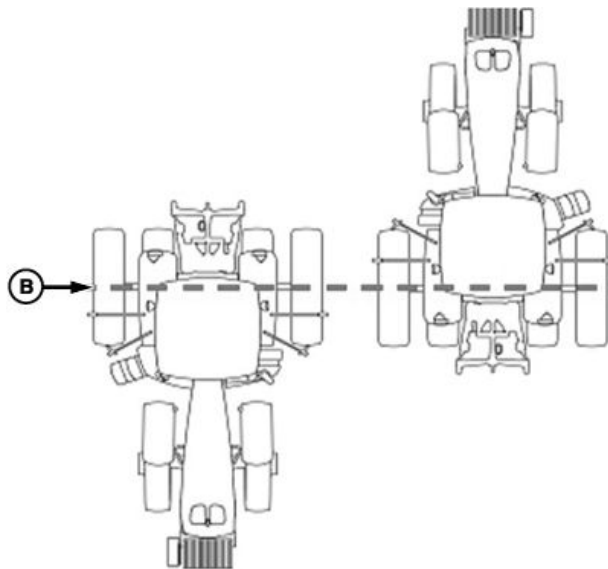
PC29129 —UN—26MAY23



Kinnitusnupp

C—Masina käändepunkt

zb48j1t,1693513658356 -21-31AUG23-5/6

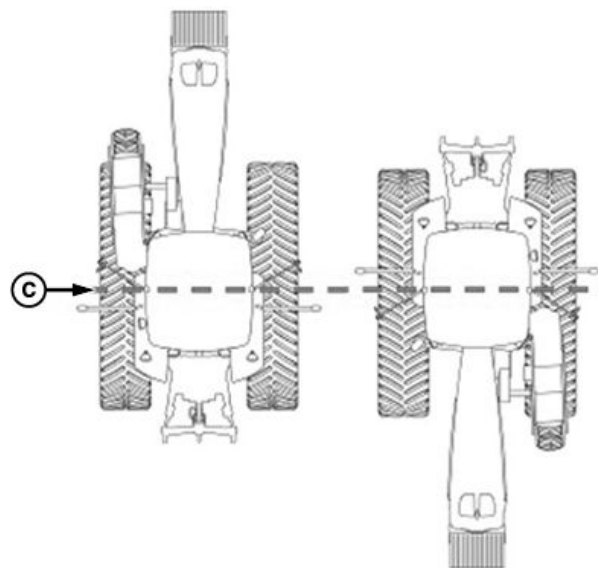


Ujuva esiteljega masinad

PC19995 —UN—03SEP14

B—Tagasild

5. Tehke masinaga 180° pööre ja jääge ninaga vastassuunda. Veenduge, et rehvid oleksid fikseeritud või ujuva esitelje korral õigetes asukohtades ning masin oleks täielikult seiskunud (kabiin ei kõigu).
- Ujuva esisillaga (nt mehaanilise esisillaveoga (MFWD), esisilla vedrustusega (ILS) või kolmelülilise vedrustusega (TLS)) masinate korral seadke rattad nii, et tagasild (B) oleks samas kohas kui 2-punktilisel kalibreerimisel.
  - Fikseeritud teljega rataste või roomikutega sõidukid (roomiktraktorid, 47X0 ja 49X0 seeria pitsid, 9000 ja 9020 seeria ratastraktorid) – seadke rattad või roomikud nii, et käändepunkt (C) oleks mõlema suuna korral samas kohas.
6. Valige kinnitusnupp. Kuvatakse kalibreerimise olekuriba, mis eemaldatakse pärast kalibreerimise lõppemist.
7. Seadistuste lehele naasmiseks vajutage kinnitusnuppu. Kui kalibreerimine ei õnnestunud, kalibreerige TCM uuesti.



Fikseeritud esiteljega või roomikutega masinad

PC19996 —UN—03SEP14

zb48j1t,1693513658356 -21-31AUG23-6/6

## Hüdroväljavõtte (SCV) reguleerimine

**⚠ ETTEVAATUST:** Liigne hüdroväljavõtte voolukiiruse seadistus võib silindri käitamisel põhjustada masina äkilist liikumist. Enne hetke voolukiiruse kontrollimiseks hüdroväljavõtte kasutamist, vigastuse vältimiseks veenduge, et masina juures poleks kõrvalseisjaid. Silindri kolvi täielik väljasurumine või sissetõmbamine peab kestma umbes 2 sekundit.

Automaatrežiimi näidiku (A) kuvamiseks vajab automaatne hüdroväljavõtte juhtimine järgnevat.

- Rakenduse kontroller UCC2 on installitud.
- Hüdroväljavõtte on konfigureeritud.

Automaatne hüdroväljavõtte juhtimine aktiveerub, kui hüdroväljavõtte pannakse eesmisesse fikseerimisasendisse. Automaatrežiim vajab tööseadise hüdraulika automaatseks rakendamiseks kiirust vähemalt 0,1 km/h (0,06 miili/h).

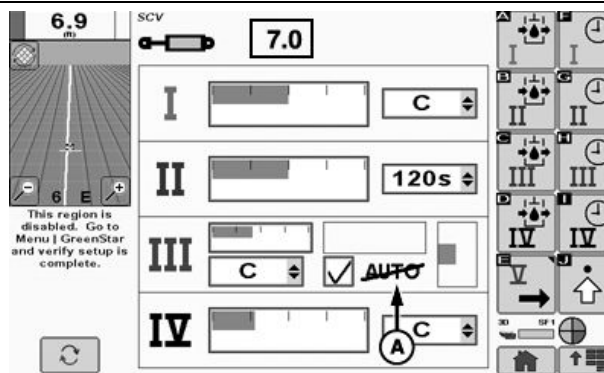
- CommandCenter – läbikriipsutatud märk AUTO (Automaatne) näitab, et automaatrežiim pole aktiivne. !AUTO! näitab viga ja et automaatrežiim ei tööta. AUTO näitab automaatrežiimi normaalset tööd.
- TouchSet – EC näitab, et automaatrežiim pole aktiivne. AC näitab automaatrežiimi normaalset tööd.

Hüdroväljavõtte riivistusvoolu seadistus kohaldub nii väljalükkamisele kui ka sissetõmbamisele. Rakenduse kontroller UCC2 juhib automaatselt riivistuse aega, kui juhtimise tüüp on valitud ja automaatrežiim sisse lülitatud.

Reguleerige iga toiminguga riivistusvoolu.

(Lisateavet hüdroväljavõtte juhtseadiste kohta vaadake masina kasutusjuhendist.)

Hüdroväljavõtet saab kasutada, et jälgida voolukiirust reguleerimisrežiimis.



GreenStar 3 CommandCenter



TouchSeti ekraan

A—Automaatrežiimi näidik

| Hüdroväljavõtte voolu väljundkiirus (ligikaudne) |       |         |
|--------------------------------------------------|-------|---------|
| Hüdroväljavõtte voolu sätted                     | Vool  |         |
|                                                  | l/min | gal/min |
| 0,1 <sup>a</sup>                                 | —     | —       |
| 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    |

Hüdroväljavõtte väljundvool

<sup>a</sup> 0,1 = minimaalne voolu seadistus

Jätkeb järgmisel leheküljel

zb48j1t,1693513668856 -21-31AUG23-1/5

PC22224 —UN—26FEB16

PC22225 —UN—26FEB16

### GreenStar 3 CommandCenter

PC589248 —UN—09AUG23

1. Valige CommandARM-i menüü nupp.
2. Valige SCV nupp.
3. Valige klahv Täpsemad seadistused.



CommandARM-i menüü nupp > SCV nupp > täpsemate seadistuste nupp

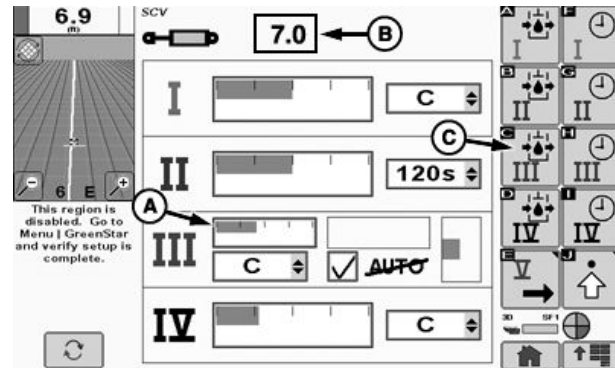
zb48j1t,1693513668856 -21-31AUG23-2/5

**MÄRKUS:** Lattdiagramm (A) näitab riivistusvoolu (B).

4. Kasutatava hüdroväljavõtte riivistusvoolu lattdiagrammile liikumiseks valige väljasurumise määramise klahv (C). Valige esile tõstmiseks kinnitamisnupp. Pöörake voolu reguleerimiseks ketaslüliti, seejärel valige kinnitamisnupp.

A—Riivistusvoolu tulpdiagramm  
B—Riivistusvoolu väärtuse lahter

C—Väljasurumise määramise klahv

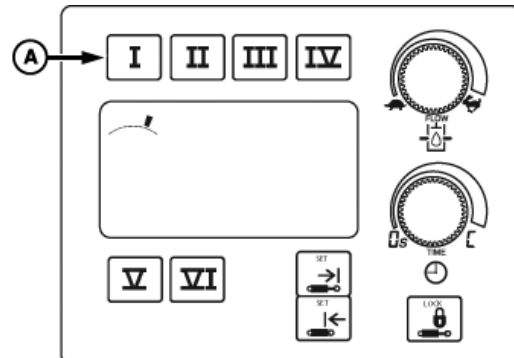


Hüdroväljavõtte avaleht

zb48j1t,1693513668856 -21-31AUG23-3/5

### TouchSeti ekraan

A—Hüdroväljavõtte valikunupud



Hüdroväljavõtte voolukiiruse reguleerimine

zb48j1t,1693513668856 -21-31AUG23-4/5

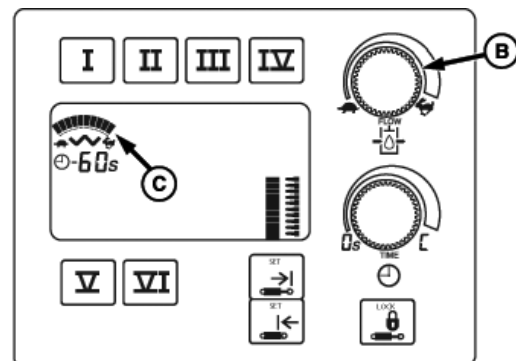
1. Valige kasutatava hüdroväljavõtte nupp (A). Hüdroväljavõtte valikunuppude all olev ekraan kuvab eelmise voolukiiruse.

**MÄRKUS:** Kui juht keerab voolu reguleerimisnuppu (B), segmentide arv voolu muutumisel suureneb või väheneb.

2. Pöörake voolu reguleerimisnuppu voolu suurendamiseks päripäeva või voolu vähendamiseks vastupäeva. Reguleerimise tegemisel kuvatakse voolu seadistus lattdiagrammil (C).

B—Voolu reguleerimisnupp

C—Tulpdiagramm



Näidikupaneel

zb48j1t,1693513668856 -21-31AUG23-5/5

## Kahepoolse vastukaaluklapi reguleerimine

**MÄRKUS:** Soovitavad on voolukiirused vahemikus 11–30 l/min (3–8 gal/min).

Kui hüdraulika voolukiirust on reguleeritud, viige hüdroväljavõtte (SCV) läviväärtuse kalibreerimise test lõpule.

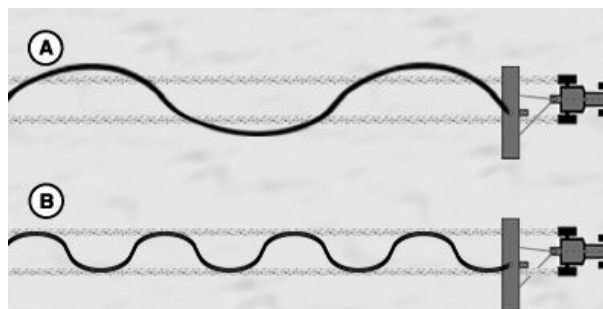
Vastukaaluklapp juhib liikuvat koormust ja hoiab ära koorma liikumahakkamise. Koorma reguleerimine võimaldab tööseadise liikumise sujuvat üleminekut. Kahepoolse vastukaaluklapi seadistused olenevad hüdrosilindri tüübist ja konfiguratsioonist.

Rõhu suurendamiseks keerake klapi kasseti päripäeva.

Rõhu vähendamiseks keerake klapi kasseti vastupäeva.

Kasutage süsteemi ja jälgige pinnase seisukorda. Kui tööseadisel esineb S-kujulist liikumist, reguleerige vastukaaluklapi rõhku.

- Kui tööseadis liigub S-kujuliselt aeglaselt (A), on rõhk liiga kõrge. Rõhu vähendamiseks keerake klapi kasseti vastupäeva.



Tööseadise S-kujuline liikumine

**A—Aeglane S-kujuline liikumine**

**B—Agressiivne S-kujuline liikumine**

- Kui tööseadis liigub S-kujuliselt agressiivselt (B), on rõhk liiga madal. Rõhu suurendamiseks keerake klapi kasseti päripäeva.

PC23480 —UN—09DEC16

AE77568,0000297 -21-05JAN17-1/1

# Seadistamine – rakenduse kontrollerr UCC2

## Seadistusviisardi ülevaade

PC29130 —UN—26MAY23



Nupud Eelmine leht ja Järgmine leht

Selles juhendis olev seadistusviisard on John Deere Active Implement Guidance'i ja Plow Steeri üldise ülevaate jaoks. Rakenduse kontrollerr UCC2 saab juhtida korraga mitut funktsiooni. Näiteks saab süsteeme John Deere Active Implement Guidance ja iGrade kasutada erinevate tööseadistega. iGrade'i koos John Deere Active Implement Guidance'iga saab kasutada peenarde/vagude moodustamise tööseadistega, et hoida vao kallet. See meetod aitab kaasa vao äravoolule, jättes peenra ülaosa puutumatuks.

(Lisateavet vaadake iGrade'i ja vahemaa kasutusjuhendist.)

Mitme rakenduse funktsioonid on saadaval, kui valite ja seadistate rohkem kui ühe funktsiooni.

Seadistusviisard suunab juhi vastavalt valitud suvanditele läbi etappide seeria. Seadistusviisardis navigeerimiseks valige nupud Eelmine leht ja Järgmine leht.

zb48j1t,1693513782299 -21-31AUG23-1/4

Lisaks sellele kasutusjuhendile saab juht valida klahvi Spikker, et saada etapi kohta lisateavet.

PC29131 —UN—26MAY23



Klahv Spikker

Seadistusviisardi käivitamiseks tehke järgmist.

1. Navigeerige rakenduse kontrolleri lehtedele.

zb48j1t,1693513782299 -21-31AUG23-2/4

2. Valige kontrolleri seadistamise klahv.

PC29132 —UN—26MAY23



Kontrolleri seadistamise klahv

zb48j1t,1693513782299 -21-31AUG23-3/4

3. Valige vahekaart Profiil (A).
4. Valige praeguse profiili rippmenüüst (B) profiil.

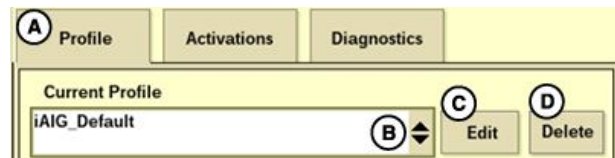
- Valige praeguse profiili rippmenüüst (B) suvand Lisa uus profiil.
- Valige redigeerimiseks olemasolev profiil.

**MÄRKUS:** Kui profiil on seadistatud, kuvatakse vahekaardil Profiil rohkem üksusi. Iga üksus võimaldab muuta individuaalseid seadistusi ilma seadistusviisardit kasutamata.

5. Valige redigeerimisnupp (C).

**MÄRKUS:** Kustutusnupp (D) näitab ainult seda, kas olemasolev profiil on valitud.

PC29133 —UN—26MAY23



Vahekaart Profiil

A—Vahekaart Profiil  
B—Praeguse profiili rippmenüü

C—Redigeerimisnupp  
D—Kustutusnupp

6. Valige ülesande jaoks vajalikud funktsioonid.

zb48j1t,1693513782299 -21-31AUG23-4/4

## GPS-i kõrvalekalde

4. põlvkonna ekraanidel on valikuline märkeruut Impordi mõõtmised seadmehaldurist automaatselt, kui need on saadaval. (A). Kui see on valitud ja mõõtmised on edukalt imporditud, siis kõrvalekalde sisestuslahtrid täidetakse ja need muutuvad tuhniks.

**MÄRKUS:** Veenduge, et rakenduse kontrollerrisse, StarFire'i vastuvõtjasse ja seadme seadistuse rakendustesse sisestatud kõrvalekalde väärtused ühtiksid.

John Deere Active Implement Guidance'i jaoks valige kontrolleri seadistamise klahv, seejärel vahekaart Profiil ja seejärel GPS-i kõrvalekallete redigeerimisnupp.

- Vaadake masina GPS-vastuvõtja kõrvalekaldeid ja tööseadise GPS-vastuvõtja kõrvalekaldeid.

Valige Plow Steeri jaoks Plow Steeri seadistamise klahv, seejärel vahekaart Seadistamine ja seejärel seadme kõrvalekallete redigeerimisnupp.

- Kui varustusse kuulub ainult masina globaalne positsioneerimissüsteem (GPS), vaadake seadme kõrvalekaldeid ja masina GPS-vastuvõtja kõrvalekaldeid.
- Kui varustusse kuuluvad nii masina kui ka tööseadise GPS-vastuvõtjad ja laiuse juhtimiseks on valitud tööseadise vastuvõtja, vaadake masina GPS-vastuvõtja kõrvalekaldeid ja tööseadise GPS-vastuvõtja kõrvalekaldeid.  
(Tööseadise GPS-vastuvõtja valimiseks vt jaotist Laiuse juhtimine – Plow Steer.)

GPS-i kõrvalekalde

**A—Märkeruut Impordi mõõtmised seadmehaldurist automaatselt, kui need on saadaval**

## Seadme kõrvalekalde

zb48j1t,1693513794137 -21-31AUG23-1/4

1. Sisestage sisestuslahtrisse (A) GPS-i ühenduse kõrvalekalle.
2. Sisestage sisestuslahtrisse (B) tööpunkt.
3. Valige redigeerimisnupp (C).

## Masina GPS-vastuvõtja kõrvalekalde

**A—GPS-i ühenduse**      **C—Redigeerimisnupp**  
**kõrvalekalde sisestuslahter**  
**B—Tööpunkti sisestuslahter**

Seadme kõrvalekalde

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1693513794137 -21-31AUG23-2/4

1. Sisestage sisestuslahtrisse (A) külgsuunaline kõrvalekalle.
2. Sisestage sisestuslahtrisse (B) kõrgus.

#### Tööseadise GPS-vastuvõtja kõrvalekalded

A—Külgsuunalise kõrvalekalde sisestuslahter  
B—Kõrguse sisestuslahter

**Machine GPS Receiver Offsets**

Serial Number: 12345

**Machine Dimensions**



**GPS Offsets**

Lateral Offset:

1  (A) Center (in)

Height:

2  (B) (in)

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

Return

Masina GPS-vastuvõtja kõrvalekalded

zb48j1t,1693513794137 -21-31AUG23-3/4

PC29135—UN—26MAY23

1. Sisestage sisestuslahtrisse (A) külgsuunaline kõrvalekalle.

**MÄRKUS:** Pikisuunaline kõrvalekalle on horisontaalne kaugus toote väljastamise ja vastuvõtja vahel. Positiivne väärtus on traktorile lähemal ja negatiivne väärtus traktorist kaugemal.

2. Sisestage sisestuslahtrisse (B) pikisuunaline kõrvalekalle.
3. Sisestage sisestuslahtrisse (C) kõrgus.

A—Külgsuunalise kõrvalekalde sisestuslahter  
B—Pikisuunalise kõrvalekalde sisestuslahter  
C—Kõrguse sisestuslahter

**Implement GPS Receiver Offsets**

Implement 1 GPS

Serial Number: 12346

**GPS Offsets**

Lateral Offset:

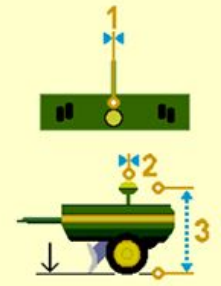
1  (A) Center (in)

Inline Offset:

2  (B) (in)

Height:

3  (C) (in)



Return

Tööseadise GPS-vastuvõtja kõrvalekalded

zb48j1t,1693513794137 -21-31AUG23-4/4

PC29136—UN—26MAY23

## Jadapordid

Valige kontrolleri seadistuse klahv > vahekaart Profiil > jadaportide redigeerimisnupp > jadapordi 1 või 2 redigeerimisnupp.

1. Valige rippmenüüst (A) modulatsioonikiirus.
2. Valige rippmenüüst (B) jadaporti kasutatav seade.
3. Rahvusliku Mereväe-elektronika Assotsiatsiooni (NMEA) sõnumite lubamiseks valige märkeruut (C).

a. Valige rippmenüüst (D) NMEA sõnumi tüüp.

- GGA
- GGA, GSA
- GGA, GSA, VTG
- GGA, GSA, RMC
- NMEA – kõik

b. Valige rippmenüüst (E) NMEA määr.

A—Modulatsioonikiiruse rippmenüü  
B—Rippmenüü Kasutaja  
C—Märkeruut Luba NMEA

D—NMEA sõnumi tüübi rippmenüü  
E—NMEA määra rippmenüü

Jadaport 1

PC29137—UN—26MAY23

zb48j1t,1693513956052 -21-31AUG23-1/1

## Seadistuse tööaken

Pärast rakenduse kontrolleri profiili seadistamist saab töölehe konfiguratsioon, et see kuvaks rakenduse kontrolleri teabe ja funktsioonid.

Töökna seadistamiseks kasutage rakendust Paigutuse haldur ja valige rakenduse kontrolleri moodul.

(Töökande seadistamiseks vaadake ekraani kasutusjuhendit.)

RW00482,00007A2 -21-24JUN19-1/1

## Rooli juhtimine – Active Implement Guidance

Valige Active Implement Guidance'i klahv, vahekaart Seadistamine ja seejärel rooli juhtimise redigeerimisnupp.

Rippmenüüd (A–C) täidetakse automaatselt CAN-siini ja riistvara signaali tuvastamise põhjal. Veenduge, rakenduse kontrolleri oleks CAN-siiniga ühendatud ning et kõik sisend- ja väljundsignaalid oleksid enne konfigureerimist ühendatud. Roolisüsteemi tagasiside andur täidetakse automaatselt, kui analoogklemmil 1 või 2 tuvastatakse pinge 0,1–4,9 V.

1. Veenduge, et klapi valik oleks õige.
2. Veenduge, et roolisüsteemi tagasiside andur oleks õige.
3. Veenduge, et liides oleks õige.

- Väline hüdroväljavõtte (SCV) ja välise hüdroväljavõtte lüliti
  - Ühildub mitte John Deere'i, 60 seeria ja vanemate 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10, 7X20 ja väikeraamiga 7X30 traktoritega.
- John Deere'i pärandversioon
  - Ühildub traktoritega 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10 ja 9X20.
  - Kasutab ainult 1. või 3. hüdroväljavõtet.
  - Vajalik on rakenduse kontrolleri UCC2 juhtmekimbu ühendamine traktori taga oleva vahejuhtme konnektoriga.
- John Deere'ile kuuluv hüdroväljavõtte
  - Ühildub traktoritega 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R Final Tier 4 (FT4), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT ja 9RX.
  - Kasutada saab kõiki hüdroväljavõtteid.
  - Ärge ühendage rakenduse kontrolleri UCC2 juhtmekimpu traktori taga oleva vahejuhtme konnektoriga.
  - Kui hüdroväljavõtte on juhthoovaga seotud, ei saa seda JD Propi juhtimise kaudu juhtida.
- ISO hüdroväljavõtte
  - Ühildub traktoritega 6R, 6M (kui on varustatud valikuliste elektrooniliste hüdroväljavõtetega), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT ja 9RX.
  - Kasutada saab kõiki hüdroväljavõtteid.
  - Ärge ühendage rakenduse kontrolleri UCC2 juhtmekimpu traktori taga oleva vahejuhtme konnektoriga.

Rooli juhtimine

A—Kapi valimise rippmenüü  
B—Roolisüsteemi tagasiside anduri rippmenüü  
C—Liidese rippmenüü

D—Külgnihkega roolimise märkeruut  
E—Automaatse kalibreerimise nupp  
F—Käsitsi kalibreerimise nupp

- JD nutika tööseadise klapp
    - Kui kasutate JD nutika tööseadise klapi liidest, siis klapi valik ja roolisüsteemi tagasiside andur muutuvad automaatselt halliks. Kui valitud on JD nutika tööseadise klapi liides, täidetakse klapi valiku ja roolisüsteemi tagasiside anduri andmed automaatselt.
4. Külgnihke mehhanismi lubamiseks valige märkeruut Külgnihkega roolimine (D).
  5. Valige automaatse kalibreerimise nupp (E) või käsitsi kalibreerimise nupp (F) ja viige roolisüsteemi kalibreerimine lõpule.

(Lisateavet automaatse ja käsitsi kalibreerimise kohta vaadake jaotisest Roolisüsteemi kalibreerimised.)

zb48j1t,1693514044885 -21-31AUG23-1/1

PC29138—JUN—26MAY23

## Roolisüsteemi kalibreerimised – Active Implement Guidance

**⚠ ETTEVAATUST:** Raskete vigastuste vältimiseks hoidke seadme ümbrusest eemale. Toimingu jaoks peab masin liikuma edasi. Tööseadis liigub kalibreerimise ajal. Enne kalibreerimist lugege ja järgige peatüki Ohutus jaotist Tööseadise automatiseerimissüsteemi ohutu kasutamine.

**MÄRKUS:** Läviväärtused on tavalise tootmistolerantsi tõttu iga hüdroväljavõtte (SCV) jaoks unikaalsed. Peenhäälestage läviväärtus kõige madalamale väärtusele, mis tekitab anduri pingemuutuse optimaalse jõudluse saavutamiseks. Tagasiside anduri maksimaalselt vasakpoolse ja parempoolse asendi vahel vähemalt 1 V erinevus.

Roolisüsteemi kalibreerimisi kasutatakse rakenduse kontrolleri UCC2 kalibreerimiseks, et teha kindlaks hüdraulika juhtplokilt saadav minimaalne signaal enne roolimehhanismi liikumist. Roolisüsteemi kalibreerimata juhib roolismehhanism ühes suunas kiiremini, alaroolib, ülerroolib või ei toimi hüdrauliliste piirangute tõttu ootuspäraselt. Need probleemid raskendavad juhtplokil säilitada külgsuunalist viga nullina.

**MÄRKUS:** On oluline, et ratta pöördenuurga andur liiguks samal ajal kui hüdroasilinder, mis põhjustab roolimehhanismi liikumist.

Kalibreerige järgmistel juhtudel.

- Luuakse uus profiil.
- Väljatõmbamise ja sissetõmbamise väärtused on mõlemad seadistatud väärtusele 5 või 250 (tehase vaikeväärtused).
- Väärtused kopeeritakse teiselt masinalt.
- Hüdrovoolikute suunamine muutub hüdroväljavõtete vahel.
- Masinal või tööseadisel remonditakse hüdraulika komponente.
- Vastukaaluklappi reguleeritakse.
- Hüdraulika voolukiirust muudetakse.

**MÄRKUS:** Enne kalibreerimist veenduge, et hüdroõli on töötemperatuuril.

## Aktiivse tööseadise roolimisabi täppishäälestusega seotud toimingute järjekord

1. Tehke roolisüsteemile automaatne kaliibrimine. Kui rooli automaatne kalibreerimine ebaõnnestub, jätkake rooli käsitsi kalibreerimisega.
2. Veenduge, et pinged oleksid õiges kohas ja läviväärtused õiged.
3. Kontrollige ratta pöördenuurga anduri (WAS) asendi käsklust.

**MÄRKUS:** Kui mõni ülaltoodud elementidest on vale, siis miski ei tööta korralikult.

4. Jätkake järgimise ja akumuleeritud tundlikkusega olenevalt masina käitumisest. Näiteks, kui masin jõuab jooneni ja ületab seda, reguleerige järgimistundlikkust vastavalt (vähendage väärtust). Kui akumuleeritud tundlikkus on liiga suur, mõjutab see järgimistundlikkust.

## Automaatne roolisüsteemi kalibreerimine

Valige Active Implement Guidance'i klahv > vahekaart Kalibreerimine > automaatse kalibreerimise nupp.

Automaatne kalibreerimine on juhendatud kalibreerimine, mis suunab juhti läbi kalibreerimisprotsessi klapi läviväärtuse, hüdrovooliku polaarsuse ja ratta nurga tundlikkuse määramiseks. Automaatne kalibreerimine toimib enamiku tööseadise juhtimismehhanismidega. Edenemisriba (A) kuvab roolisüsteemi kalibreerimise edenemise.

1. Pange valitud hüdroväljavõtte automaatrežiimi.
2. Sõitke masinaga edasi kiiremini kui 0,7 km/h (0,45 miili/h) ja rakendage AutoTrac.  
(Hüdroväljavõtte kiiruse nõudeid vaadake masina kasutusjuhendist.)
3. Vajutage käivitusnuppu (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 Max Left (V)

2.50 Center (V)

0.50 Max Right (V)

Valve Flow Cmd (%) 0

Feedback (V) 0.00

Cancel

Automaatne roolisüsteemi kalibreerimine

A—Edenemisriba

B—Käivitusnupp

PC29145—UN—26MAY23

zb48j1t,1693514109289 -21-07AUG25-2/9

- Liigutage roolisüsteemi käitur käsitsi keskasendisse, seejärel valige keskme määramise nupp.

PC29143 —UN—26MAY23



Keskme määramise nupp

zb48j1t,1693514109289 -21-07AUG25-3/9

- Liigutage roolisüsteemi käitur käsitsi kõige vasakpoolsemasse asendisse, seejärel valige max vasakpoolse asendise määramise nupp.

PC29142 —UN—26MAY23



Max vasakpoolse asendi määramise nupp

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1693514109289 -21-07AUG25-4/9

- Liigutage roolisüsteemi käitur käsitsi kõige parempoolsemasse asendisse, seejärel valige max parempoolse asendise määramise nupp.
- Jätkake edasisuunas sõitmist ja laske roolisüsteemi kalibreerimisel lõpule jõuda. Kui automaatne kalibreerimine nurjub, tehke kalibreerimine käsitsi.

### Käsitsi roolimise kalibreerimine

Roolimise käsitsi kalibreerimisel tuleb käsitsi seadistada järgimise, akumuleeritud ja ratta pöördnurja anduri (WAS) tundlikkust. (Lisateavet nende tundlikkuste reguleerimise kohta leiate jaotisest Juhtimistundlikkus – aktiivne tööseadise juhtimine.)

Valige Active Implement Guidance'i klahv > vahekaart Kalibreerimine > käsitsi kalibreerimise nupp.

PC29144 —UN—26MAY23

Set  
Max Right

Max parempoolse asendi määramise nupp

- Pange valitud hüdroväljavõtte automaatrežiimi.
- Pange hüdroväljavõtte pikendatud fikseerimisasendisse, mitte ujuvasendisse.
- Sõitke masinaga edasi kiiremini kui 0,7 km/h (0,45 miili/h). Ärge rakendage AutoTraci.

(Hüdroväljavõtte kiiruse nõudeid vaadake masina kasutusjuhendist.)

zb48j1t,1693514109289 -21-07AUG25-5/9

- Liigutage roolisüsteemi käitur käsitsi keskasendisse, seejärel valige keskme määramise nupp (A).

**MÄRKUS:** Osad tööseadised vajavad täielikul väljasurumiseks andurit, et suurendada väljalükkamise liigutuse ulatust.

- Valige väljasurumise testimise nupp (B).

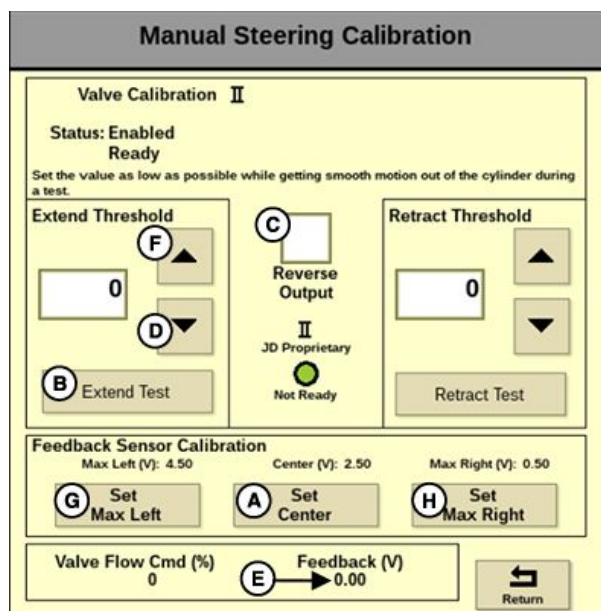
**MÄRKUS:** Vasak- ja parempoolne suund põhineb kabiinis näoga sõidusuunas istuval juhil. Kui tööseadis liigub ettenähtuga võrreldes vastassuunas, valige märkeruut Tagasisuunas väljund (C).

- Valige vähendamise nupp (D), kuni tagastatavas pinges (E) midagi ei muutu.
- Valige suurendamise nupp (F), kuni anduri pinge muutub nii aeglaselt kui võimalik, säilitades samal ajal pideva liikumise.

**MÄRKUS:** 10 sammust täpsemaks reguleerimiseks klõpsake numbrikasti ja sisestage väärtused käsitsi. See tagab silindrite kõige sujuvama töö.

**MÄRKUS:** Kui tööseadise roolisilinder saavutab testimise ajal maksimaalse või minimaalse käigu, paigutage silinder ümber.

- Lükake roolisilinder täielikult välja ja valige seotud maksimaalne asend. Kui see on lõpuni vasakule pikendatud, valige max vasakpoolse asendi määramise nupp (G), või kui see on lõpuni paremale pikendatud, valige max parempoolse asendi määramise nupp (H).



Käsitsi roolimise kalibreerimine

- |                                   |                                         |
|-----------------------------------|-----------------------------------------|
| A—Keskme määramise nupp           | E—Tagastatav ping                       |
| B—Väljasurumise testimise nupp    | F—Suurendamise nupp                     |
| C—Tagasisuunas väljundi märkeruut | G—Max vasakpoolse asendi määramise nupp |
| D—Vähendamise nupp                | H—Max parempoolse asendi määramise nupp |

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1693514109289 -21-07AUG25-6/9

PC29139 —UN—06JUN23

9. Valige nupp Peata testimine.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Nupp Peata testimine

zb48j1t,1693514109289 -21-07AUG25-7/9

10. Valige sissetõmbamise testimise nupp (A).

11. Valige vähendamise nupp (B), kuni tagastatavas pinges (C) midagi ei muutu.

12. Valige suurendamise nupp (D), kuni anduri pinge muutub nii aeglaselt kui võimalik, säilitades samal ajal pideva liikumise.

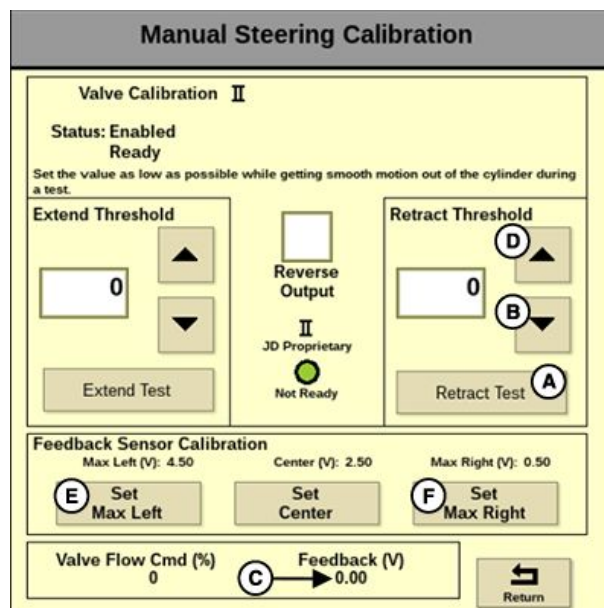
**MÄRKUS:** 10 sammust täpsemaks reguleerimiseks klõpsake numbrikasti ja sisestage väärtused käsitsi. See tagab silindrite kõige sujuvama töö.

**MÄRKUS:** Kui tööseadise roolisilinder saavutab testimise ajal maksimaalse või minimaalse käigu, paigutage silinder ümber.

13. Tõmmake roolisilinder täielikult sisse ja valige seotud maksimaalne asend. Kui see on lõpuni vasakule sisse tõmmatud, valige max vasakpoolse asendi määramise nupp (E), või kui see on lõpuni paremale sisse tõmmatud, valige max parempoolse asendi määramise nupp (F).

A—Sissetõmbamise testimise nupp  
B—Vähendamise nupp  
C—Tagastatav pinge

D—Suurendamise nupp  
E—Max vasakpoolse asendi määramise nupp  
F—Max parempoolse asendi määramise nupp



Käsitsi roolimise kalibreerimine

PC29140 —UN—06JUN23

zb48j1t,1693514109289 -21-07AUG25-8/9

14. Valige nupp Peata testimine.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Nupp Peata testimine

zb48j1t,1693514109289 -21-07AUG25-9/9

## Juhtimistundlikkus – John Deere Active Implement Guidance

Valige Active Implement Guidance'i klahv > vahekaart Kalibreerimine > juhtimistundlikkuse nupp.

Rooli asümmeetria seadete muutmiseks vajutage vähendamise- (A) või suurendamisnuppu (B). Veenduge, et reguleerimine vähendaks iga töökäiguga seotud vigu. Vigade vaatamiseks valige tumblernupp (C), et lülitada tööseadise järgimisvea (D) või 95% juhtimise jõudluse (E) vahel. Mida madalamad on veamäärad, seda parem on jõudlus. Lehtede vahel liikumiseks kasutage nuppe Järgmine leht (F) ja Eelmine leht (G).

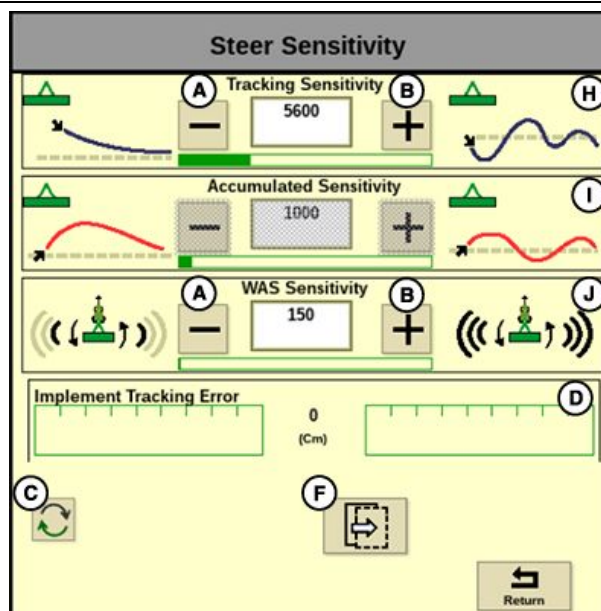
**Järgimistundlikkus (H)** – järgimistundlikkus näitab, kui kiiresti masin jooneni jõuab. Kui see ei jõua jooneni piisavalt kiiresti, suurendage väärtust. Mõjutab nii otsingut kui ka järgimist. See on proportsionaalne võimendus, seega on selle külgsuunalise vea puhul kasutatava aktuaatori asendi käskluse kogus otseselt proportsionaalne. Näiteks kui raja järgimise tundlikkuse väärtus on 100 ja külgsuunaline viga on 25 cm, siis lülitab süsteem käituri asendisse 10%. Kui väärtust suurendatakse 1000-ni, siis juhib see 100% aktuaatori asendist. See on võimendus, mis mõjutab üldiselt seda, kui agressiivne on tööseadis külgsuunalise vea korregerimisel.

**Akumuleeritud tundlikkus (I)** – mõjutab rajaotsingu jõudlust ja rajal püsimise jõudlust. Määrab, kui kiiresti reageerib süsteem vigadele, olles võrguühenduseta, küngastel ja kallakutel. Seadistuse suurendamine suurendab reaktsioonikiirust rajast kõrvalekaldumisel. Akumuleeritud tundlikkus on ligikaudu 10–15% järgimistundlikkusest. Akumuleeritud tundlikkus on blokeeritud, kui külgnihked on valitud.

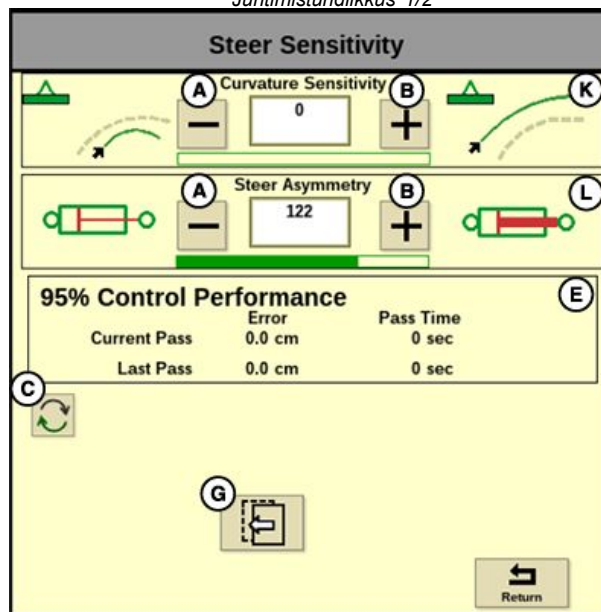
**Ratta pöördenurga anduri (WAS) tundlikkus (J)** – mõjutab voolu juhivat kogust asjakohase käituri asendivea puhul. Reguleerige väärtust etapi testi abil. Peenhäälestage WAS-i tundlikkust, kuni käitur juhib agressiivselt koos madala varuga ja ühtlase taseme võnkumist pole. Väiksematel silindritel on madalam väärtus, suuremate silindritel aga suurem. Ratta pöördenurga anduri tundlikkuse täpsustamiseks jätkake diagnostiliste testidega.

**Asendi käsklus** Alustage selle käsklusega. Käivitamisel suunab see masina kindlasse asendisse. Ratta pöördenurga anduri tundlikkuse reguleerimiseks valige asend ja võimaldage masinal sellele liikuda, seejärel muutke tundlikkust, kuni saavutate soovitud kiiruse minimaalse ületamisega. Soovitav on alustada 25 sammudega. Masin peab selle testi ajal liikuma. Lisateavet vaadake peatüki „Rikkeotsing“ jaotisest „Asendi käsklus – Active Implement Guidance“.

**Voolu käsklus** Selle testiga kontrollitakse, kas saate saavutada teatud vooluprotsendi ja kas see saab määratud kiirusel liikuda määratud suunas, kas paremale või vasakule. Kui kahtlustate, et hüdroväljavõtte (SCV) ei tööta täisvõimsusel, on soovitatav alustada selle testiga.



Juhtimistundlikkus 1/2



Juhtimistundlikkus 2/2

- |                             |                             |
|-----------------------------|-----------------------------|
| A—Vähendamise nupp          | G—Nupp Eelmine leht         |
| B—Suurendamise nupp         | H—Järgimistundlikkus        |
| C—Valikunupp                | I— Akumuleeritud tundlikkus |
| D—Tööseadise järgimine viga | J— WAS-i tundlikkus         |
| E—95% juhiv jõudlus         | K—Kurvitudundlikkus         |
| F—Nupp Järgmine lehekül     | L—Rooli asümmeetria         |

Lisateavet vaadake peatüki „Rikkeotsing“ jaotisest „Voolu käsklus – Active Implement Guidance“.

**Sageduse kontrollimine** Seda on harva vaja. See näitab, et see kõigub edasi-tagasi teatud sagedusel. Lisateavet vaadake peatüki „Rikkeotsing“ jaotisest „Sageduse kontrollimine – Active Implement Guidance“.

**Etapi vastus** Seda on harva vaja. See hõlmab voolukäskude astmelist suurendamist. Lisateavet vaadake peatüki „Rikkeotsing“ jaotisest „Etapi vastus – Active Implement Guidance“.

**MÄRKUS:** Kui olete vastusega rahul laske süsteemil lõpuni töötada. Kui soovitud tulemusi ei saavutata, siis liikuge järgimistundlikkuse ja seejärel akumuleeritud tundlikkuse juurde.

**Kurvitundlikkus (K)** – määrab kindlaks korrigeeriva ratta liikumise hulga, et hoida töömasinat kurvilisel rajal. Suurendage väärtust, kui tööseadise järgib kurvi väliskülge, ja vähendage väärtust, kui tööseadis järgib kurvi sisemust.

**MÄRKUS:** Kallakult tagasi tasasele pinnale sõitmisel on tundlikkus endiselt olemas ja seda tuleb uuesti reguleerida.

**Rooli asümmeetria (L)** – automaatne roolimise kalibreerimine määrab selle väärtuse automaatselt. Muutke väärtust, kuni väljasirutamine ja sissetõmbamine on sama kiirusega. Suurendage väärtust, kui väljasirutamine on sissetõmbamisest kiirem. Vähendage väärtust, kui sissetõmbamine on väljasirutamisest kiirem. Vahemik on 50–150. Väärtus 100 tähendab, et väljasirutamise ja sissetõmbamise vahel erinevus puudub.

zb48j1t,1693514411961 -21-10AUG25-2/2

## Veaparandus – John Deere Active Implement Guidance

Valige Active Implement Guidance'i klahv > vahekaart Seadistamine > veaparanduse redigeerimisnupp.

GPS-vastuvõtja andmed täidetakse automaatselt tuvastatud CAN-seadmete ja füüsiliste ühenduste põhjal. Kui paigaldatud on rohkem kui üks tööseadis, siis veenduge, et valitud oleks õige GPS-vastuvõtja. Veenduge, et kõige madalama seerianumbriga GPS-vastuvõtja oleks kõige eesmisel tööseadisel ja kõrgeima seerianumbriga vastuvõtja asuks kõige tagumisel tööseadisel.

1. Valige rippmenüüst GPS-vastuvõtja (A).
2. Vajadusel valige järgmised märkeruudud.
  - Tööseadise RowSense (B) – kasutage Visioni roolimisabi, andureid või muid reatuvastuse seadmeid.
  - Kiirushoidik (C) – reguleerib kiirust automaatselt, et maksimeerida töökiirust, säilitades samas vastuvõetava jõudluse.

**MÄRKUS:** Kiirushoidik vajab ühilduvat traktorit, millel on kehtiv kiirushoidiku aktiveerimine.

Veaparandus

A—GPS-vastuvõtja rippmenüü C—Kiirushoidiku märkeruut  
B—Tööseadise RowSense'i märkeruut

zb48j1t,1693514184172 -21-31AUG23-1/1

PC29146—UN—26MAY23

## Kiirushoidik – John Deere Active Implement Guidance

Valige Active Implement Guidance'i klahv > vahekaart Kalibreerimine > kiirushoidiku nupp.

Kiirushoidik võimaldab automaatset masina kiiruse juhtimist, et optimeerida töökiirus vastavalt Active Implement Guidance'i jõudlusele. Kui jõudlus põlluolude tõttu halveneb, aeglustub masin automaatselt, kuni jõudlus paraneb juhi määratud lätiväärtuseni. Masina kiirus on minimaalsete ja maksimaalsete järgimisvihad vahel erinev.

Reguleerige järgimise vigade piirväärtus vastavalt juhi eelistustele. Kui järgimise jõudlus langeb maksimaalse järgimisvea lätiväärtuseni, käsitakse masinal minna juhi konfigureeritud minimaalsele kiirusele. Teise variandina, kui järgimise jõudlus on minimaalsest järgimisveast parem, saab masina seadistada juhi konfigureeritud maksimaalsele kiirusele.

1. Sisestage masina maksimaalne kiirus sisestuslahtrisse (A).
2. Sisestage masina minimaalne kiirus sisestuslahtrisse (B).
3. Sisestage masina kiirendus sisestuslahtrisse (C).
4. Sisestage masina aeglustus sisestuslahtrisse (D).
5. Sisestage maksimaalne järgimisviga sisestuslahtrisse (E).
6. Sisestage minimaalne järgimisviga sisestuslahtrisse (F).

Kiirushoidik

A—Masina maksimaalse kiiruse sisestuslahter  
B—Masina minimaalse kiiruse sisestuslahter  
C—Masina kiirenduse sisestuslahter

D—Masina aeglustuse sisestuslahter  
E—Maksimaalse järgimisvea sisestuslahter  
F—Minimaalse järgimisvea sisestuslahter

zb48j1t,1693514214305 -21-31AUG23-1/1

PC29147 —UN—26MAY23

## RowSense'i sätted – John Deere Active Implement Guidance

Valige John Deere Active Implement Guidance'i klahv > vahekaart Kalibreerimine > RowSense'i nupp.

Tööseadise RowSense vajab tööseadisele paigaldatud ja õigesti konfigureeritud ühilduvat RowSense'i andurit.

1. Sisestage minimaalne kindlus sisestuslahtrisse (A). Soovitatav lähteväärtus on 80% või kõrgem. Kindlus näitab, kui kindel on andur esitatud väärtustes.
  - 0% = andmed puuduvad
  - 100% = peaaegu ideaalne vea hindamine

Mida väikse on minimaalse kindluse tase, seda kauem RowSense'i andurit kasutatakse, enne kui süsteem lülitub GPS-ile.

2. Sisestage automaatse suurendamise lävi sisestuslahtrisse (B). See on lävi, mille korral John Deere Active Implement Guidance lülitab GPS-i automaatselt kohalikule veaallikale (RowSense), kui see on kehtiv.

**A**—Minimaalse kindluse sisestuslahter

**B**—Automaatse suurendamise lävi

| 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 %                                                                                          |
| --                                                 | --                                                                                           |
| <input type="radio"/>                              | <input type="radio"/>                                                                        |
| Minimum Confidence                                 | Auto Promote Threshold                                                                       |
| <b>A</b> 90 %                                      | <b>B</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. |
| <input type="button" value="Return"/>              |                                                                                              |

RowSense'i sätted

PC26408 — UN—18OCT18

zb48j1t,1693514239538 -21-31AUG23-1/1

## Automaatikasuvandid – John Deere Active Implement Guidance

Valige Active Implement Guidance'i klahv, seejärel vahekaart Seadistamine ja siis automaatikasuvandite redigeerimisnupp.

1. Valige jätkamislüliti käitumine rippmenüüst (A). Jätkamislüliti käitumine võimaldab juhil valida sünkroniseerimise töö AutoTraci ja John Deere Active Implement Guidance'i klapi automaatika vahel.

- Sõltumatu – rakendab tööseadise roolimisabi, kui hüdroväljavõte on käsitsi eesmisesse fikseerimisasendisse pandud.
- Rakenda kõik – rakendab nii masina kui ka tööseadise roolimisabi, kui AutoTraci jätkamislüliti vajutatakse ja tööseadise roolimisabi hüdroväljavõte on fikseerimisasendis.

2. Valige rea sisenemisrežiim rippmenüüst (B). Rea sisenemisrežiim on esmane töörežiim esmakordsel rakendamisel.

- GPS – kui vajutatud on AutoTraci jätkamislüliti, lülitub süsteem ainult GPS-iga navigeerimisele. Kui AutoTraci jätkamislüliti teist korda vajutada, kasutab süsteem võimaluse korral AutoTrac Visionit või RowSense'i. Kui põllukultuur ei ole tuvastatav või AutoTrac Visioni roolimisabi ei ole kasutatav, lülitub süsteem automaatselt üksnes GPS-iga navigeerimisele. Kasutage GPS-i ainult siis, kui read külvati GPS-i abil.
- RowSense – AutoTraci jätkamislüliti vajutamisel lülitub süsteem põllukultuuri tuvastamisel automaatselt AutoTrac Visionile või RowSense'ile. Süsteem lülitub ainult GPS-iga navigeerimisele, kui põllukultuur ei ole tuvastatav. Kasutage RowSense'i režiimi, kui külvamise ajal ei kasutatud GPS-i roolimisabi või kui read ei ole sirged.

3. Et süsteem lülituks tingimuste täitmisel automaatselt tööseadise RowSense'ile, valige RowSense'i automaatse aktiveerimise märkeruut (C). Määrake kriteeriumid RowSense'i sätetes.

**MÄRKUS:** 4. põlvkonna ekraanidel on soovitatav John Deere Active Implement Guidance'iga AutoTraci pöörde automaatika kasutamisel valida märkeruut Keela roolimine, kui töö salvestamine on väljas (D).

Automaatikasuvandid

- |                                       |                                                             |
|---------------------------------------|-------------------------------------------------------------|
| A—Jätkamislüliti käitumise rippmenüü  | D—Märkeruut Keela roolimine, kui töö salvestamine on väljas |
| B—Rea sisenemisrežiimi rippmenüü      | E—Numbrit sisestamise rippmenüü                             |
| C—RowSense'i automaatlüliti märkeruut | F—Märkeruut Jää sisselülitatuks                             |

4. Tõstetud tööseadisega roolimise vältimiseks või tõstetud tööseadise keskasendisse viimiseks, valige märkeruut Keela roolimine, kui töö salvestamine on väljas (D). Roolisüsteemi saab kõrgusanduri abil automaatselt rakendada, kui see on ühendatud digitaalse sisendiga (E).
5. John Deere Active Implement Guidance'i sisselülitatuna hoidmiseks ja praeguse juhtraja järgimise jätkamiseks, isegi kui AutoTrac lülitatakse välja, valige märkeruut Jää sisselülitatuks (F). See jätkab järgimist seni, kuni praegune raja number muutub.

zb48j1t,1693514275430 -21-31AUG23-1/1

PC29148—UN—08JUN23

## Visioni roolimisabi kaamera kalibreerimine – John Deere Active Implement Guidance

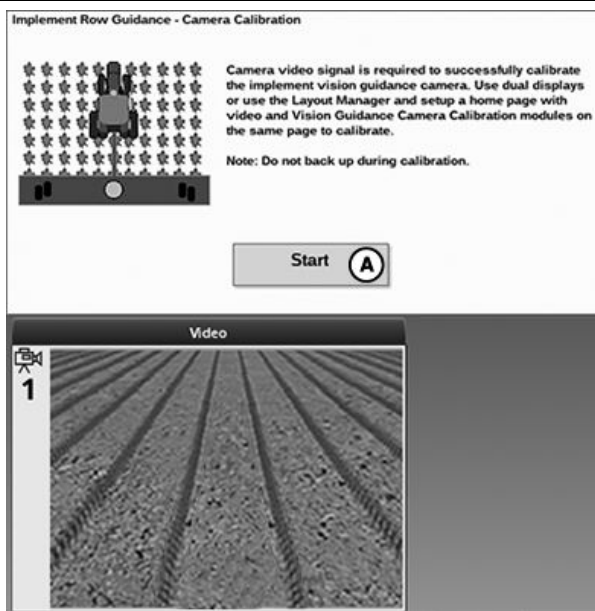
Valige Active Implement Guidance'i klahv > vahekaart Kalibreerimine > Visioni roolimisabi kaamera kalibreerimine.

Visioni roolimisabi on Active Implement Guidance'i täiustus. Tööseadisele paigaldatud Visioni kaamera otsib värvierinevusi põllukultuuri ja maapinna vahel, et määrata kindlaks põllukultuuri ridade asukohta. Visioni kaameralt saadud signaalid kombineeritakse olemasolevate anduri signaalidega, et hoida tööseadis ridadel. Kui Visioni kaameralt puudub signaal (nt läbi vee sõitmisel), hoiab tavaline ülemaailmse positsioneerimissüsteemi (GPS) roolimisabi tööseadise juhtrajal.

Tööseadise Visioni roolimisabi kaamera edukaks kalibreerimiseks on vajalik kaamera videosignaal. Kasutage topeltekraane või rakendust Paigutuse haldur, et seadistada avaleht, kus video ja Visioni roolimisabi kaamera kalibreerimise moodulid on kalibreerimiseks samal lehel.

**MÄRKUS:** Ärge kalibreerimise ajal tagurdage.

1. Vajutage käivitusnuppu (A).



Visioni roolimisabi kaamera kalibreerimine

A—Käivitusnupp

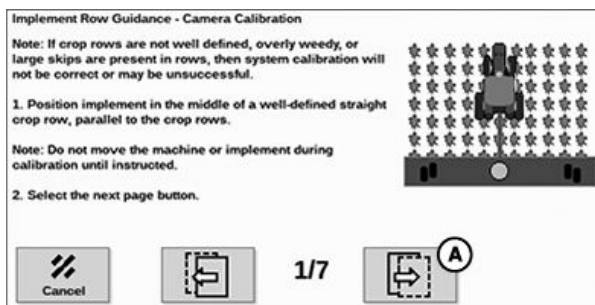
zb48j1t,1693514331294 -21-31AUG23-1/6

**MÄRKUS:** Kui põllukultuuri read ei ole selgelt piiritletavad, on liigselt umbrohtu kasvanud või ridades on suured lüngad, siis ei ole süsteemi kalibreerimine korrektne või nurjub.

2. Pange tööseadis tööasendisse, põllukultuuri ridadega paralleelselt ja selgelt määratletud sirge põllukultuuri rea keskel.

**MÄRKUS:** Ärge liigutage masinat ega tööseadist kalibreerimise ajal enne, kui seda öeldakse.

3. Valige nupp Järgmine leht (A).



Visioni roolimisabi kaamera kalibreerimine

A—Nupp Järgmine leht

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1693514331294 -21-31AUG23-2/6

4. Sisestage reavahe sisestuslahtrisse (A).
5. Sisestage vilja kõrgus sisestuslahtrisse (B).

**MÄRKUS:** Kui tööseadis on tööasendis, mõõtkte kaamera kõrgus kaamera akna allservast maapinnani.

6. Sisestage kaamera kõrgus sisestuslahtrisse (C).
7. Valige nupp Järgmine leht (D).

**A**—Reavahe sisestuslahter  
**B**—Põllukultuuri kõrguse sisestuslahter

**C**—Kaamera kõrguse sisestuslahter  
**D**—Nupp Järgmine leht

Implement Row Guidance - Camera Calibration

1. Enter the row spacing.
2. Enter the crop height.

Note: Measure the camera height from the bottom of the camera window to the ground.

3. Enter the camera height.
4. Select the next page button.

Row Spacing 30.0 (A) (in)

Crop Height 10.0 (B) (in)

Camera Height 60.0 (C) (in)

Cancel [D]

2/7

Visioni roolimisabi kaamera kalibreerimine

zb48j1t,1693514331294 -21-31AUG23-3/6

PC26488 —UN—08NOV18

8. Reguleerige 1. joont (A) ja 2. joont (B), et liigutada valge kast ümber kahe põllukultuuri rea keskosa (C).
- a. Valige rida rippmenüüst (D).
- b. Valige nupud (E–G) ja viige joon kahe põllukultuuri rea keskele.
- c. Korrake samme nii 1. kui ka 2. joone puhul, kuni valge kast on põllukultuuri ridade keskel.
9. Valige nupp Järgmine leht (H).

**A**—1. joon  
**B**—2. joon  
**C**—Kahe põllukultuuri rea keskosa  
**D**—Rea valimise rippmenüü

**E**—Rea laiemaks tegemise nupp  
**F**—Rea kitsamaks tegemise nupp  
**G**—Suunanupud  
**H**—Nupp Järgmine leht

Implement Row Guidance - Camera Calibration

1. Adjust line 1 and 2 to move the white box onto the center two crop rows.
2. Select the next page button.

Line 1 (D)

[E] [F]

[G]

Cancel [H]

4/7

Video

1

A

B

C

Visioni roolimisabi kaamera kalibreerimine

zb48j1t,1693514331294 -21-31AUG23-4/6

PC26499 —UN—16NOV18

10. Kui kuvatakse leht Kalibreerimine sõitmise ajal, sõitke edasisuunas põllukultuuri rea keskele mööda põllukultuuri sirget osa.

Implement Row Guidance - Camera Calibration

Calibrate While Driving.

Drive forward down the exact center of crop row in a straight section of crop.

Note: Inaccurate driving may lead to poor calibration.

[Cancel] 6/7 [Return]

Visioni roolimisabi kaamera kalibreerimine – kalibreerimine sõitmise ajal

Jätkub järgmisel leheküljel

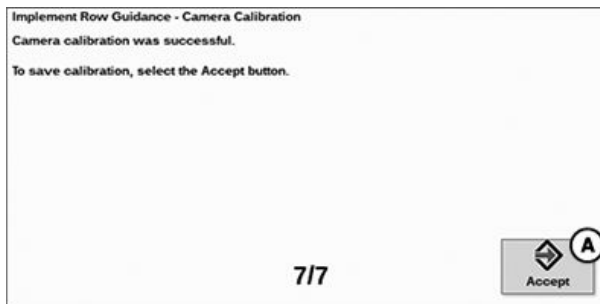
zb48j1t,1693514331294 -21-31AUG23-5/6

PC26501 —UN—08NOV18

11. Kalibreerimise salvestamiseks valige kinnitamisnupp (A).

**MÄRKUS:** Kui kalibreerimine nurjub, paigutage tööseadis ümber selgelt määratletud sirge põllukultuuri rea keskosas põllukultuuri ridadega paralleelseks. Veenduge, et kalibreerimiseks oleks piisavalt ruumi ja korrake kalibreerimist.

A—Kinnitusnupp



Visioni roolimisabi kaamera kalibreerimine

zb48j1t,1693514331294 -21-31AUG23-6/6

PC26502 —UN—09NOV18

## Tööseadise järgimine – Active Implement Guidance

Valige Active Implement Guidance'i klahv > vahekaart Seadistamine > tööseadise järgimise redigeerimisnupp.

- Tööseadise juhtraja nihke määramiseks AutoTraci juhtjoonest sõltumatult valige sõltumatu tööseadise rea vahetamise lubamise märkeruut (A). Seda kasutatakse tavaliselt sirgete radadega juhivate liiklusrakenduste jaoks, kui asetatakse seemneid ridade vahele.

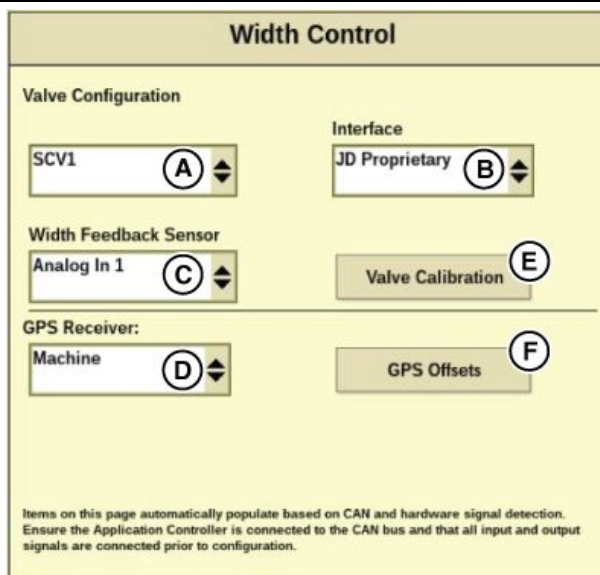
- Sisestage suund sisestuslahtrisse (B) (0° = põhi, 90° = ida, 180° = lõuna, 270° = lääts).

**MÄRKUS:** Näiteks põhja-lõuna-suunalise raja idasuunas nihutamiseks sisestage suunaks 90.

- Sisestage kaugus sisestuslahtrisse (C).

- Sisestage sisestuslahtrisse (D) kohaliku vea nihke samm. Tööseadist nihutatakse iga kord selle võrra, kui vajutate nihke nuppu.

**MÄRKUS:** Tööseadise nihutamine on saadaval ainult navigeerimiseks kohaliku roolimisabi (Visioni roolimisabi) kasutamisel.



Tööseadise järgimine

A—Sõltumatu tööseadise rea vahetamise lubamise märkeruut  
B—Suuna sisestuslahter

C—Kauguse sisestuslahter  
D—Kohaliku vea nihke sammu sisestuslahter

zb48j1t,1693514360243 -21-31AUG23-1/1

PC589289 —UN—09AUG23

### Traktoriga integreeritud Active Implement Guidance'i ülevaade

**⚠ ETTEVAATUST:** Tõsise vigastuse või surma vältimiseks kasutage ainult kahesuunalist hüdrosilindrit ainult põllul töötades ja mitte kunagi sõiduteel. Enne tööseadise tõstmist veenduge, et see oleks keskasendis. Kui tööseadis on tõstetud või transpordirežiimis, ärge aktiveerige hüdroväljavõtte (SCV) ujuvasendit.

Traktoriga integreeritud Active Implement Guidance on riistvaralahendus, mida müüakse mõnes piirkonnas, kus kasutatakse süsteemi Active Implement Guidance. Traktoriga integreeritud Active Implement Guidance'i ühilduvus ja süsteemi funktsionaalsus erinevad olenevalt asukohast ja seadme konfiguratsioonist. Komponentide saadavuse, süsteemi funktsioonide ja ühilduvuse kohta

lisateabe saamiseks pöörduge John Deere'i edasimüüja või muu teenusepakkuja poole juurde. Lisateavet vaadake Value Selling Navigatorist ühilduvuse juhendist.

Traktoriga integreeritud Active Implement Guidance on kultiveerimise lahendus, mis kasutab järgnevat.

- Traktorile paigaldatud kahesuunaline hüdrosilinder

*MÄRKUS: Tööseadisele paigaldatud StarFire'i vastuvõtja on valikuline.*

- Traktorile paigaldatud StarFire'i vastuvõtja.
- Tööseadisele paigaldatud AutoTrac Visioni kaamera.
- Traktori alumistele raudadele paigaldatud ratta pöördenuurga andur (WAS)

(Lisateavet vt traktoriga integreeritud John Deere Active Implement Guidance'i paigaldusjuhendist.)

zb48j1t,1693514521819 -21-07AUG25-1/1

### John Deere Active Implement Guidance'i seadistamine traktorisse integreeritud John Deere Active Implement Guidance'i jaoks

Traktoriga integreeritud Active Implement Guidance'i seadistamisel on vajalikud järgmised seadistused.

*MÄRKUS: Ekraani seadistamisel on soovitatav kasutada istutamisel ja kultiveerimisel sama töölaust, juhtradu ning töösuunda.*

1. Seadistage masin ja tööseadis ekraanil. Veenduge, et ekraani salvestusallika jaoks oleks valitud rippsüsteem. (Lisateavet vaadake ekraani kasutusjuhendist.)
2. Valige roolimise juhtimises külgnihkega roolimise märkeruut (A).

**A—Külgnihkega roolimise märkeruut**

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

- Valve Configuration:**
  - Valve Selection:** SCV2
  - Interface:** JD Proprietary
  - Steering Feedback Sensor:** Analog In 1
- Side Shifting Steering:** Indicated by a checkmark in a box labeled 'A'.
- Calibration Buttons:** Auto Calibration and Manual Calibration.
- Return Button:** A button with a circular arrow icon labeled 'Return'.

Below the interface, there is a note: "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."

Rooli juhtimine

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1693514521757 -21-31AUG23-1/7

PC29152 — UN—26MAY23

3. Valige veaparanduses tööseadise RowSense'i märkeruut (A).

**A**—Tööseadise RowSense'i märkeruut

**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

Veaparandus

zb48j1t,1693514521757 -21-31AUG23-2/7

PC29153 —UN—26MAY23

4. Sisestage RowSense'i sätetes minimaalse kindluse sisestuslahtrisse (A) väärtus 80%.
5. Sisestage automaatse suurendamise läve sisestuslahtrisse (B) väärtus 10 cm.

**A**—Minimaalse kindluse sisestuslahter

**B**—Automaatse suurendamise lävi sisestuslahter

**RowSense Settings**

Source: Vision

Lateral Error: 0 (Cm)

Heading Error: 0 (deg)

Curvature: 0.0 (dpm)

Confidence: 0 %

Source Addr: C6

Is Driving: ☐

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

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

RowSense'i sätted

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1693514521757 -21-31AUG23-3/7

PC27853 —UN—15MAY20

6. Automaatika valikutes valige jätkamislüliti käitumise rippmenüüst (A) suvand Rakenda kõik.

**MÄRKUS:** GPS on valikuline ja vajab tööseadise StarFire'i vastuvõtja paigaldamist.

7. Valige rippmenüüst (B) rea sisenemisrežiim.  
8. Valige RowSense'i automaatlüliti märkeruut (C).  
9. Valige märkeruut Keela roolimine, kui töö salvestamine on väljas (D). See funktsioon viib tööseadise tõstmisel keskele.

**A**—Jätkamislüliti käitumise rippmenüü

**B**—Rea sisenemisrežiimi rippmenüü

**C**—RowSense'i automaatlüliti märkeruut

**D**—Märkeruut Keela roolimine, kui töö salvestamine on väljas

Automaatikasuvandid

zb48j1t,1693514521757 -21-31AUG23-4/7

PC29154 —UN—26MAY23

10. Ärge valige tööseadise järgimise funktsioonis sõltumatu tööseadise rea vahetamise lubamise märkeruutu (A).  
11. Sisestage sisestuslahtrisse (B) nihke samm. Tööseadist nihutatakse selle väärtuse võrra iga kord, kui vajutate nihke nuppu.

**A**—Sõltumatu tööseadise rea vahetamise lubamise märkeruut

**B**—Nihke sammu sisestuslahter

Tööseadise järgimine

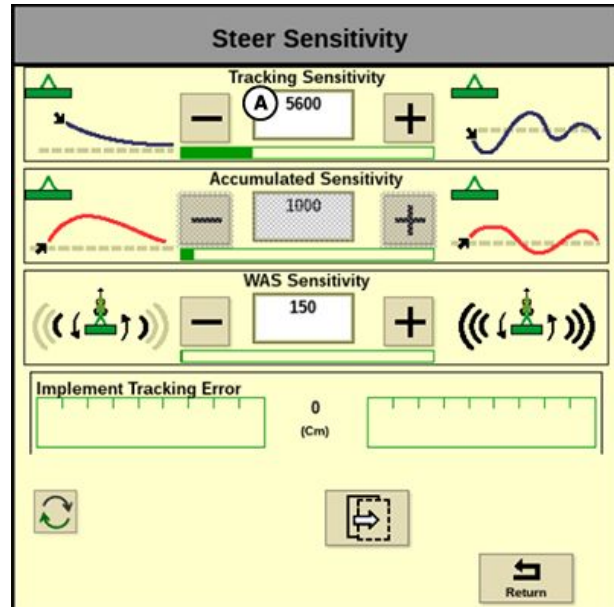
Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1693514521757 -21-31AUG23-5/7

PC29155 —UN—26MAY23

12. Määrake juhtimistundlikkuses järgimise tundlikkus (A) väärtusele 5600.

A—Järgimistundlikkus



Juhtimistundlikkus 1/2

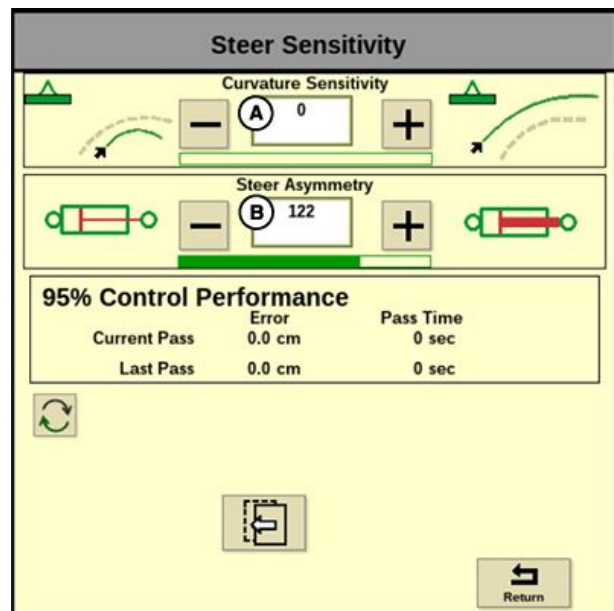
zb48j1t,1693514521757 -21-31AUG23-6/7

PC29156 —UN—26MAY23

13. Määrake juhtimistundlikkuses teisel lehel kurvitundlikkus (A) väärtusele 0.
14. Määrake rooli asümmeetria (B) väärtusele 122.

A—Kurvitudlikkus

B—Rooli asümmeetria

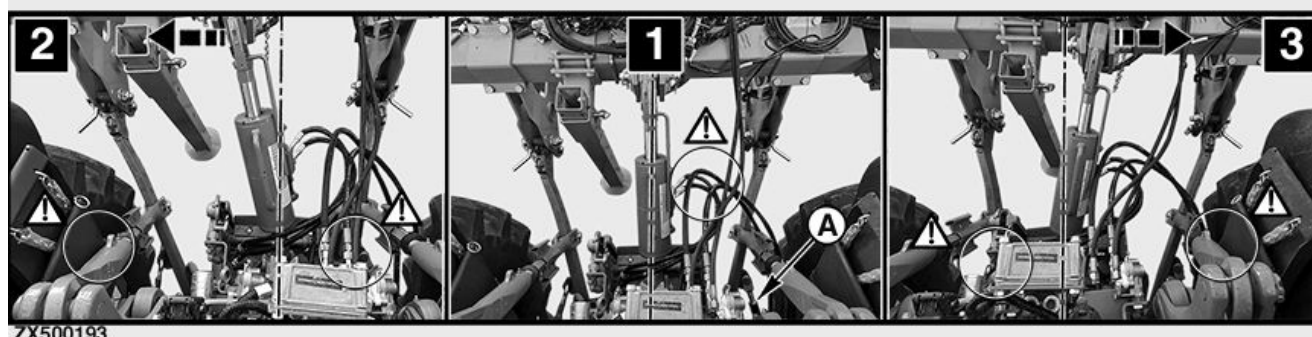


Juhtimistundlikkus 2/2

zb48j1t,1693514521757 -21-31AUG23-7/7

PC29157 —UN—26MAY23

## Esmakasutus – tööseadise seadistamine



Esmakasutus

A—Hüdrosilinder  
1—Veoraua asend –  
hüdrosilinder keskel

2—Veoraua asend –  
hüdrosilinder täielikult välja  
sirutatud

3—Veoraua asend –  
hüdrosilinder täielikult sisse  
tõmmatud

Enne esmakordset kasutamist tuleb tööseadis seadistada ja süsteem kalibreerida. Toimige järgmiselt.

**MÄRKUS:** Vajalike kalibreerimisekraanide avamiseks vt jaotist Seadistamine – John Deere Active Implement Guidance – Roolisüsteemi kalibreerimised – John Deere Active Implement Guidance.

## 1. Tööseadise seadistamine

**TÄHTIS:** Pöörake tähelepanu, et ülemine tõmmitas asendis 1 või 3 ei tabaks ega häiriks traktori teisi hüdrovoolikuid või sarnaseid komponente.

Pöörake tähelepanu, et ülemine tõmmitas asendis 2 või 3 ei tabaks ega häiriks tööseadise mis tahes komponente.

**TÄHTIS:** Veenduge, et alumised veorauad asendis 2 või 3 ei tabaks ega häiriks kunagi rehvi ega diferentsiaalkarpi, kui hüdrosilinder (A) on täielikult välja sirutatud / sisse tõmmatud ja veorauad lõpuni üleval või all.

- Kontrollige hüdrosilindri kahvli eelreguleerimist.
- Lükake hüdrosilinder (A) aeglaselt lõpuni välja ja pöörake tähelepanu sellele, et see ei pörkaks millegi vastu ega kahjustaks midagi (nt diferentsiaalkarpi).
- Amortisaatoril peab olema piisavalt ruumi ja tagasiside andur ei tohi pörkuda vastu tagasiside anduri korpust. Vastasel juhul tuleb reguleerida amortisaatori pikkust.
- Tõmmake hüdrosilinder (A) aeglaselt täiesti sisse ja kontrollige, et alumised ühendused ei pörkuks millegi vastu ega kahjustaks midagi (nt diferentsiaalkarpi).
- Veenduge, et tagasiside andur ei pörkuks vastu tagasiside anduri korpust.
- Veenduge, et tööseadis jääks traktori taga keskasendisse, kui hüdrosilinder (A) on keskmises asendis.

## 2. Üldteave

Kontrollige kasutatava traktori rataste suurust ja tehnoradade vahet.

Kui süsteemi kasutatakse muudel juhtudel, mis nõuavad spetsiaalseid seadistusi, rataste suurusi või tehnoradade vahet (nt), kasutage AINULT käsitsi kalibreerimist.

Seadke Min ja max määratud väärtustele, et mitte pörkuda ühegi osa/ratta vastu.

## 3. Hüdrovoolikud

Hüdrovoolikud peavad olema õigesti ühendatud – väljasurutav väljasurutavaga ja sissetõmmatav sissetõmmatavaga. Kui see on tehtud, saab sisestada suvandi Rooli asümmeetria väärtuse 124 (vt jaotist Juhtimistundlikkus lehel Juhtploki seadistus). Vastasel juhul tuleb sisestada väärtus 83.

Seda saab kontrollida sageduse kontrollimise ja asendi käskluse abil = süsteem juhib / liigub väga sujuvalt. Hüdrosilinder (A) lükatakse välja ja tõmmatakse sisse sisse sama kiirusega.

## 4. Kalibreerimine/häälestamine

Jätkake tööseadise ja kaamera kalibreerimisega. Tööseadist saab kalibreerida käsitsi või automaatselt (vt John Deere Active Implement Guidance'i kasutusjuhendit).

**MÄRKUS:** Roolisüsteemi automaatne kalibreerimine võib põhjustada passiivsemaid väljasurumise/sissetõmbamise lävesid. Kui on vaja suuremat agressiivsust, kalibreerige käsitsi.

Pärast süsteemi kalibreerimist ei tohi järgimistundlikkust ja rooli asümmeetriat muuta.

Vajaduse korral alustage peenhäälestamist järgneva.

- WAS-i tundlikkus – oluline ja muudab süsteemi rohkem või vähem agressiivseks.

- Väljasurumise/sissetõmbamise lävi – määratakse tööseadise jaoks ühe korra ja seda ei ole vaja hiljem muuta. Tööseadis liigub võimalikult aeglaselt, säilitades samal ajal pideva liikumise.
- Anduri max pinge – tuleb määrata ühe korra ja see võib sellele süsteemile (tööseadisele) nii jääda. Seda saab vajaduse korral iga kord reguleerida.
- Kaamera häälestus – kaamera jõudluse parandamiseks või taimeridade kadumise vältimiseks võib kaamera nurka muuta (suunamaks esisilla ette), kuid kõrgus peab jääma samaks. Mõnel juhul võib aidata ka väljasurumise/sissetõmbamise lävede agressiivsus.

zb48j1t,1693514521707 -21-31AUG23-2/2

# Seadistamine – Plow Steer

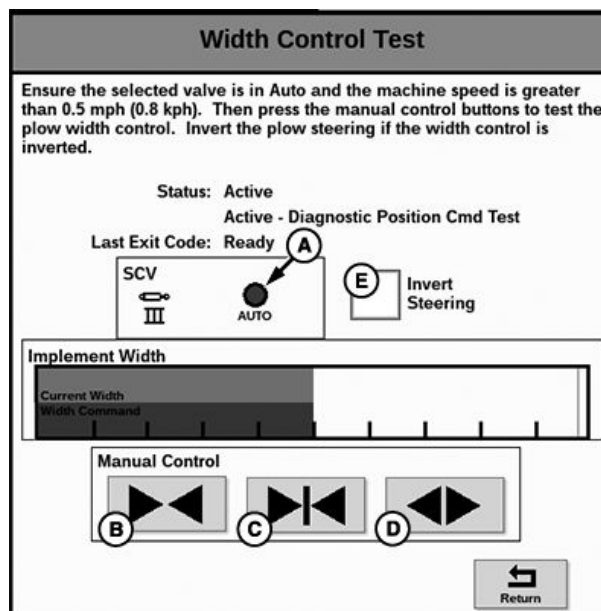
## Laiuse juhtimise test – Plow Steer

Valige Plow Steeri klahv > vahekaart Kalibreerimine > laiuse juhtimise testimise nupp.

1. Veenduge, hüdroväljavõtte (SCV) olekunäidikul (A) oleks kuvatud AUTO (Automaatne) ja masina kiirus on suurem kui 0,1 km/h (0,06 miili/h).
2. Adra laiuse juhtimise testimiseks kasutage käsitsi juhtimise nuppe (B–D).
3. Kui adra laius liigub vastassuunas, valige juhtimise ümberpööramise märkeruut (E).

A—Hüdroväljavõtte  
olekuindikaator  
B—Kokkutõmbamise nupp  
C—Tsentreerimise nupp

D—Laiendamise nupp  
E—Juhtimise ümberpööramise  
märkeruut



Laiuse juhtimise test

zb48j1t,1693514880552 -21-31AUG23-1/1

PC27025 —UN—23MAY19

## Hüdroväljavõtte käsitsi kalibreerimine – Plow Steer

**⚠ ETTEVAATUST:** Raskete vigastuste vältimiseks hoidke seadme ümbrusest eemale. Toimingu jaoks peab masin liikuma edasi. Tööseadis liigub kalibreerimise ajal. Enne kalibreerimist lugege ja järgige peatüki Ohutus jaotist Tööseadise automatiseerimissüsteemi ohutu kasutamine.

**MÄRKUS:** Läviväärtused on tavalise tootmistolerantsi tõttu iga hüdroväljavõtte (SCV) jaoks unikaalsed. Peenhäälestage läviväärtus kõige madalamale väärtusele, mis tekitab anduri pingemuutuse optimaalse jõudluse saavutamiseks. Tagasiside anduri maksimaalselt väljalükkamise ja sissetõmbamise asendi vahel vähemalt 1 Verinevus.

Hüdroväljavõtte kalibreerimist kasutatakse rakenduse kontrolleri UCC2 kalibreerimiseks, et teha kindlaks hüdraulika juhtplokilt saadav minimaalne signaal enne adramehhanismi liikumist. Ilma hüdroväljavõtte kalibreerimiseta pikeneb või tõmmatakse adramehhanism sisse liiga kiiresti, liiga aeglaselt või see ei tööta hüdrauliliste piirangute tõttu ootuspäraselt. Need probleemid raskendavad juhtplokil säilitada nõutavat adra laiust ühtlaste vagude jaoks.

**MÄRKUS:** On oluline, et ratta pöördnurga andur liiguks samal ajal kui hüdrosilinder, mis põhjustab adramehhanismi liikumist.

Kalibreerige järgmistel juhtudel.

- Luuakse uus profiil.
- Väljatõmbamise ja sissetõmbamise väärtused on mõlemad seadistatud väärtusele 5 või 250 (tehase vaikeväärtused).
- Väärtused kopeeritakse teiselt masinalt.
- Hüdrovoolikute suunamine muutub hüdroväljavõtete vahel.

- Masinal või tööseadisel remonditakse hüdraulika komponente.
- Vastukaaluklappi reguleeritakse.
- Hüdraulika voolukiirust muudetakse.

**MÄRKUS:** Enne kalibreerimist veenduge, et hüdroõli on töötemperatuuril.

### Hüdroväljavõtte käsitsi kalibreerimine

Valige Plow Steeri klahv > vahekaart Kalibreerimine > käsitsi kalibreerimise nupp.

1. Pange valitud hüdroväljavõtte automaatrežiimi.
2. Pange hüdroväljavõtte pikendatud fikseerimisasendisse, mitte ujuvasendisse.
3. Sõitke masinaga edasi kiiremini kui 0,7 km/h (0,45 miili/h). Ärge rakendage AutoTraci.

(Hüdroväljavõtte kiiruse nõudeid vaadake masina kasutusjuhendist.)

4. Valige väljasurumise testimise nupp (A).

**MÄRKUS:** Vasak- ja parempoolne suund põhineb kabiinis näoga sõidusuunas istuval juhil. Kui tööseadis liigub ettenähtuga võrreldes vastassuunas, valige märkeruut Tagasisuunas väljund (B).

5. Vajutage vähendamise nuppu (C), kuni tööseadis ei liigu.
6. Vajutage suurendamise nuppu (D), kuni anduri tööseadis liigub nii aeglaselt kui võimalik, säilitades samal ajal pideva liikumise.

**MÄRKUS:** Kui tööseadise roolisilinder saavutab testimise ajal maksimaalse või minimaalse käigu, paigutage silinder ümber.

**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)

Extend Test (A)

**Reverse Output**

II

Legacy JD Prop.

Unknown

**Retract Threshold**

999

▲ (B) ▼

Retract Test

**Feedback Sensor Calibration**

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

Set Max Left Set Center Set Max Right

Valve Flow Cmd (%) -100 Feedback (V) 0,01

Return

A—Väljasurumise testimise nupp  
B—Tagasisuunas väljundi märkeruut

C—Vähendamise nupp  
D—Suurendamise nupp

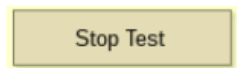
PC589251 —UN—09AUG23

Hüdroväljavõtte käsitsi kalibreerimine – väljasurumise testimine

zb48j1t,1693514880488 -21-31AUG23-2/5

7. Valige nupp Peata testimine.

PC29141 —UN—26MAY23



Nupp Peata testimine

zb48j1t,1693514880488 -21-31AUG23-3/5

8. Valige sissetõmbamise testimise nupp (A).
9. Vajutage vähendamise nuppu (B), kuni tööseadis ei liigu.
10. Vajutage suurendamise nuppu (C), kuni anduri tööseadis liigub nii aeglaselt kui võimalik, säilitades samal ajal pideva liikumise.

**MÄRKUS:** Kui tööseadise roolisilinder saavutab testimise ajal maksimaalse või minimaalse käigu, paigutage silinder ümber.

A—Sissetõmbamise testimise nupp  
B—Vähendamise nupp  
C—Suurendamise nupp

**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

▲ ▼

Extend Test

**Reverse Output**

II

Legacy JD Prop.

Unknown

**Retract Threshold**

999

▲ (C) ▼ (B)

Retract Test (A)

**Feedback Sensor Calibration**

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

Set Max Left Set Center Set Max Right

Valve Flow Cmd (%) -100 Feedback (V) 0,01

Return

Hüdroväljavõtte käsitsi kalibreerimine – sissetõmbamise testimine

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1693514880488 -21-31AUG23-4/5

PC589252 —UN—09AUG23

## 11. Valige nupp Peata testimine.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Nupp Peata testimine

zb48j1t,1693514880488 -21-31AUG23-5/5

**Adra konfiguratsioon – Plow Steer**

Valige Plow Steeri klahv > vahekaart Seadistamine > adra konfiguratsiooni redigeerimisnupp.

Tööseadise kogulaius mõõdab tööseadise minimaalse ja maksimaalse laiuse kõige kaugematest väärtustest tööpunktidest.

Individaalsed elemendid mõõdab kahe külgneva tööpunkti vahelise minimaalse ja maksimaalse laiuse.

**Tööseadise kogulaius**

1. Valige režiimi rippmenüüst (A) tööseadise kogulaius.
2. Lükake tööseadis täielikult välja, sisestage maksimaalne füüsiline piirang sisestuslahtrisse (B) ja valige seejärel maksimaalse laiuse määramise nupp (C).
3. Tõmmake tööseadis täielikult sisse, sisestage minimaalne füüsiline piirang sisestuslahtrisse (D) ja valige seejärel minimaalse laiuse määramise nupp (E).
4. Asetage tööseadis keskasendisse, sisestage sisestuslahtrisse (F) keskasendi laius ja vajutage seejärel keskmee määramisnuppu (G).

**MÄRKUS:** Veenduge, et roomiku laius ühtiks seadmehalduris määratud tööseadise laiusega.

5. Sisestage roomiku laius sisestuslahtrisse (H).

**MÄRKUS:** Sisestage kasutaja piirangud, et takistada tööseadisel saavutamast maksimaalset või minimaalset laiust.

6. Sisestage minimaalne kasutaja piirang sisestuslahtrisse (I).

**Plow Configuration**

Definition Mode: Total Implement Width (A)

Total Implement Width Physical Limits

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

Total Implement Width User Limits

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

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

Feedback Sensor Calibration

|                      |                  |                      |
|----------------------|------------------|----------------------|
| Min. Width (V): 0,50 | Center (V): 2,50 | Max. Width (V): 4,50 |
| Set Min. Width (E)   | Set Center (G)   | Set Max Width (C)    |

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

Tööseadise kogulaius

- |                                                 |                                                |
|-------------------------------------------------|------------------------------------------------|
| A—Režiimi rippmenüü                             | F—Keskasendi laiuse sisestuslahter             |
| B—Maksimaalse füüsilise piirangu sisestuslahter | G—Keskmee määramise nupp                       |
| C—Maksimaalse laiuse määramise nupp             | H—Roomiku laiuse sisestuslahter                |
| D—Minimaalse füüsilise piirangu sisestuslahter  | I—Minimaalse kasutaja piirangu sisestuslahter  |
| E—Minimaalse laiuse määramise nupp              | J—Maksimaalse kasutaja piirangu sisestuslahter |

7. Sisestage maksimaalne kasutaja piirang sisestuslahtrisse (J).

Jätkub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1693514880432 -21-31AUG23-1/2

PC589253 —UN—09AUG23

## Individuaalsed elemendid

1. Valige režiimi rippmenüüst (A) individuaalsed elemendid.
2. Lükake tööseadis täielikult välja, sisestage maksimaalne füüsiline piirang sisestuslahtrisse (B) ja valige seejärel maksimaalse laiuse määramise nupp (C).
3. Tõmmake tööseadis täielikult sisse, sisestage minimaalne füüsiline piirang sisestuslahtrisse (D) ja valige seejärel minimaalse laiuse määramise nupp (E).
4. Sisestage sisestuslahtrisse (F) elementide arv.
5. Asetage tööseadis keskasendisse ja vajutage keskmee määramisnuppu (G).

**MÄRKUS:** Veenduge, et roomiku laius ühtiks seadmehalduris määratud tööseadise laiusega.

6. Sisestage roomiku laius sisestuslahtrisse (H).

**MÄRKUS:** Sisestage kasutaja piirangud, et takistada tööseadisel saavutamast maksimaalset või minimaalset laiu.

7. Sisestage minimaalne kasutaja piirang sisestuslahtrisse (I).
8. Sisestage maksimaalne kasutaja piirang sisestuslahtrisse (J).

**Plow Configuration**

Definition Mode: Individual Elements (A)

**Physical Element Limits**

| Minimum    | Maximum    | # of Elements |
|------------|------------|---------------|
| 100 (D) cm | 300 (B) cm | 8 (F)         |

**User Element Limits**

| Minimum    | Maximum    | Track Width |
|------------|------------|-------------|
| 100 (I) cm | 300 (J) cm | 200 (H) cm  |

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

**Feedback Sensor Calibration**

| Min. Width (V): 0,50 | Center (V): 2,50 | Max. Width (V): 4,50 |
|----------------------|------------------|----------------------|
| Set Min. Width (E)   | Set Center (G)   | Set Max Width (C)    |

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

Individuaalsed elemendid

- |                                                 |                                                |
|-------------------------------------------------|------------------------------------------------|
| A—Režiimi rippmenüü                             | F—Elementide arvu sisestuslahter               |
| B—Maksimaalse füüsilise piirangu sisestuslahter | G—Keskme määramise nupp                        |
| C—Maksimaalse laiuse määramise nupp             | H—Roomiku laiuse sisestuslahter                |
| D—Minimaalse füüsilise piirangu sisestuslahter  | I—Minimaalse kasutaja piirangu sisestuslahter  |
| E—Minimaalse laiuse määramise nupp              | J—Maksimaalse kasutaja piirangu sisestuslahter |

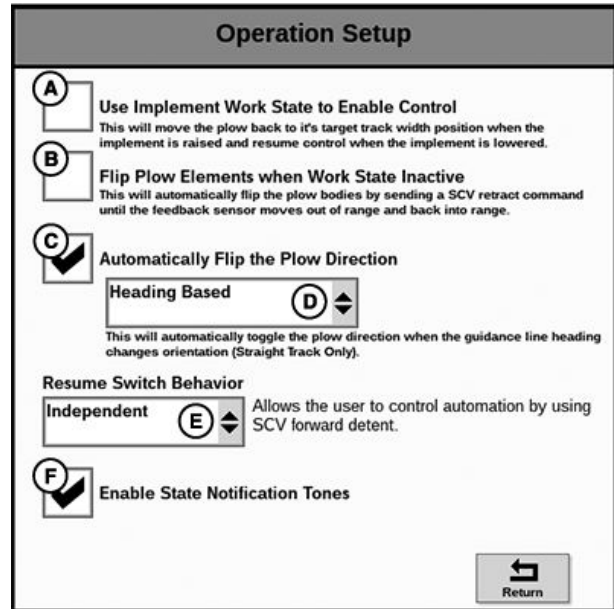
zb48j1t,1693514880432 -21-31AUG23-2/2

PC589254—UN—09AUG23

## Kasutamise seadistus – Plow Steer

Valige Plow Steeri klahv > vahekaart Seadistamine > kasutamise seadistuse redigeerimisnupp.

- Adra liigutamiseks roomiku laiuse sihtasendisse, kui tööseadis on üles tõstetud, ja juhtimise jätkamiseks tööseadise langetamisel valige märkeruut Kasuta juhtimise lubamiseks tööseadise tööolekut (A). Kui see on lubatud ja tööseadis ei ole tööasendis, ei saa Plow Steer tööseadist liigutada.
- Adra raamide automaatseks pööramiseks, saates hüdroväljavõtte (SCV) sissetõmbamise käskluse, kuni tagasiside andur liigub piirkonnast välja ja tagasi piirkonda, valige märkeruut Vaheta adra elemendid, kui tööolek on passiivne (B).
- Adra suuna automaatseks pööramiseks valige märkeruut (C) ja valige rippmenüüst (D) kas Suunal põhinev või Kaldenurga põhinev.
  - Kaldenurga põhine valib automaatselt adra suuna traktori kaldenurga põhjal (ainult vao kündmisel).
  - Suunapõhine vahetab automaatselt adra suunda, kui juhtraja orientiiri muudab suunda (ainult sirge raja puhul).
- Valige jätkamislüliti käitumise rippmenüüst kas Sõltumatu või Rakenda kõik.
  - Sõltumatu rakendab tööseadise roolimisüsteemi, kui hüdroväljavõtte on käsitsi eesmisesse fikseerimisasendisse pandud.
  - Rakenda kõik rakendab nii masina kui ka tööseadise roolimisabi, kui vajutatakse AutoTraci jätkamislüliti ja tööseadise roolimisabi hüdroväljavõtte on fikseerimisasendis.



Kasutamise seadistus

- |                                                              |                                                   |
|--------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------|
| A—Märkeruut Kasuta juhtimise lubamiseks tööseadise tööolekut | D—Rippmenüü Vaheta adra suund automaatselt        |
| B—Märkeruut Vaheta adra elemendid, kui tööolek on passiivne  | E—Jätkamislüliti käitumise rippmenüü              |
| C—Märkeruut Vaheta adra suund automaatselt                   | F—Märkeruut Luba olekust teavitamise helisignaali |

- Helisignaali lubamiseks, kui tegevuse olek muutub, valige märkeruut (F).

zb48j1t,1693514880390 -21-31AUG23-1/1

## Laiuse juhtimise kalibreerimine – Plow Steer

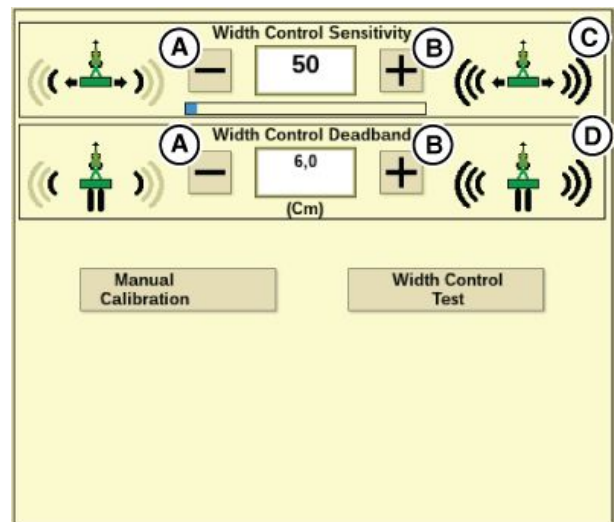
Valige Plow Steeri klahv > vahekaart Kalibreerimine.

Laiuse juhtimise seadete muutmiseks vajutage vähendamise- (A) või suurendamisnuppu (B).

**Laiuse juhtimise tundlikkus (C)** – määrab kindlaks, kui agressiivselt reageerib süsteem rakenduse kontrolleri käsklustele. Kõrgemad väärtused põhjustavad süsteemi agressiivsema reageerimise.

**Laiuse juhtimise määramatuspiirkond (D)** – määrab vahemiku või tolerantsi, kus süsteem ei liiguta atra korrigeerimiste jaoks. Kui see on liiga madalale seatud, reguleerib klapp tööseadist pidevalt.

- |                     |                                       |
|---------------------|---------------------------------------|
| A—Vähendamise nupp  | C—Laiuse juhtimise tundlikkus         |
| B—Suurendamise nupp | D—Laiuse juhtimise määramatuspiirkond |



Laiuse juhtimise seaded

zb48j1t,1693514880352 -21-31AUG23-1/1

## Laiuse juhtimine – Plow Steer

Valige Plow Steeri klahv > vahekaart Seadistamine > laiuse juhtimise redigeerimisnupp.

Rippmenüüd (A–D) täidetakse automaatselt CAN-siini ja riistvara signaali tuvastamise põhjal. Veenduge, rakenduse kontrolleri oleks CAN-siiniga ühendatud ning et kõik sisend- ja väljundseadmed oleksid enne konfigureerimist ühendatud.

1. Veenduge, et iga valik oleks õige.
2. Valige klapi kalibreerimisnupp (E) ja viige käsitsi kalibreerimine lõpule.
3. Valige GPS-i kõrvalekallete nupp (F) ja sisestage vastuvõtja kõrvalekalded.

(Lisateavet käsitsi kalibreerimise kohta vaadake jaotisest Roolisüsteemi kalibreerimine.)

**A**—Kapi valimise rippmenüü

**B**—Liidese rippmenüü

**C**—Laiuse tagasiside anduri rippmenüü

**D**—GPS-vastuvõtja rippmenüü

**E**—Klapi kalibreerimisnupp

**F**—GPS-i kõrvalekallete nupp

### Width Control

**Valve Configuration**

SCV1 (A) ▴ ▾

**Width Feedback Sensor**

Analog In 1 (C) ▴ ▾

**GPS Receiver:**

Machine (D) ▴ ▾

**Interface**

JD Proprietary (B) ▴ ▾

Valve Calibration (E)

GPS Offsets (F)

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

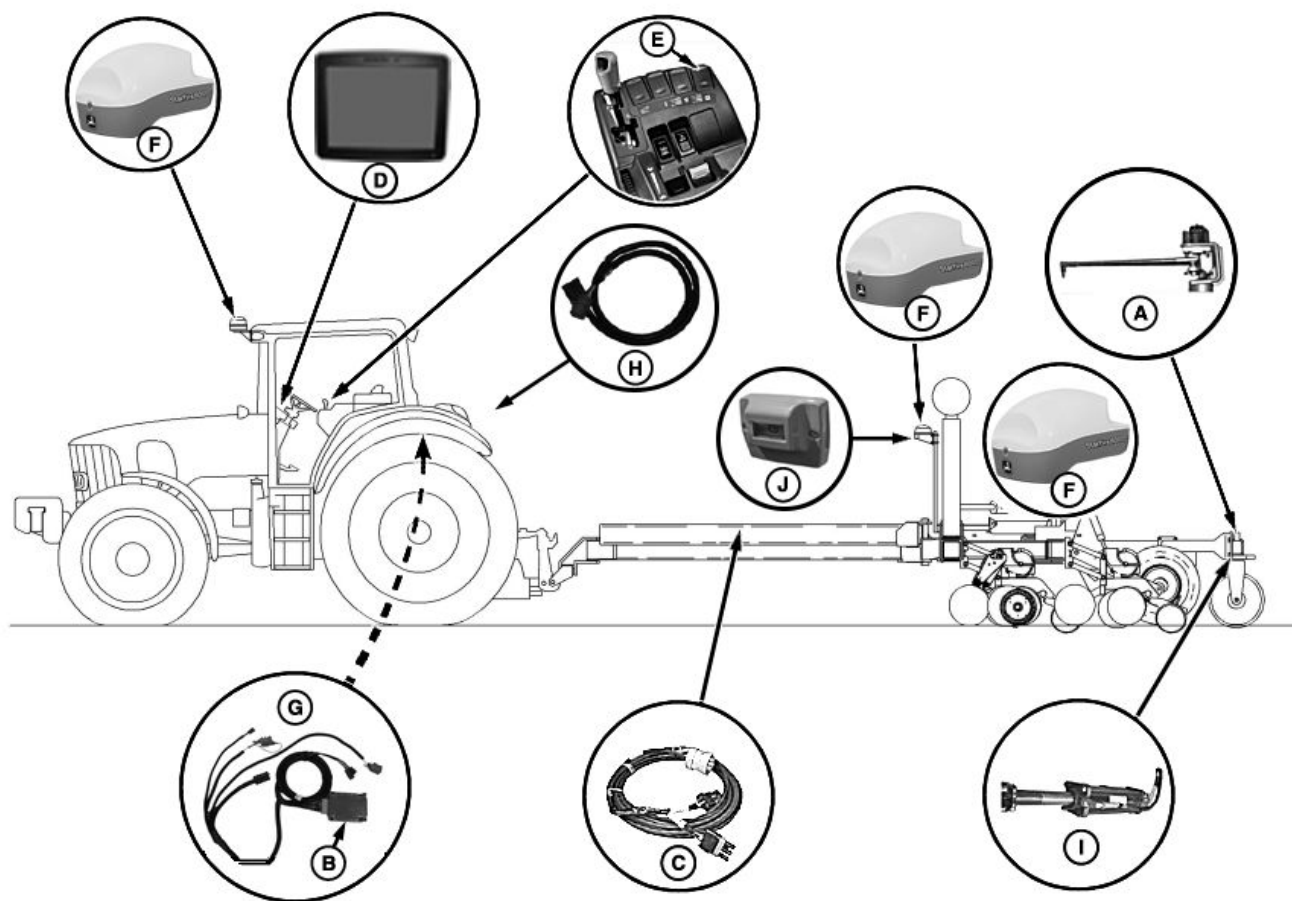
*Laiuse juhtimine*

PC589269 —UN—09AUG23

zb48j1t,1693514880296 -21-31AUG23-1/1

# Kasutamine

## Põhitoimingu ülevaade



Active Implement Guidance'i ülevaade

- A—Ratta pöördenurga andur  
B—Rakenduse kontrolleri UCC2  
C—Tööseadise tagasiside anduri juhtmekimp  
D—Ekraan  
E—Hüdroväljavõtte juhthoov  
F—StarFire'i vastuvõtja  
G—Rakenduse kontrolleri juhtmekimp

- H—9-viiguline masinapoolne tööseadise tagasiside juhtmekimp  
I—Tööseadise juhtimismehhanism  
J—AutoTrac Visioni kaamera (valikuline)

- Hüdroväljavõtte (SCV) on seatud automaatrežiimi.

**MÄRKUS:** Kui masin on parkimisasendis, ei saa hüdroväljavõtte automaatrežiimi minna. Automaatrežiim vajab tööseadise hüdraulika automaatseks rakendamiseks kiirust vähemalt 0,1 km/h (0,06 miili/h).

- Ratta pöördenurga andur (A) suhtleb rakenduse kontrolleri UCC2 (B) tööseadise tagasiside anduri juhtmekimbu (C) kaudu.
- Juht kalibreerib süsteemi ekraani (D) ja hüdroväljavõtte juhthoova (E) abil.
- Rakenduse kontrolleri UCC2 arvutab StarFire'i vastuvõtjaid (F) kasutades tööseadise asendi.
- Kui reguleerimine on vajalik, saadetakse rakenduse kontrolleri UCC2 signaal läbi rakenduse kontrolleri

juhtmekimbu (G) kas läbi tööseadise tagasiside juhtmekimbu (H) masina hüdroväljavõtte juhtploki või läbi CAN-siini välisesse klappi.

**MÄRKUS:** Välise klapi kasutamisel ei saa 9-viigulist masinapoolset tööseadise tagasiside juhtmekimpu kasutada. Lahutage juhtmekimp, kui masina toide on välja lülitatud.

- Hüdroväljavõtte juhtplokki edastab juhised hüdraulilise vedeliku saatmiseks tööseadise juhtimismehhanismile (I).
- AutoTrac Visioni kaamera (J) on valikuline komponent, mis edastab kohaliku asukoha rakenduse kontrolleri UCC2, et arvutada korrigeerimine ja suurendada jõudlust.
- Süsteem jälgib ja reguleerib tööseadise asendit pidevalt.

zb48j1t,1693515046544 -21-31AUG23-1/1

PC27855—UN—18FEB20

## Tööseadise automaatika rakendamine

**⚠ ETTEVAATUST:** Surma või raskete vigastuste vältimiseks blokeerige navigeerimissüsteemid enne sõiduteele sisenemist.

1. Seadistage juhtrada ekraanil.
2. Veenduge, et rakendus oleks aktiveerimiseks valmis.

- Veenduge, et Active Implement Guidance'i sektordiagrammil (A) on 2/4 osa.
- Veenduge, et Plow Steer oleks olekus Lubamisvalmis (kollane) (A).

(Lisateavet vt jaotisest Diagnostika.)

**MÄRKUS:** Kui masin on parkimisasendis, ei saa hüdroväljavõtte automaatrežiimi minna.

Automaatrežiim vajab tööseadise hüdraulika automaatseks rakendamiseks kiirust vähemalt 0,1 km/h (0,06 miili/h).

3. Võtke masin parkimisasendist välja.

**MÄRKUS:** Jätke SCV 3 pärast iga töökäigu järel fikseerimisasendisse.

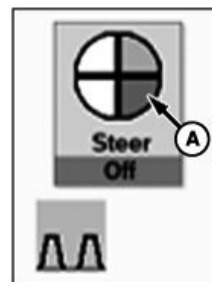
4. Tööseadise automaatrežiimi rakendamiseks pange hüdroväljavõtte juhthoob (A) ettepoole sissetõmbamise fikseerimisasendisse.
  - Kui töötate masinaga, millel on TouchSeti ekraan, veenduge, et valik EC muutuks valikule AC (B).
  - Kui töötate masinaga, millel on CommandCenter, veenduge, et valik automaatrežiim VÄLJAS (C) muutuks valikule automaatrežiim SEES (D).
5. Kui see on kohaldatav, langetage tööseadis tööasendisse.

**⚠ ETTEVAATUST:** Active Implement Guidance hakkab otsima joont kohe pärast aktiveerimist. Adrahõlma juhtimissüsteemi kasutataval tööseadistel algab liikumine isegi siis, kui tööseadis ei puutu vastu maad. Surma või tõsise vigastuse vältimiseks veenduge, et masina ega tööseadise juures poleks kõrvalseisjaid.

6. Tööseadise automaatika rakendamine  
Rakendamise nõuded olenevad konfiguratsioonist.

**MÄRKUS:** Süsteem lülitatakse välja, kui masina kiirus on maksimumkiirusest suurem.

- John Deere Active Implement Guidance'i maksimaalne AutoTraci kiirus erineb olenevalt platvormist.  
(Lisateavet vaadake masina kasutusjuhendist.)



Roolimise nupp

A—Oleku sektordiagramm

PC589256 —UN—09AUG23



Plow Steeri nupp

A—Olek Lubamisvalmis



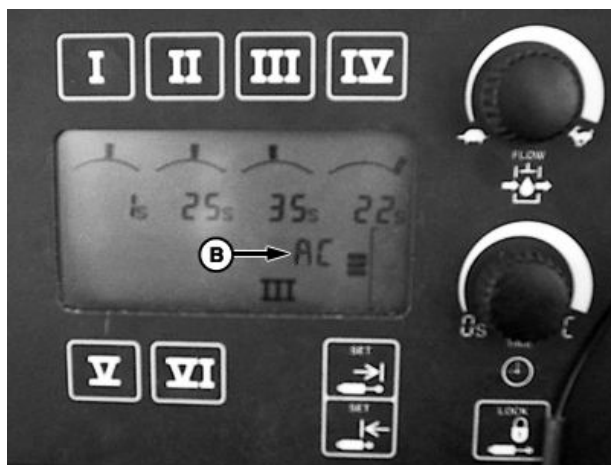
Hüdroväljavõtte juhthoob

A—Hüdroväljavõtte juhthoob

- Järgimisrežiimi suurim kiirus on 36 km/h (22,4 miili/h).
- Plow Steeri suurim kiirus on 15 km/h (9,3 miili/h).

Kui see on aktiveeritud, kuvatakse Active Implement Guidance'i sektordiagrammil (A) 4/4 osa.

- a. Lülitage roolimise nupp (B) SISSE.



RHD ekraan

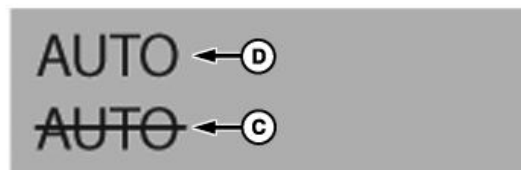
**MÄRKUS:** Järgimisrežiim seadistab tööseadise roolimisabi raja masina vastuvõtjaga samale rajale. See hõlmab pöördeid rea lõpus või sõites masinaga ilma määratlemata juhtrajata. Järgimisrežiim on kasulik esimese töökäigu ajal, kui juhtrada määratletakse. Järgimisrežiim lülitub automaatselt välja, kui masina kiirus on 120 sekundi jooksul aeglasem kui minimaalne kiirus 0,1 km/h (0,06 miili/h).

- Lubage AutoTrac ja valige AutoTraci jätkamislüliti või vajutage järgimisrežiimi nuppu (C).
- Kui valitud on märkeruut Keela roolimine, kui töö salvestamine on väljas, lülitage töö salvestamine SISSE.

Kui Plow Steer on sisse lülitatud, kuvab see aktiivse (sinise) oleku (A).

- Lülitage Plow Steeri nupp (B) SISSE.
- Kui valitud on märkeruut Kasuta juhtimise lubamiseks tööseadise tööolekut, lülitage töö salvestamine SISSE.

B—AC-režiim

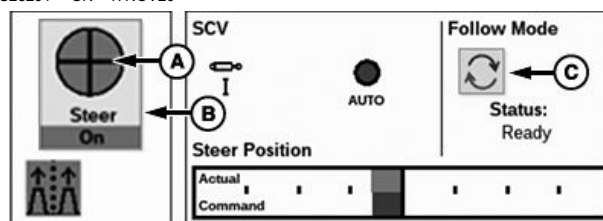


CommandCenteri automaatne SCV juhtimine

C—Automaatrežiim VÄLJAS

D—Automaatrežiim SEES

PC28291 —UN—17NOV20



AIG 4/4 sektor

A—Oleku sektordiagramm

B—Roolimise nupp

C—Järgimisrežiimi nupp

PC28293 —UN—17NOV20



Plow Steeri aktiivsuse olek

A—Aktiivsuse olek

B—Plow Steeri nupp

- Kui jätkamislüliti tegevuseks on valitud suvand Rakenda kõik, aktiveerige AutoTrac ja valige AutoTraci jätkamislüliti.

zb48j1t,1693515046462 -21-31AUG23-2/2

PC22235 —UN—01MAR16

## Tööseadise automaatika lahutamine, desaktiveerimine ja blokeerimine

**⚠ ETTEVAATUST:** Surma või raskete vigastuste vältimiseks blokeerige navigeerimissüsteemid enne sõiduteele sisenemist.

### Tööseadise automaatika lahutamine

- Aeglustage masin kiirusele, mis on väiksem minimaalsest kiirusest 0,1 km/h (0,06 miili/h).
  - Kui liigute minimaalsest kiirusest aeglasemalt, süsteemid Active Implement Guidance ja Plow Steer lahutatakse kohe.
  - Järgimisrežiim lahutatakse pärast 120 sekundit, kui masin liigub minimaalsest kiirusest aeglasemalt.
- Olenevalt konfiguratsioonist lülitage rooli nupp VÄLJA, järgimisrežiimi nupp VÄLJA või Plow Steeri nupp VÄLJA.

- Sõltuvalt konfiguratsioonist lülitage AutoTrac välja. (Lisateavet AutoTraci kohta vaadake ekraani kasutusjuhendist.)

### Tööseadise automaatika desaktiveerimine

Olenevalt konfiguratsioonist lülitage rooli nupp VÄLJA, järgimisrežiimi nupp VÄLJA või Plow Steeri nupp VÄLJA.

### Tööseadise automaatika blokeerimine

- Lülitage hüdroväljavõtte (SCV) välja.
- Lülitage automaatrežiim välja.
- Sõltuvalt konfiguratsioonist blokeerige AutoTrac. (Lisateavet AutoTraci kohta vaadake ekraani kasutusjuhendist.)

zb48j11,1693515046420 -21-31AUG23-1/1

## Hüdroväljavõtte käskluse juhtimine

Kui valitud rakenduse kontrolleri UCC2 profiil on seadistatud hüdroväljavõtete (SCV-de) kasutamiseks, edastab see käsklusi ende hüdroväljavõtete juhtimiseks, isegi kui rakendust ei kasutata, ja teised rakendused

ei saa nendele hüdroväljavõtetele käsklusi saata. Hüdroväljavõtte käsklustega juhtimise vabastamiseks looge ja valige rakenduse kontrolleri UCC2 profiil ilma hüdroväljavõtetest või lahutage rakenduse kontrolleri UCC2.

RW00482,0000A93 -21-25NOV20-1/1

## AutoTrac Visioni ülekate

AutoTrac Visioni ülekate kuvab Visioni kaameralt saadud pildi ning süsteemisendite ja -olekute näidikud. Visioni ülekate kuvatakse avalehel paigutusehalduri videosuvandi abil.

**Kaamera ikoon (A)** kuvab Visioni kaamera kindlustaseme värvikoodina. Tegelik kindlusväärtus (0-10) kuvatakse süsteemidiagnostika lehekülgedel.

Kindlusastme 10 korral on kaameraikoon roheline. See näitab, et Visioni navigatsioon suudab usaldusväärselt rea keskkoha asukoha kindlaks määrata.

Kindlusastme 8 või 9 korral on kaameraikoon kollane. Sel juhul on Visioni roolimisabi veel aktiivne ja võimeline masinat juhtima. Kuid Visioni roolimisabi ei tööta sel juhul ideaalsetes tingimustes (nt kaetud vili, lühike vili või palju umbrohtu).

Kindlusastme seitse või vähema korral on kaamera ikoon punane. Sellised kindlusastmed ei sobi roolimisabiks. Nende tingimuste esinemisel Visioni süsteem lahutatakse ja kasutatakse globaalset positsioneerimissüsteemi (GPS), kui juhtrada seadistati. Kui navigeerimisjoont seatud pole, peab juht masinat käsitsi juhtima.

**MÄRKUS:** Visioni kaamera kindlusaste ei näita seda, kui hästi masin rida järgib. Visioni navigatsioon tuvastab ainult rea keskkoha. AutoTraci süsteem vastutab masina järgimise eest reas.

**Kaldenurga ikoon (B)** annab reaajas teavet kallaku kohta. AutoTrac on võimeline kallakut kompenseerima,



AutoTrac Visioni ülekate

A—Kaamera ikoon  
B—Kaldenurga ikoon

C—Reavahe ikoon  
D—RowSense'i olekunupp

kuid suuremal kallakul võib jõudlus väheneda. Ikoon kujutab kallakut nii numbriliselt kui ka ikooni värvi muutumisega järgmiselt.

- Roheline ikoon – 0–2-kraadine kallak
- Kollane ikoon – 2–6-kraadine kallak
- Punane ikoon – üle 6-kraadine kallak

**Reavahe ikoon (C)** näitab parasjagu süsteemi jaoks valitud reavahet. Kui kuvatav reavahe ei ole õige, peab juht sisestama õige reavahe ja AutoTrac Visioni süsteemi kalibreerima.

Ikoonil kuvatakse ka süsteemis praegu kasutatav kõrvalekalle. Kui kõrvalekalle ei ole õige või seda ei soovita kasutada, peab juht sätte häälestustoiminguga ära muutma.

Jätakub järgmisel leheküljel

zb48j1t,1693515046343 -21-31AUG23-1/2

PC590596 —UN—21AUG23

**Rea keskkoha näidik (E)** – valge punktiirjoon tähistab rea keskkoha ja on ideaalne koht masinarattaga järgimiseks. Joon muutub kergelt, kui põllukultuuri olukord muutub. Joon muutub märgatavamalt, kui masin töötab ebakorrapärasel real või kui põllukultuur on külvatud ilma GPS-i roolimisabi kasutamata.

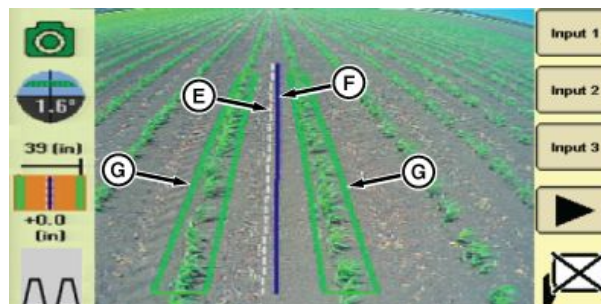
**Ratta keskkoha näidik (F)** – katkematu sinine joon näitab ratta keskkoha, mis on kalibreerimisprotsessi ajal kindlaks määratud. Ratta keskkoha näidik liigub, kui süsteemis kasutatakse kõrvalekallet.

**Põllukultuuri rea näidik (G)** – kaks rohelist riskülikut visandavad põllukultuuri read ja näitavad, kus Visioni kaamera on nende asukoha arvutanud.

**RowSense'i olekuiioon (D)** näitab RowSense'i olekut. Ikooni värv näitab, mis masinaga parasjagu toimub. Ikooni värv muutub RowSense'i töörežiimi alusel.

- Hall: süsteem on paigaldatud
- Roheline: süsteem on aktiivne, töötab reaanduri ja GPS-iga
- Kollane: GPS-side on kadunud, töötab ainult reaanduri andmetega
- Oranž: reaanduri signaal on kadunud, töötab ainult GPS-iga

Järgmine tabel sisaldab üldreegleid, millest juhendada, jälgides rida mööda sõites rea keskkoha näidiku ja ratta keskkoha näidiku käitumist.



AutoTrac Visioni ülekate

E—Rea keskkoha näidik  
F—Ratta keskkoha näidik

G—Põllukultuuri rea näidik

| AutoTrac Visioni kalibreerimise kvaliteet | AutoTraci seadistus | Tulemus                                                                                                                                                                                                                             |
|-------------------------------------------|---------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Hea                                       | Hea                 | Rea keskkoha näidik ja ratta keskkoha näidik on iga kiiruse juures hästi joondatud (nihe vähem kui 10 cm [4 in]).                                                                                                                   |
| Hea                                       | Halb                | Rea keskkoha näidik ja ratta keskkoha näidik on väikese kiiruse juures (vähem kui 16 km/h [10 miili/h]) hästi joondatud. Näidikud on liiga agressiivsed, liiga aeglased joondumiseks või kõrgetele kiirustele vastamiseks aeglased. |
| Halb                                      | Hea või halb        | Rea keskkoha näidik ja ratta keskkoha näidik ei ole ühegi kiiruse juures joondatud. Sel juhul võivad näidud olla risti.                                                                                                             |

zb48j1t,1693515046343 -21-31AUG23-2/2

PC582181 —UN—21AUG23

# Rikkeotsing

## Satelliidi teave

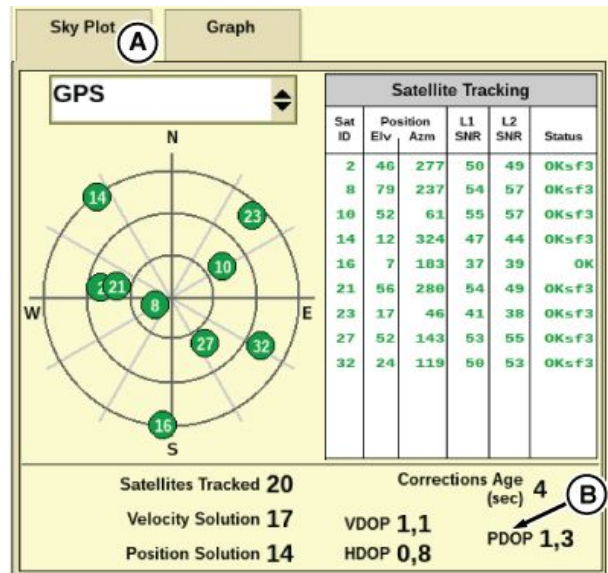
Rakenduse kontrolleri UCC2 sõltub satelliitide levikust, mis annavad edastavad globaalse positsioneerimissüsteemi (GPS) signaale. Asukoha täpsuse vähendamine (PDOP) on vastuvõtjal GPS-satelliidi katvuse näidik. Madalam PDOP väärtus näitab paremat satelliitide katvust nii horisontaalse kui vertikaalse asukoha arvutamiseks.

Enne tundlikkuse või määramatuspiirkonna väärtuste seadistamist veenduge, et PDOP väärtus oleks väiksem kui 2,5. Kui PDOP väärtus on üle 2,5, on seadistatud tundlikkuse väärtused valed ja neid tuleb muuta.

1. Liikuge StarFire'i lehtedele.
2. Valige vahekaart Taevakaart (A).
3. Veenduge, et PDOP (B) oleks alla 2,5.

A—Vahekaart Taevakaart

B—PDOP



Vahekaart Taevakaart

zb48j1t,1693893831197 -21-05SEP23-1/1

PC589257 —UN—09AUG23

## Rakenduse kontrolleri UCC2 lähtestamine

**TÄHTIS:** Ärge ühendage rakenduse kontrolleri UCC2, kui masin on sisse lülitatud. Sisselülitatud olekus ühendamine võib tekitada CAN-siini suhtluse vigu ja loob hüdraulika juhtploki vigu.

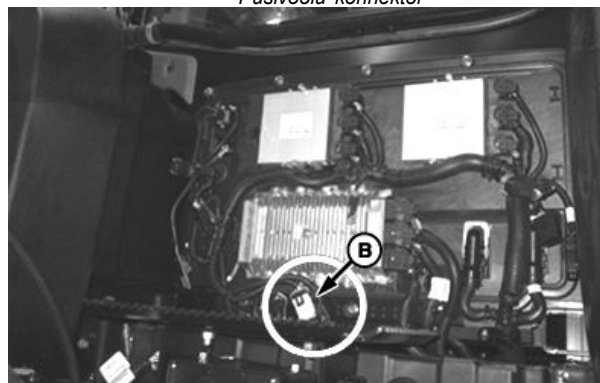
1. Lülitage masin VÄLJA.
2. Lahutage püsivoolu konnektor (A) ja vahejuhtme konnektor (B).

A—Püsivoolu konnektor

B—Vahejuhtme konnektor



Püsivoolu konnektor



Vahejuhtme konnektor

PC22232 —UN—29FEB16

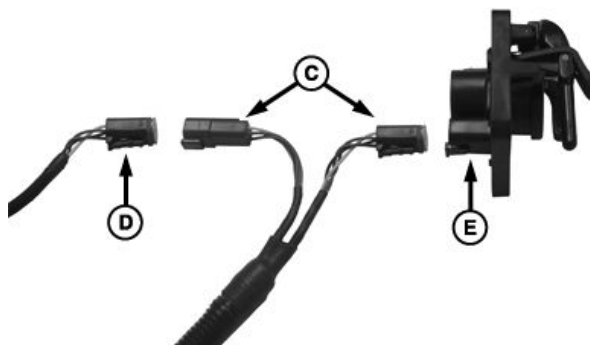
PC22233 —UN—29FEB16

zb48j1t,1693893905613 -21-05SEP23-1/2

3. Lahutage CAN-siini T-konnektorid (C) ja ühendage 4-viiguline CAN-siini konnektor (D) otse ISO tööseadise konektoriga (E).
4. Käivitage masin. Kui kõik süsteemid käivituvad, vaadake ja kustutage kõik masina diagnostika veakoodid, seejärel lülitage masin VÄLJA.
5. Ühendage konnektorid ja vahejuhtme konnektorid uuesti.
6. Ühendage CAN-siini T-konnektorid 4-viigulise CAN-siini konektori ja ISO tööseadise konektori vahel uuesti.

C—CAN-siini T-konnektorid  
D—4-viiguline CAN-siini konnektor

E—ISO tööseadise konnektor



CAN-siini konnektorid

PC22234 —UN—29FEB16

zb48j1t,1693893905613 -21-05SEP23-2/2

## Olekukood, navigeerimisallikas ja väljumiskood

| Olekukood       | Kirjeldus                                                                                                   | Lahendus                                                                                                             |
|-----------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Välja lülitatud | Süsteemis on vigu.                                                                                          | Lisateabe saamiseks ja vigade lahendamiseks vaadake Active Implement Guidance'i diagnostika lehti.                   |
| Lubamisvalmis   | Süsteem ootab, et juht selle lubaks.                                                                        | Lubamiseks valige roolimise sisselülitamise nupp.                                                                    |
| Lubatud         | Süsteem ootab, et juht lülitaks tööseadise automaatika sisse.                                               | Süsteemi aktiveerimine sõltub sellest, kuidas süsteem on konfigureeritud. (Lisateavet vaadake peatükist Kasutamine.) |
| Aktiivne        | Süsteem juhib tööseadist aktiivselt, kasutades globaalse positsioneerimissüsteemi (GPS) põhist roolimisabi. | Süsteem töötab tavapäraselt.                                                                                         |

| Navigeerimisallikas                                    | Kirjeldus                                                                                                                                                               | Lahendus                                           |
|--------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------|
| Olek puudub                                            | Süsteem pole aktiivne. Ühtegi andurit ei kasutata.                                                                                                                      | Seadistage süsteem.                                |
| Aktiivne – GPS                                         | Süsteem juhib tööseadist aktiivselt, kasutades GPS-i põhist roolimisabi.                                                                                                | Tavapärane töö, mis on määratud seadistamise ajal. |
| Aktiivne – peamine lokaalne andur                      | Süsteem juhib tööseadist aktiivselt, kasutades peamiste lokaalsete vigade põhist roolimisabi.                                                                           | Tavapärane töö, mis on määratud seadistamise ajal. |
| Aktiivne – teisane lokaalne andur                      | Süsteem juhib tööseadist aktiivselt, kasutades teiseste lokaalsete vigade põhist roolimisabi.                                                                           | Tavapärane töö, mis on määratud seadistamise ajal. |
| Aktiivne – roolimine püsib GPS-il                      | Süsteem juhib tööseadist aktiivselt, kasutades GPS-i põhist roolimisabi. Süsteem lahutab tööseadise automaatika, kui AutoTrac valib järgmise raja.                      | Tavapärane töö, mis on määratud seadistamise ajal. |
| Aktiivne – roolimine püsib peamistel kohalikel vigadel | Süsteem juhib tööseadist aktiivselt, kasutades peamiste lokaalsete vigade põhist roolimisabi. Süsteem lahutab tööseadise automaatika, kui AutoTrac valib järgmise raja. | Tavapärane töö, mis on määratud seadistamise ajal. |
| Aktiivne – roolimine püsib teisestel kohalikel vigadel | Süsteem juhib tööseadist aktiivselt, kasutades teiseste lokaalsete vigade põhist roolimisabi. Süsteem lahutab tööseadise automaatika, kui AutoTrac valib järgmise raja. | Tavapärane töö, mis on määratud seadistamise ajal. |

| Väljumiskoodid                                    | Kirjeldus                                                                                                                                                 | Lahendus                                                                                                                                                                                                                                                                                             |
|---------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| OK                                                | Tööseadmete automaatika on kasutamiseks valmis või töötab ilma vigadeta. Mis tahes vead on tõenäoliselt rakenduse kontrolleri UCC2 süsteemist sõltumatud. | Süsteem töötab nõuetekohaselt.                                                                                                                                                                                                                                                                       |
| Pole aktiveeritud                                 | Soovitud rakendus pole rakenduse kontrolleri UCC2 aktiveeritud.                                                                                           | Vaadake lisateabe saamiseks teemat Aktiveerimiskoodi sisestamine.                                                                                                                                                                                                                                    |
| Masina GPS-i täpsus ei vasta nõuetele             | Masina GPS-signaal puudub või täpsusaste on liiga madal.                                                                                                  | Vaadake lisateavet satelliidi teabest või StarFire'i vastuvõtja kasutusjuhendist.                                                                                                                                                                                                                    |
| Tööseadise GPS-i täpsus ei ole nõuetega kooskõlas | Tööseadise GPS-signaal puudub või täpsusaste on liiga madal.                                                                                              | Vaadake lisateavet satelliidi teabest või StarFire'i vastuvõtja kasutusjuhendist.                                                                                                                                                                                                                    |
| Tagasiside andur pole valitud                     | Tagasiside andurit pole valitud.                                                                                                                          | Valige üks järgnevatest. <ul style="list-style-type: none"> <li>Active Implement Guidance'i klahv &gt; vahekaart Seadistamine &gt; rooli juhtimise redigeerimisnupp &gt; roolimise tagasiside andur.</li> <li>Valige Plow Steeri klahv &gt; vahekaart Seadistamine &gt; Laiuse juhtimine.</li> </ul> |
| Tagasiside andurit ei tuvastatud                  | Valitud tagasiside andur pole saadaval või on piirkonnast väljas (< 0,1 V või > 4,9 V).                                                                   | Ühendage andur või reguleerige ühendust, et see püsiks pingevahemikus.                                                                                                                                                                                                                               |
| Tagasiside andur kalibreerimata                   | Max vasakpoolne, keskosa või max parempoolne pole valitud roolimise tagasiside anduri jaoks määratud või on valesti määratud.                             | Veenduge, et väärtused max vasakpoolne, keskosa või max parempoolne oleks õigesti seadistatud. Veenduge, et väärtuste max vasakpoolse ja max parempoolse erinevus oleks vähemalt 1 V. Reguleerige ühendust vajaduse järgi.                                                                           |

|                                                    |                                                                                                                             |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
|----------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Klapp pole valitud                                 | Klapi valik või liides on valimata.                                                                                         | Valige üks järgnevatest.<br><ul style="list-style-type: none"> <li>• Active Implement Guidance'i klahv &gt; vahekaart Seadistamine &gt; rooli juhtimise redigeerimisnupp &gt; klapi valik või liides.</li> <li>• Valige Plow Steeri klahv &gt; vahekaart Seadistamine &gt; Laiuse juhtimine.</li> </ul>                                                                                                                    |
| Klapp pole saadaval                                | Valitud klappi ei praegu tuvastatud või see ei tööta.                                                                       | Kontrollige ühendusi ja taaskäivitage seejärel masin, et süsteem püüaks ise taastuda.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
| Klapp pole automaatrežiimis                        | Valitud klapp pole seatud automaatrežiimi.                                                                                  | Kui kasutate JD-le kuuluvat pärandversiooni või JD-le kuuluvat versiooni, fikseerige soovitud klapp ja vabastage. Kui ISO-klapi liides, valige jätkamislüliti.                                                                                                                                                                                                                                                             |
| Klapi viga                                         | Valitud klapp teatab veast ja seda ei saa kasutada.                                                                         | Kontrollige klappi ja taaskäivitage masin, et see püüaks ise taastuda.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
| Klapp kalibreerimata                               | Valitud klapi pole läviväärtusi kalibreeritud.                                                                              | Kalibreerige läviväärtused. Valige üks järgnevatest.<br><ul style="list-style-type: none"> <li>• Active Implement Guidance'i klahv &gt; vahekaart Kalibreerimine &gt; automaatse kalibreerimise nupp või käsitsi kalibreerimise nupp.</li> <li>• Plow Steeri klahv &gt; vahekaart Kalibreerimine &gt; käsitsi kalibreerimise nupp.</li> </ul>                                                                              |
| Masina AutoTrac puudub                             | Masina AutoTraci ei tuvastatud või see on seadistamata.                                                                     | Veenduge, AutoTrac oleks paigaldatud ja töötaks.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                           |
| Raja number muutus                                 | Tavapärane käitumine ja kuvad, kui roolimise püsimine on lubatud, ja süsteem lahutatakse, kui AutoTrac muudab valitud rada. | Süsteem töötab tavapäraselt.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                               |
| GPS-i katkendlikkus                                | Asukoha täpsuse vähenemine (PDOP) või paranduste vanus on liiga kõrge.                                                      | Kontrollige GPS-i täpsust ja satelliite. (Lisateavet vt StarFire'i kasutusjuhendist.)                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
| Liiga väike kiirus                                 | Masina kiirus on alla 0,1 km/h (0,06 miili/h) ja klappe ei saa juhtida.                                                     | Suurendage masina kiirus üle minimaalse kiiruse piirmäära 0,1 km/h (0,06 miili/h).                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         |
| Tööseadis ei salvesta                              | Lahutage roolimine, kui lubatud on töö salvestamise väljalülitamine ja ekraan annab teada, et töö salvestamine on väljas.   | Kontrollige ekraani töö salvestamise seadeid.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |
| Ühtegi peamist kohalikku viga ei tuvastatud        | RowSense on lubatud, kuid ühtegi kohalikku veaallikat ei tuvastatud.                                                        | Ühendage kohalik veaallikas või keelake RowSense.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| Ühtegi teisest kohalikku viga pole                 | RowSense on lubatud, kuid ühtegi kohalikku veaallikat ei tuvastatud.                                                        | Ühendage kohalik veaallikas või keelake RowSense.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| Kasutaja lisamise ootel                            | Oodatakse, et juht valiks roolimise sisselülitamise nupu.                                                                   | Valige roolimise sisselülitamise nupp.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
| Kiirus piirkonnast väljas                          | Kiirus on liiga suur või liiga väike.                                                                                       | Kasutage masinat kiirusel vahemikus 0,1 km/h (0,06 miili/h) kuni maksimumkiirus.<br><ul style="list-style-type: none"> <li>• John Deere Active Implement Guidance'i maksimaalne AutoTraci kiirus erineb olenevalt platvormist. (Lisateavet vaadake masina kasutusjuhendist.)</li> <li>• Järgimisrežiimi suurim kiirus on 36 km/h (22,4 miili/h).</li> <li>• Plow Steeri suurim kiirus on 15 km/h (9,3 miili/h).</li> </ul> |
| Juht pole kohal                                    | Juht ei ole kohal.                                                                                                          | Juht peab olema istmel. Kontrollige istme lüliti.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
| Valmis                                             | Süsteem on aktiveerimiseks valmis.                                                                                          | Valige jätkamislüliti.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                     |
| Klapi viga – taaskäivitage taastamise proovimiseks | Teatatud on klapi veast.                                                                                                    | Kontrollige juhtimistekku ja taaskäivitage masin, et see püüaks ise taastuda.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              |
| AutoTrac pole aktiivne                             | AutoTrac pole aktiivne.                                                                                                     | Rakendage AutoTrac.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        |

zb48j1t,1693893916402 -21-05SEP23-2/2

## Diagnostika veakoodid (DTC-d)

| DTC       | Kirjeldus                                                | Soovitav tegevus                                                                    |
|-----------|----------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------|
| 168.03    | Süütevoolu pinge on tavapärasest kõrgem.                 | Kontrollige toitevoolu.                                                             |
| 168.04    | Süütevoolu pinge on tavapärasest madalam.                | Kontrollige toitevoolu.                                                             |
| 629       | Operatsioonisüsteem ei reageerinud 1 sekundi jooksul.    | Probleemi püsimisel lülitage masina toide välja ja sisse.                           |
| 517232.02 | Tööseadise CAN-siin on passiivne.                        | Probleemi püsimisel lülitage masina toide välja ja sisse.                           |
| 517857.14 | Süsteem tuvastas CAN-siinil mitu rakenduse kontrolleri.  | Lahutage üks rakenduse kontrolleri.                                                 |
| 523773.03 | Masina CAN-siini kõrgepinge on üle normaaltaseme.        | Probleemi püsimisel lülitage masina toide välja ja sisse.                           |
| 523773.04 | Masina CAN-siini kõrgepinge on alla normaaltaseme.       | Probleemi püsimisel lülitage masina toide välja ja sisse.                           |
| 523774.03 | Masina CAN-siini madalpinge on üle normaaltaseme.        | Probleemi püsimisel lülitage masina toide välja ja sisse.                           |
| 523774.04 | Masina CAN-siini madalpinge on alla normaaltaseme.       | Probleemi püsimisel lülitage masina toide välja ja sisse.                           |
| 524215.03 | Tööseadise CAN-siini kõrgepinge on üle normaaltaseme.    | Probleemi püsimisel lülitage masina toide välja ja sisse.                           |
| 524215.04 | Tööseadise CAN-siini kõrgepinge on alla normaaltaseme.   | Probleemi püsimisel lülitage masina toide välja ja sisse.                           |
| 524217.03 | Tööseadise CAN-siini madalpinge on üle normaaltaseme.    | Probleemi püsimisel lülitage masina toide välja ja sisse.                           |
| 524217.04 | Tööseadise CAN-siini madalpinge on alla normaaltaseme.   | Probleemi püsimisel lülitage masina toide välja ja sisse.                           |
| 524259.00 | Rakenduse kontrolleri temperatuur on üle 90 °C (194 °F). | Veenduge, et rakenduse kontrolleri poleks mustust, tolmu ega ühtegi teist võõrkeha. |

RW00482.0000987 -21-06OCT21-1/1

## Diagnostika

Valige üks järgnevatest.

- Active Implement Guidance'i klahv > vahekaart Diagnostika > Diagnostika
- Plow Steeri klahv > vahekaart Diagnostika

Diagnostika kuvad.

- Olek (A) – tööolek.
- Tingimus (B) – iga oleku saavutamiseks vajalikud nõuded.
- On valmis (C) – näitab, et tingimus on täidetud.

A—Olek

B—Seisukord

C—On valmis

| Status                                                                                                                                                                                                             | Setup                                                                | Calibrations | Diagnostics |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------|--------------|-------------|
| <div> <div>Last Exit Codes Issued</div> <div> 1 Feedback Sensor Not Detected<br/> 2 Feedback Sensor Not Selected<br/> 3 Feedback Sensor Not Detected </div> </div> <div> <div>Diagnostics</div> <div></div> </div> |                                                                      |              |             |
| 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          |             |

Diagnostika – Active Implement Guidance

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

Diagnostika – Plow Steer

zb48j1t,1693893964042 -21-05SEP23-1/1

PC589258 —UN—09AUG23

PC589259 —UN—09AUG23

## Etapi vastus – Active Implement Guidance

Valige Active Implement Guidance'i klahv > vahekaart Diagnostika > Etapi vastus.

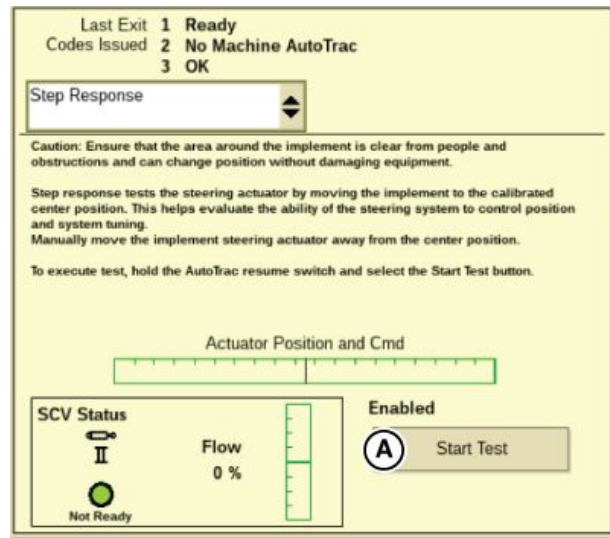
**⚠ ETTEVAATUST: Vigastuse vältimiseks veenduge, et tööseadise ümbruses ei oleks inimesi ega takistusi ning et tööseadis saaks asendit muuta ilma seadmeid kahjustamata.**

Etapi vastus testib roolimise käiturit, liigutades tööseadise kalibreeritud keskasendisse. See aitab hinnata roolimissüsteemi võimet asendit ja süsteemi häälestust juhtida.

Liigutage tööseadise roolimise käitur käsitsi keskasendist eemale.

Testi tegemiseks hoidke AutoTraci jätkamislüliti all ja valige testi alustamise nupp (A).

A—Testi alustamise nupp



Etapi vastus

zb48j1t,1693893982740 -21-05SEP23-1/1

PC589270 —UN—09AUG23

## Sageduse kontrollimine – John Deere Active Implement Guidance

Valige Active Implement Guidance'i klahv > vahekaart Diagnostika > sageduse kontrollimine.

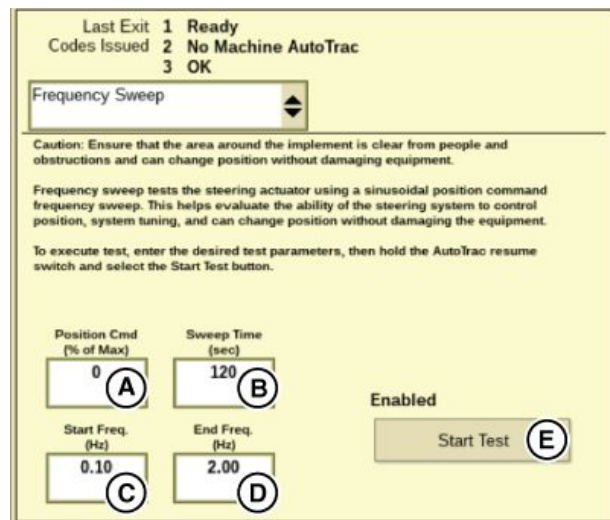
**⚠ ETTEVAATUST: Vigastuse vältimiseks veenduge, et tööseadise ümbruses ei oleks inimesi ega takistusi ning et tööseadis saaks asendit muuta ilma seadmeid kahjustamata.**

Sageduse kontrollimine testib roolisüsteemi käiturit, kasutades siinuselise asendi käsu sageduse kontrollimist. See aitab hinnata roolimissüsteemi võimet juhtida asendit ja süsteemi häälestust ning võib muuta asendit ilma seadet kahjustamata.

Testi tegemiseks sisestage soovitud testi parameetrid (A–D), seejärel hoidke AutoTraci jätkamislüliti all ja valige testi alustamise nupp (E).

A—Asendi käsklus  
B—Kontrollimise aeg  
C—Sageduse algus

D—Sageduse lõpp  
E—Testi alustamise nupp



Sageduse kontrollimine

zb48j1t,1693894028541 -21-05SEP23-1/1

PC589271 —UN—09AUG23

## Asendi käsklus – John Deere Active Implement Guidance

Valige Active Implement Guidance'i klahv > vahekaart Diagnostika > Asendi käsklus.

**⚠ ETTEVAATUST: Vigastuse vältimiseks veenduge, et tööseadise ümbruses ei oleks inimesi ega takistusi ning et tööseadis saaks asendit muuta ilma seadmeid kahjustamata.**

Asendi käsklus testib roolisüsteemi käiturit, liigutades tööseadise juhi määratud asendisse. See aitab hinnata roolimissüsteemi võimet juhtida asendit ja süsteemi häälestust.

Testi tegemiseks sisestage soovitud asendi käsklus (A), seejärel hoidke AutoTraci jätkamislüliti all ja valige testi alustamise nupp (B).

A—Asendi käsklus

B—Testi alustamise nupp

The screenshot shows the 'Position Command' test interface. At the top, it displays 'Last Exit 1 Ready', 'Codes Issued 2 No Machine AutoTrac', and '3 OK'. Below this is a 'Position Command' input field with a dropdown arrow. A caution note states: 'Caution: Ensure that the area around the implement is clear from people and obstructions and can change position without damaging equipment.' Below the caution, it explains: 'Position command tests the steering actuator by moving the implement to an operator specified position. This helps evaluate the ability of the steering system to control position and system tuning.' At the bottom, there is a 'Position Cmd (% of Max)' input field with the value '0' and a circled 'A' button. To the right, there is an 'Enabled' status indicator and a circled 'B' button labeled 'Start Test'.

Asendi käsklus

zb48j1t,1693894110616 -21-05SEP23-1/1

PC5689272 —UN—09AUG23

## Voolu käsklus – John Deere Active Implement Guidance

Valige Active Implement Guidance'i klahv > vahekaart Diagnostika > Voolu käsklus.

**⚠ ETTEVAATUST: Vigastuse vältimiseks veenduge, et tööseadise ümbruses ei oleks inimesi ega takistusi ning et tööseadis saaks asendit muuta ilma seadmeid kahjustamata.**

Voolu käsklus testib roolisüsteemi käiturit, kasutades käsitsi sisestatud voolu käskluse protsenti. See aitab hinnata juhtkäskluste tõhusust.

Testi tegemiseks sisestage soovitud voolu käsklus (A), seejärel hoidke AutoTraci jätkamislüliti all ja valige testi alustamise nupp (B).

A—Voolu käsklus

B—Testi alustamise nupp

The screenshot shows the 'Flow Command' test interface. At the top, it displays 'Last Exit 1 Ready', 'Codes Issued 2 No Machine AutoTrac', and '3 OK'. Below this is a 'Flow Command' input field with a dropdown arrow. A caution note states: 'Caution: Ensure that the area around the implement is clear from people and obstructions and can change position without damaging equipment.' Below the caution, it explains: 'Flow command tests the steering actuator using a manually entered flow command percentage. This helps evaluate the efficacy of the control commands.' At the bottom, there is a 'Flow Command (%)' input field with the value '0.0' and a circled 'A' button. To the right, there is an 'Enabled' status indicator and a circled 'B' button labeled 'Start Test'.

Voolu käsklus

zb48j1t,1693894110545 -21-05SEP23-1/1

PC5689273 —UN—09AUG23

## Navigeerimise andurid – John Deere Active Implement Guidance

Valige Active Implement Guidance'i klahv > vahekaart Diagnostika > Navigeerimise andurid.

Navigeerimise andurid kuvavad globaalse positsioneerimissüsteemi (GPS), peamise anduri ja teisese anduri kohta järgmist teavet.

- Allikas (A)
- Külgsuunaline viga (B)
- Suuna viga (C)
- Kõverus (D)
- Kindlus (E)
- Allika aadress (F)
- Peamine (G)

A—Allikas  
B—Külgsuunaline viga  
C—Suuna viga  
D—Kõverus

E—Kindlus  
F—Allika aadress  
G—Peamine

|                                                                               |           |                |                  |
|-------------------------------------------------------------------------------|-----------|----------------|------------------|
| Last Exit 1: Feedback Sensor Not Calibrated<br>Codes Issued 2: OK<br>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)                                                                  |           |                |                  |

Navigeerimise andurid

zb48j1t,1693894128823 -21-05SEP23-1/1

PC26431 —UN—25OCT18

## Kiirushoidik – Active Implement Guidance

Valige Active Implement Guidance'i klahv > vahekaart Diagnostika > Kiirushoidik.

Kiirushoidiku kuvad.

- Juhtimise olek (A)
- Piirväärtuse olek (B)
- Väljumiskood (C)
- Juhi piirväärtus (D)
- Masina kiirus (E)
- Kiiruse käsklus (F)

A—Juhtimise olek  
B—Piirväärtuse olek  
C—Väljumiskood

D—Juhi piirväärtus  
E—Masina kiirus  
F—Kiiruse käsklus

|                                                                    |                      |            |  |
|--------------------------------------------------------------------|----------------------|------------|--|
| Last Exit 1: No Machine AutoTrac<br>Codes Issued 2: OK<br>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) |  |

Kiirushoidik

zb48j1t,1693894235577 -21-05SEP23-1/1

PC569274 —UN—09AUG23

## Diagnostika – Plow Steer

Valige Plow Steeri klahv > vahekaart Diagnostika.

Diagnostika kuvad.

- Olek (A) – Plow Steeri tööolek.
- Tingimused (B) – iga oleku saavutamiseks vajalikud nõuded.
- On valmis (C) – näitab, kas tingimus on täidetud.

A—Olek

B—Seisukord

C—On valmis

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

Diagnostika

zb48j1t,1693894235528 -21-05SEP23-1/1

PC589259 —UN—09AUG23

## Riistvara/tarkvara

Valige kontrolleri seadistuse klahv > vahekaart Diagnostika > riistvara/tarkvara rippmenüüst (A).

Riistvara/tarkvara kuvab rakenduse kontrolleri järgmise teabe.

- Riistvara versioon (B)
- Tarkvara versioon (C)
- Seerianumber (D)
- Peamise allika aadress (E)
- Teisese allika aadress (F)

CAN-i salvestusega seoses diagnostikaväärtuste ja olekute edastamiseks valige märkeruut Luba CAN-i diagnostika (G). CAN-i salvestisi kasutatakse üksikasjalikuks tõrkeotsinguks.

A—Rippmenüü

B—Riistvara versioon

C—Tarkvara versioon

D—Seerianumber

E—Peamise allika aadress

F—Teisese allika aadress

G—Märkeruut Luba CAN-i diagnostika

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

Riistvara/tarkvara

zb48j1t,1693894235476 -21-05SEP23-1/1

PC589260 —UN—09AUG23

## Tunnid

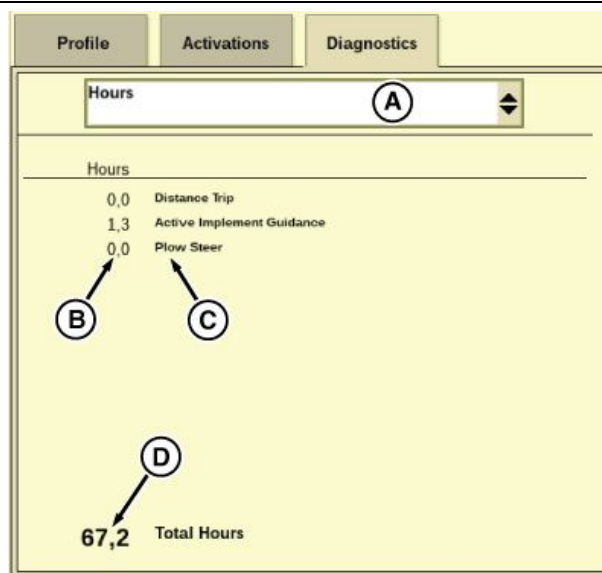
Valige rakenduse kontrolleri klahv > vahekaart Diagnostika > tunnid rippmenüüst (A).

Kuvatud väärtus Tunnid (B) on aeg, kaua kasutati iga rakendust (C) aktiivses olekus.

Kuvatud väärtus Tunnid kokku (D) on koguaeg, kaua rakenduse kontrolleri aktiivses olekus töötas.

A—Rippmenüü  
B—Töötunnid

C—Rakendus  
D—Tunnid kokku



Tunnid

zb48j1t,1693894235420 -21-05SEP23-1/1

PC589261—UN—09AUG23

## Hüdroväljavõtte diagnostika

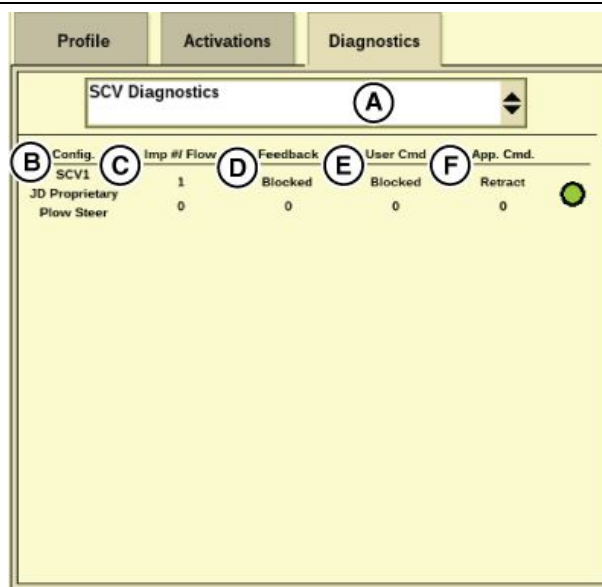
Valige kontrolleri seadistuse klahv > vahekaart Diagnostika > hüdroväljavõtte diagnostika rippmenüüst (A).

Hüdroväljavõtte diagnostika kuvab järgneva teabe.

- Konfiguratsioon (B)
- Tööseadise number / voog (C)
- Anduri tagasiside (D)
- Kasutaja käsklus (E)
- Rakenduste kontrolleri käsklus (F)

| Hüdroväljavõtte diagnostika väärtused |        |                                    |
|---------------------------------------|--------|------------------------------------|
| Voolu olek                            | Number | Definitsioon                       |
| Blokeeritud                           | 0      | Klapp ei võimalda mis tahes voolu. |
| Väljasurumine                         | 1      | Klapp võimaldab positiivset voolu. |
| Sissetõmbamine                        | 2      | Klapp võimaldab negatiivset voolu. |
| Ujuvasend                             | 3      | Klapp on avatud.                   |
| Viga                                  | 14     | Midagi läks valesti.               |

Hüdroväljavõtte diagnostika väärtused



Hüdroväljavõtte diagnostika

A—Rippmenüü  
B—Konfiguratsioon  
C—Tööseadise number / voog

D—Anduri tagasiside  
E—Kasutaja käsklus  
F—Rakenduste kontrolleri käsklus

zb48j1t,1693894235326 -21-05SEP23-1/1

PC589262—UN—09AUG23

## Sisendi/väljundi näidud

Valige kontrolleri seadistuse klahv > vahekaart Diagnostika > sisendi/väljundi näidud rippmenüüst (A).

Sisendi/väljundi näidud kuvavad signaali tüübi (B–D) ja rakenduse kontrolleri konektoril kasutatava klemmi numbri (E).

- Analooosignaaleid kuvavad pinget (F).
- Digitaalsed signaalid kuvavad olekut (G) ja sagedust (H).
- Maanduspoole draiverid kuvavad olekut (G) ja voolu (I).

A—Rippmenüü  
B—Analoosignaali  
C—Digitaalne signaal  
D—Maanduspoole draiveri signaal  
E—Klemmi number  
F—Pinget  
G—Olek  
H—Sagedus  
I—Vool

| Profile               |     |             |                    |
|-----------------------|-----|-------------|--------------------|
| Activations           |     |             |                    |
| Diagnostics           |     |             |                    |
| Input/Output Readings |     |             |                    |
| (B) Signal            | Pin | (E) Voltage | (F)                |
| Analog In 1           | G2  | 0,01        |                    |
| Analog In 2           | K2  | 0,01        |                    |
| Analog In 3           | G3  | 0,00        |                    |
| Analog Out 1          | H1  | 0,03        |                    |
| Analog Out 2          | J1  | 0,02        |                    |
| 5 V In                | E1  | 0,02        |                    |
| 5 V Out               | K3  | 4,95        |                    |
| (C) Signal            | Pin | (E) State   | (G) Frequency (Hz) |
| Dig In 1              | G1  | 0           | 0                  |
| Dig In 2              | K1  | 0           | 0                  |
| Dig In 3              | C3  | 0           | 0                  |
| (D) Signal            | Pin | (E) State   | (G) Current (mA)   |
| Low Side Driver 1     | E3  | 0           | 25                 |
| Low Side Driver 2     | E2  | 1           | 18                 |
| Low Side Driver 3     | D3  | 1           | 10                 |

Sisendi/väljundi näidud

| Analoog ja pinget |       |                                                                                                                                                                                           | Valitud hüdroväljavõtte tüüp                                                                                                                          |                       |                 |                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
|-------------------|-------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------|-----------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Signaal           | Sõr-m | Pinget                                                                                                                                                                                    | JD-le kuuluv pärandversioon                                                                                                                           | JD-le kuuluv versioon | ISO             | Väline klapp                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
| Analoog-sisend 1  | G2    | Määratud hüdroväljavõtte ratta pöördenurga anduri pingenaht. (Plow Steeri edasimüüja hüdroväljavõtte kalibreerimistööriist saab samuti kasutada seda sisendit.) 0–5 V, 2,5 V = neutraalne | Praegune ratta pöördenurga anduri pingenaht, kui on ühendatud tööseadise tagasiside juhtmekimbul määratud hüdroväljavõttega (SCV).                    |                       |                 |                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
| Analoog-sisend 2  | K2    | Määratud hüdroväljavõtte ratta pöördenurga anduri pingenaht. (Plow Steeri edasimüüja hüdroväljavõtte kalibreerimistööriist saab samuti kasutada seda sisendit.) 0–5 V, 2,5 V = neutraalne | Praegune ratta pöördenurga anduri pingenaht, kui on ühendatud tööseadise tagasiside juhtmekimbul määratud hüdroväljavõttega.                          |                       |                 |                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
| Analoog-sisend 3  | G3    | Ei kehti Active Implement Guidance'i, Plow Steeri ega vahemaa jaoks.                                                                                                                      | Pole kohaldatav                                                                                                                                       |                       |                 |                                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
| Analoog-väljund 1 | H1    | Käskluse hüdroväljavõtte pingeväärtus. 0–5 V, 2,5 V = neutraalne                                                                                                                          | SCV 1 jaoks seadistamisel on see pinget, mis on suunatud hüdraulika juhtplokile, või praegune vastava SCV suunatud pinget, kui pole automaatrežiimis. | Pole kohaldatav       | Pole kohaldatav | SCV 1 jaoks seadistamisel on see välise hüdroväljavõtte hoova pingenaht. Ligikaudu 2,8 V on neutraalasend. Kui pinget on väärtuse 0 V lähedal ja/või ei muutu kaugpaigaldusega elektroonilise hüdroväljavõtte juhthoova liikumise ajal, veenduge, et väline klapp oleks ühendatud ja tuli põleks. |

# Rikkeotsing

|                   |    |                                                                                                                                                     |                                                                                                                                                     |                 |                 |                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
|-------------------|----|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------|-----------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Analoog-väljund 2 | J1 | Käskluse hüdroväljavõtte pingeväärtus. 0–5 V, 2,5 V = neutraalne                                                                                    | SCV 3 jaoks seadistamisel on see pinge, mis on suunatud hüdraulika juhtplokile, või praegune vastava SCV suunatud pinge, kui pole automaatrežiimis. | Pole kohaldatav | Pole kohaldatav | SCV 2 jaoks seadistamisel on see välise hüdroväljavõtte hoova pingenäit. Ligikaudu 2,8 V on neutraalasend. Kui pinge on väärtuse 0 V lähedal ja (või) ei muutu kaugpaigaldusega elektroonilise hüdroväljavõtte juhthoova liikumise ajal, veenduge, et väline klapp oleks ühendatud ja tuli põleks. |
| 5 V sisse         | E1 | Anduri pinge 0–5 V. Kui tööseadise tagasiside juhtmekimp on ühendatud, on see 5 V. Traktori hüdroväljavõttega on see 0 V ja muutub koos käsklusega. | Hüdraulika juhtplokki süsteemist pärineva pinge näit peab olema 5 V.                                                                                | Pole kohaldatav | Pole kohaldatav | Pole kohaldatav                                                                                                                                                                                                                                                                                    |
| 5 V väljund       | K3 | Süsteemi toitepinge. 0–5 V                                                                                                                          | Süsteemi edastatud pinge näit peaks olema 5 V lähedal.                                                                                              |                 |                 |                                                                                                                                                                                                                                                                                                    |

## Analoog ja pinge

| Digitaalne signaal  | Sõrm | Olek                                                                                                   | Sagedus (Hz)                                                |
|---------------------|------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------|
| Digitaalne sisend 1 | G1   | Välise klapi kaugpaigaldusega elektroonilise hüdroväljavõtte juhthoob, 0 = käsklus puudub, 1 = käsklus | Ei kehti Active Implement Guidance'i ega Plow Steeri jaoks. |
| Digitaalne sisend 2 | K1   | Väärtuseks kuvatakse 1                                                                                 |                                                             |
| Digitaalne sisend 3 | C3   | Ei kehti Active Implement Guidance'i ega Plow Steeri jaoks.                                            |                                                             |

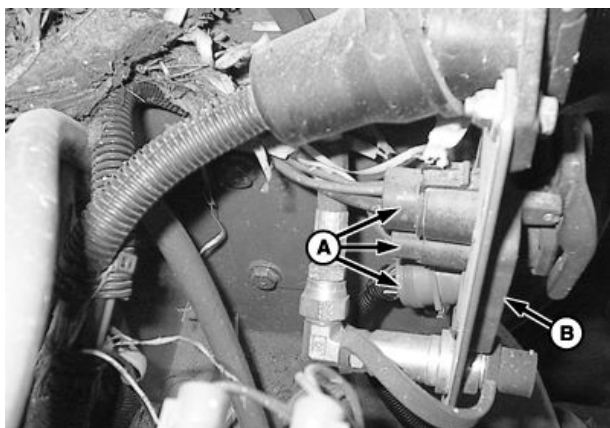
## Digitaalne signaal

| Draiverid              | Sõrm | Olek                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                              | Voolutugevus (mA) |
|------------------------|------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------|
| Maanduspoole draiver 1 | E3   | Relee draiver, mida kasutatakse elektrooniliste piduritega varustatud tööseadiste jaoks, mis lukustavad ja vabastavad pööramise ajal rooli, hüdraulilise roolisüsteemiga tööseadiste jaoks, mis kasutavad ümberpööramise ajal roolisilindrite ujumise võimaldamiseks elektroonilisi klappe. 0 = Active Implement Guidance on passiivne, 1 = Active Implement Guidance on aktiivne | < 3000 mA         |
| Maanduspoole draiver 2 | E2   | Ei kehti Active Implement Guidance'i ega Plow Steeri jaoks.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       | < 3000 mA         |
| Maanduspoole draiver 3 | D3   | Ei kehti Active Implement Guidance'i ega Plow Steeri jaoks.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       | < 3000 mA         |

## Draiverid

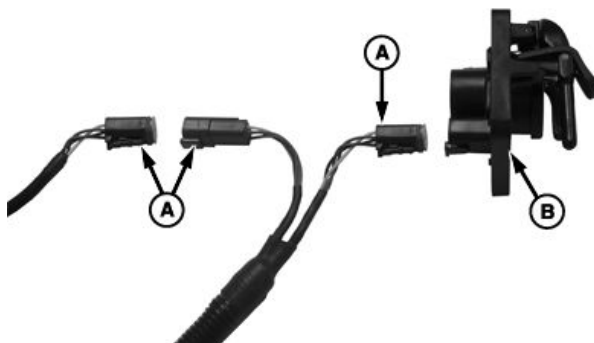
zb48j1t,1693894270695 -21-05SEP23-2/2

# Masina konfiguratsioon



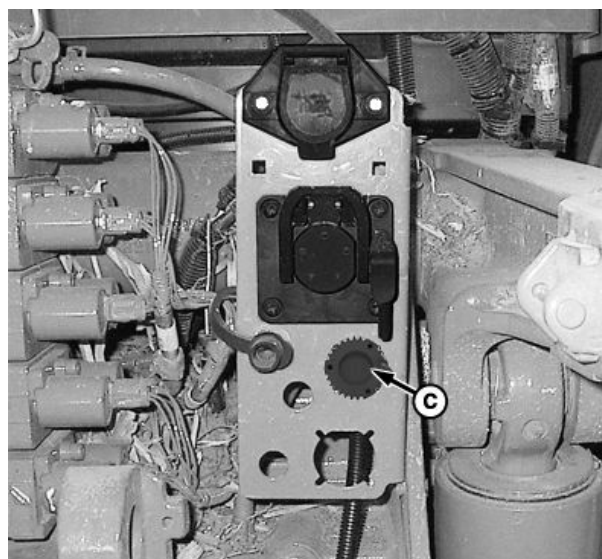
ISO-konnektor

PC19673 —UN—28MAY14



Y-konnektor

PC19672 —UN—27MAY14



Tagasiside anduri konnektor

PC19674 —UN—28MAY14

A—Masinapoolsed konnektorid  
B—ISO-konnektor

C—Tagasiside anduri konnektor

## Tunnus

Tööseadis pole kuvatud või ei tööta.

## Probleem

Mustad või lahtised konnektorid (A) ISO-konnektori (B) masina poolel.

GreenStari juhtmekimp on valesti ühendatud.

Juhtmekimbus on lühis.

## Lahendus

Puhastage konnektorid ja ühendage kindlalt.

Lülitage masin ja süsteem välja, lahutage juhtmekimp, puhastage see ja ühendage korralikult.

Kontrollige elektrijuhtmeid pragude, lühiste ja kahjustuste osas.

| Tunnus                                                                                                                                                                                 | Probleem                                                                                                                                                                  | Lahendus                                                                                                                                                                                                                                |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                                                                                                                                                                        | Rakenduse kontrolleri UCC2 oli ühendatud sisselülitatud masinaga ja (või) masinal aktiivsete koodidega.                                                                   | Lülitage masin VÄLJA ja lahutage rakenduse kontrolleri UCC2 täielikult süsteemi küljest. Käivitage masin ja laske ekraanil täielikult algkäivituda. Lülitage masin VÄLJA ning ühendage rakenduse kontrolleri UCC2 ja kõik juhtmekimbud. |
|                                                                                                                                                                                        | Rakenduse kontrolleri UCC2 ei suhtle pärast toite välja ja sisse lülitamist CAN-siiniga.                                                                                  | Veenduge, et rakenduse kontrolleri UCC2 oleks süütevool. Kui rakenduse kontrolleri UCC2 toide on pidev, siis see ei lülitu välja ja seda ei kuvata ekraanil, kui masina toide uuesti sisse lülitatakse.                                 |
| <b>Hüdroväljavõtte (SCV) ei sisene automaatrežiimi.</b>                                                                                                                                | Hüdroväljavõtte vahejuhtme konnektor pole ühendatud.                                                                                                                      | Veenduge, et 9-viiguline hüdroväljavõtte vahejuhtme konnektor oles masinaga ühendatud.                                                                                                                                                  |
|                                                                                                                                                                                        | Hüdroväljavõtte pole konfigureeritud.                                                                                                                                     | Veenduge, et hüdroväljavõtte oleks konfigureeritud.<br><br>(Lisateavet vaadake Active Implement Guidance'i rooli juhtimisest või Plow Steeri laiuse juhtimisest ja adra konfigureerimisest.)                                            |
| <b>AC (automaatjuhtimine) ei ole hüdroväljavõtte ekraanil kuvatud (30 seeria traktorid või vanemad). Automaatrežiimi märkeruut on tuhm ja seda ei saa valida (R-seeria traktorid).</b> | Must või lahtine masinapoole tööseadise tagasiside anduri konnektor (C) masina tagaosas. Juhtmekimpude varased versioonid kasutasid 10-viigulist nelinurkset konnektorit. | Puhastage konnektorid ja ühendage kindlalt.                                                                                                                                                                                             |
|                                                                                                                                                                                        | Hüdroväljavõtte pole lukustusasendis.                                                                                                                                     | Veenduge, et hüdroväljavõtte oleks lukustusasendis ja mitte ujuvasendis. Kui hüdroväljavõtte hoob jääb edasikäigu asendisse, siis on see ujuvrežiimis.                                                                                  |
|                                                                                                                                                                                        | Seadistus on vale.                                                                                                                                                        | Veenduge, et valitud oleks õige juhtimistüüp, John Deere Active Implement Guidance'is oleksid valitud hüdroväljavõtted ning toide oleks välja ja sisse lülitatud.                                                                       |
|                                                                                                                                                                                        | Hüdroväljavõtte valik pole CommandCenteris õige (R-seeria).                                                                                                               | Valige CommandCenteris kasutatav hüdroväljavõtte.                                                                                                                                                                                       |
| <b>Süsteem liigub ühes suunas.</b>                                                                                                                                                     | Süsteemi on paigaldatud sisemised kontroll-klapid.                                                                                                                        | Eemaldage kontroll-klapid.                                                                                                                                                                                                              |

| Tunnus                                                                                          | Probleem                                                                                           | Lahendus                                                                                                                                                                                                                                                                   |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|                                                                                                 | Hüdrovoolikud on ümber pööratud.                                                                   | Vahetage hüdrovoolikute asendid või valige tagasisuunas väljundi märkeruut ning kalibreerige hüdroväljavõtte ja tagasiside andur.<br><br>(Lisateavet vaadake Active Implement Guidance'i rooli juhtimisest või Plow Steeri laiuse juhtimisest ja adra konfigureerimisest.) |
|                                                                                                 | Rakenduse kontrolleri UCC2 ühendati, kui masin töötas, tekitades hüdraulika juhtploki tõrkekoodid. | (Lisateavet vaadake jaotisest Rakenduse kontrolleri UCC2 lähtestamine.)                                                                                                                                                                                                    |
| <b>Külgliikumise kolmepunktiline rippsüsteem lukustu pärast põlluotsa jõudmist ühes suunas.</b> | Rippsüsteemi liikumine pole masina tagateljega paralleelne.                                        | Paigaldage tööseadise tagasiside andur ja anduri juhtmekimp. Muutke juhtimise valik tööseadise käiguvahtuselt tööseadise roolimisele. Kalibreerige vasakpoolne, kesk- ja parempoolne asend.                                                                                |
| <b>AutoTraci lähtestusnupu vajutamisel roolib tööseadis rajast eemale.</b>                      | Hüdroväljavõtte voolikud on vastupidiselt ühendatud.                                               | Vahetage hüdrovoolikute asendid või valige tagasisuunas väljundi märkeruut ning kalibreerige hüdroväljavõtte ja tagasiside andur.<br><br>(Lisateavet vaadake Active Implement Guidance'i rooli juhtimisest või Plow Steeri laiuse juhtimisest ja adra konfigureerimisest.) |
|                                                                                                 | Ratta pöördenurga andurisse on ühendatud vale tööseadise tagasiside anduri konnektor.              | Ühendage õige seadistustes hüdroväljavõtte jaoks valitud tööseadise tagasiside konnektor.                                                                                                                                                                                  |
| <b>Masin ei rooli jooneni.</b>                                                                  | Hüdroväljavõtte ekraanil on kuvatud EC.                                                            | AC-režiimi esile toomiseks lükake õige hüdroväljavõtte juhthoob fikseerimisasendisse.                                                                                                                                                                                      |
| <b>Hüdrosilinder ei reageeri hästi.</b>                                                         | Hüdrosilindrist lekib vedelikku.                                                                   | Kontrollige lekkeid.<br><br>(Lisateavet hankige tööseadise roolisilindri tootjalt.)<br><br>Remontige või asendage silinder. Abi saamiseks pöörduge ettevõtte John Deere edasimüüja või teenusepakkuja poole.                                                               |

| Tunnus | Probleem                                         | Lahendus                                                                                                                                                                                                                                               |
|--------|--------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|        | Masina hüdraulikarõhk pole piisav.               | Kontrollige masina hüdroüsteemi rõhku.<br><br>(Lisateavet vaadake masina kasutusjuhendist.)<br><br>Veenduge, et hüdroõli oleks töötemperatuuril.<br><br>Kasutage masina rõhu jaoks õige suurusega hüdrosilindreid.                                     |
|        | Vastukaaluklapp on valesti reguleeritud.         | Reguleerige vastukaaluklapi kassette ja kalibreerige läviväärtus.                                                                                                                                                                                      |
|        | Hüdrovoolikud on valesti või halvasti ühendatud. | Kontrollige voolikute rõngastihendeid, ühendage õigesti ja pingutage ühendused.                                                                                                                                                                        |
|        | Klapp on külmunud.                               | Pöörake hüdrosilindrid käsitsi täiesti paremale ja vasakule. Kui olukord kordub, võib õli olla saastunud, põhjustada ummistumist või hüdroväljavõtte võib vajada süstikklappi, et takistada madala voolu tingimustes selle lülitumist sillutusrežiimi. |
|        | Rakenduse seadistused on valed.                  | Veenduge, et süsteem liiguks väljasurumise ja sissetõmbamise testide ajal sujuvalt ning reguleerige tundlikkust ja läviväärtusi vastavalt.                                                                                                             |

zb48j1t,1693894927443 -21-07AUG25-4/4

| Tunnus                       | Probleem                                                                                                  | Lahendus                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
|------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>Rakendus ei rakendus.</b> | Olek ei kuva olekut OK.                                                                                   | (Lisateavet vaadake jaotisi<br>Olekukood, Veaallikas ja<br>Väljumiskood.                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |
|                              | Rakenduse kontrollerr UCC2<br>ühendati, kui masin töötas, tekitades<br>hüdraulika juhtplokki tõrkekoodid. | <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Lülitage masin VÄLJA.</li> <li>2. Lahutage rakenduse kontrollerr UCC2, püsijuhtmekimp ja<br/>vahejuhtme konnektor kabiini<br/>tagumiselt väliselt paneelilt.</li> <li>3. Lahutage CAN-siini T-konnektorid<br/>ja ühendage 4-viiguline konnektor<br/>otse ISO tööseadise konnektoriga.</li> <li>4. Käivitage masin. Kui kõik<br/>süsteemid käivituvad, lülitage masin<br/>VÄLJA.</li> <li>5. Ühendage rakenduse kontrollerr<br/>UCC2, püsijuhtmekimp ja<br/>vahejuhtme konnektor uuesti.</li> <li>6. Ühendage CAN-siini T-konnektorid<br/>4-viigulise CAN-siini konnektori ja<br/>ISO tööseadise konnektori vahel<br/>uuesti.</li> </ol> |

zb48j1t,1693894927443 -21-07AUG25-5/4

## Väline klapp

### Tunnus

#### Väline klapp ei reageeri.

### Probleem

Integreeritud hüdroväljavõtte (SCV) juhtimise masinapoolse tööseadise tagasiside anduri konnektor masina tagaosas on ühendatud. Juhtmekimbu varasemad versioonid kasutavad 10-viiguga nelinurkset konnektorit.

Välise klapi juhtmekimp on lahutatud.

Paigaldatud väline klapp ei ühildu masina hüdraulikasüsteemi ehitusega (avatud või suletud keskmega ehitus).

Hüdroväljavõtte juhtimise juhtmekimp on lahti või pole rakenduse kontrolleri juhtmekimbuga ühendatud.

Hüdroväljavõtte juhtimise juhtmekimp on ühendatud tööseadise vastuvõtja või eesmise pikenduse juhtmekimbuga.

Pumba vooliku sisemine kontroll-klapp ei tööta või puudub.

### Lahendus

Lahutage tagasiside anduri konnektor masina poolel.

Ühendage välise klapi juhtmekimp. Välise klapi LED-tuli peaks süttima.

Veenduge, et tööseadisele paigaldatud klapi osa number ühilduks masina hüdraulikasüsteemi ehitusega.

(Vaadake lisateavet rakenduse kontrolleri UCC2 ja välise klapi paigaldusjuhistest või võtke ühendust John Deere'i edasimüüjaga või muu teenusepakkujaga.)

Kontrollige ühendusi.

Veenduge, et hüdroväljavõtte juhtimise juhtmekimp on rakenduse kontrolleri juhtmekimpu ühendatud.

Paigaldage, remontige või asendage kontroll-klapp.

| Tunnus              | Probleem                               | Lahendus                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |
|---------------------|----------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| LED-tuli on punane. | Välises klapis on kogunenud vasturõhk. | <p><b>⚠ ETTEVAATUST: Raskete vigastuste vältimiseks hoidke seadme ümbrusest eemale. Välise klapi juhthoova liigutamisel võib tööseadis liikuda.</b></p> <p>Voolikud on ühendatud vastupidi, põhjustades vasturõhku. Veenduge, et voolikud oleksid õigesti ühendatud. Kui probleem on endiselt alles, tehke järgmist.</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Kui traktor töötab, seadke hüdraulika ujuvasendisse.</li> <li>2. Lülitage masin välja.</li> <li>3. Pöörake välise klapi juhthooba mitu korda käsitsi.</li> <li>4. Lülitage punase tule kustutamiseks toide välja ja sisse.</li> </ol> <p>Võtke ühendust ettevõtte John Deere edasimüüja või muu teenusepakkujaga.</p> |
|                     | Välise klapi viga.                     |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |

RW00482,00007A8 -21-05AUG25-2/2

## Vastuvõtja

### Vastuvõtja täpsuse hoiatus

Parima jõudluse saavutamiseks ühendage suurima täpsuse tasemega vastuvõtja põhimasinale (sõidukile).



Vastuvõtja täpsuse hoiatus

| Tunnus                                                         | Probleem                                                                            | Lahendus                                                                                                                                                                                                                                                                                        |
|----------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>Kuvatud on vastuvõtja täpsuse hoiatus.</b>                  | Parandussignaali on tööseadise vastuvõtjal kõrgem.                                  | Jagatud signaal kasutab auto-maatselt masina parandussignaali. Paigaldage masinale kõrgema parandussignaali vastuvõtja.<br><br>Täpsuse hoiatus ei vabasta jagatud signaali.                                                                                                                     |
| <b>Masina liikumise ajal ei saa jagatud signaali kasutada.</b> | Esineb tarkvara probleem.                                                           | Veenduge, et rakenduse kontrolleri, ekraanil ja vastuvõtjal oleks uusim tarkvara.                                                                                                                                                                                                               |
|                                                                | Mõlemad vastuvõtjad kasutavad reaajas kinemaatikat (RTK) ja RTK on sisse lülitatud. | Lülitage RTK tööseadise vastuvõtjal välja.<br><br>(Vaadake StartFire'i vastuvõtja kasutusjuhendit.)                                                                                                                                                                                             |
| <b>Vastuvõtjad pole jagatud signaaliga seotud.</b>             | Tööseadise vastuvõtja pikisuunalisteks väärtusteks pole määratud null.              | Seadke tööseadise pikisuunalisteks väärtusteks null.                                                                                                                                                                                                                                            |
|                                                                | Jagatud signaal on tööseadise roolimise seadistuslehel lahutatud.                   | <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Valige menüünupp.</li> <li>2. Valige nupp Rakenduse kontrolleri.</li> <li>3. Valige rakenduse kontrolleri põhiklahv.</li> <li>4. Valige tööseadise roolimise seadistusnupp.</li> <li>5. Valige rippmenüüst suvand Jagatud signaal lubatud.</li> </ol> |

zb48j1t,1693894986469 -21-05SEP23-1/1

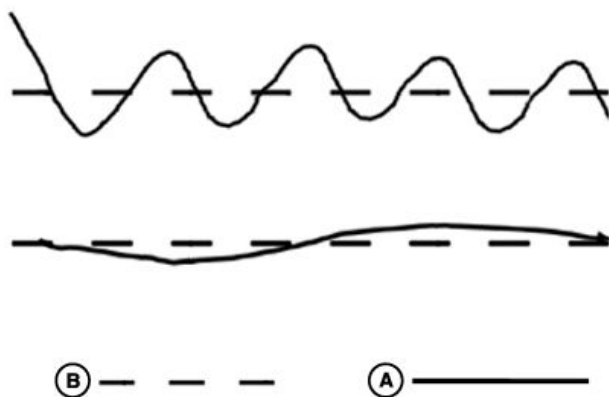
PC13798 —UN—02JUN11

**AutoTrac Visioni kaamera**

| <b>Tunnus</b>                               | <b>Probleem</b>                                                                   | <b>Lahendus</b>                                                                                                                                                                                                                                                                                            |
|---------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>Visioni kaamerat ei tuvastatud.</b>      | AutoTrac Visioni kaamera pole ühendatud või on lahti.                             | Veenduge, et Visioni kaamera oleks ühendatud ja poleks lahti. Probleemi püsimise korral pöörduge volitatud edasimüüja või muu teenusepakkuja poole.                                                                                                                                                        |
| <b>Kujutis puudub või see on kehv.</b>      | Kaamera objektiiv on must või kahjustatud.                                        | Veenduge, et kaamera objektiiv poleks katki ega kahjustatud.<br>Puhastage kaamera objektiiv.                                                                                                                                                                                                               |
| <b>Visioni roolimisabi jõudlus on kehv.</b> | Ilmastik mõjutab jõudlust.                                                        | Tugev tuul võib põhjustada põllukultuuri tugevat liikumist. Kalibreerige süsteem vähem tuulisel päeval või kui see on saadaval, lülitage GPS-i roolimisabile.<br><br>Veenduge, et Visioni kaamera objektiiv oleks puhas. Tuulest ja vihmast tulenev tolm ja muda võivad kaamera objektiivi peale koguneda. |
|                                             | Kaamerasse siseneb otsene päikesevalgus või vähene päevavalgust mõjutab jõudlust. | Suunake Visioni kaamera maapinna poole nii, et traktori kõrval oleks vähemalt kaks rida.<br><br>Kasutage traktori põllu- ja sõidutulesid.<br><br>Kui see on olemas, kasutage valgustingimuste paranemiseni GPS-i roolimisabi.                                                                              |
|                                             | Visioni kaamera ei ole hea nurga all.                                             | Suunake Visioni kaamera maapinna poole nii, et traktori kõrval oleks vähemalt kaks rida.                                                                                                                                                                                                                   |

zb48j1t,1693894999968 -21-07AUG25-1/1

## Tööseadise jõudlus – Active Implement Guidance

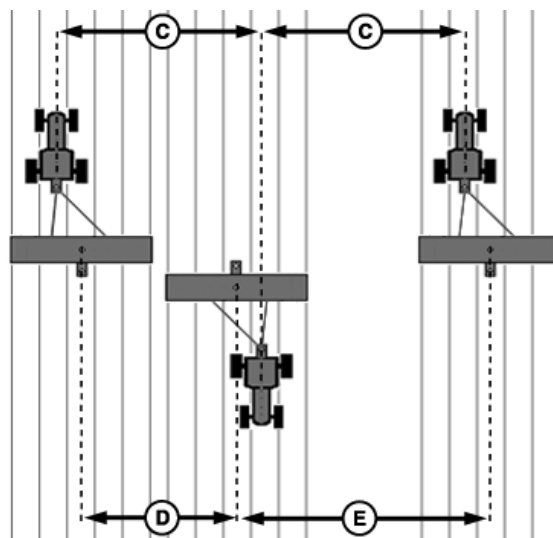


S-kujuline liikumine

A—Tööseadise sõidutee  
B—Soovitud juhtjoon  
C—Masina keskosade vaheline  
kaugus on sama

D—Tööseadise keskosade  
vaheline kaugus on kitsas

PC19677 —UN—12JUN14



Lai kitsas reavahe

E—Tööseadise keskosade  
vaheline kaugus on lai

PC19676 —UN—12JUN14

### Tunnus

**S-kujuline liikumine – tööseadise liikumistee (A) pidev edasi-tagasi liikumine üle soovitud juhtraja (B).**

### Probleem

Põllu tingimused on kehvad.

Haakeraud ei ole paigale lukustatud.

Rajatundlikkuse järgimine või rajatundlikkuse akumulieeritud seaded pole optimeeritud.

### Lahendus

Kui kuulub varustusse, kasutage traktori diferentsiaalilukku.

Lukustage haakeraud paigale.

(Lisateavet vaadake jaotisest Juhtimistundlikkus.)

| Tunnus                                                                                                  | Probleem                                                                                                                                                                                                | Lahendus                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>Lai ja kitsas reavahe – reavahe on kogu põllu pikkuses tööradade vahel paralleelselt ebaühtlane.</b> | Masina keskosade vaheline kaugus (C) on töökäikude vahel sama. Tööseadise keskosade vahelised kaugused (D ja E) on iga töökäigu ajal erinevad, põhjustades töökäikude vahel kitsaid ja laiasid radasid. | <p>1. Veenduge, et rakenduse kontrolleriil UCC2, ekraanil ja vastuvõtjal oleks uusim tarkvara.<br/>(Avage veebiaadress <a href="http://www.Stellar-Support.com">www.Stellar-Support.com</a> ja valige Tarkvaravärs-kendused.)</p> <p>2. Lülitage maastiku kompensatsiooni moodul (TCM) sisse ja kalibreerige.<br/>(Lisateavet vaadake jaotisest Maastiku kompensatsiooni moodul (TCM).)</p> <p>3. Kontrollige ja reguleerige masina lisaraskust, rehvirõhku ja rehvide vahekaugust.<br/>(Lisateavet vaadake masina kasutusjuhendist.)</p>                                                            |
|                                                                                                         | Tööseadise keskosade vaheline kaugus on töökäikude vahel sama. Tööseadis ei järgi otse masina taga.                                                                                                     | <p>1. Mõõte ja sisestage tööseadise täpsed kõrvalekalded.<br/>(Lisateavet vaadake jaotisest GPS-i kõrvalekalded.)</p> <p>2. Parandage või asendage kulunud või kahjustatud tööseadise komponendid.<br/>(Lisateavet vaadake tööseadise kasutusjuhendist.)</p> <p>3. Reguleerige kolmepunktilist rippsüsteemi. Reguleerige masina piirdeplokid ja püsttõmmitsad soovituslikele seadistustele.<br/>(Lisateavet vaadake masina kasutusjuhendist.)</p> <p>4. Mõõtk ja reguleerige kõik reamoodulid tööseadise keskjoone suhtes sümmeetriliselt.<br/>(Lisateavet vaadake tööseadise kasutusjuhendist.)</p> |
| <b>Roolimisabi AB-joon ei ole tööseadise jaoks õiges asukohas.</b>                                      | Eelmise toimingu vahetusi ei eemaldatud ekraanilt.                                                                                                                                                      | <p>Looge juhtrada uuesti, kasutades A+ suunda. Parim tegevus on määrata juhtrajad kõige kriitilisema tegevuse jaoks. Kasutage vahetusi sama põllu vähem olulisteks tegevusteks. Kustutage põllult lahkudes kõik vahetused.<br/>(Lisateavet juhtjoone loomise kohta vaadake ekraani kasutusjuhendist.)</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                            |

| Tunnus                                                          | Probleem                                                                                             | Lahendus                                                                                                                                                                                                             |
|-----------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>Jõudlus on ebaühtlane.</b>                                   | Asukoha täpsuse vähendamise (PDOP) väärtus on üle 2,5 koos takistustega üle 5 kraadi kõrgusest.      | Veenduge, et tööseadise vastuvõtjat ei varjaks üheski sõidusuunas takistused või masina kabiin.                                                                                                                      |
|                                                                 | Reaalajas kinemaatika (RTK) signaal on nõrk või langeb RTK Extend'i (RTK-X) diferentsiaalile.        | Kasutage baasjaama, mis tagab signaali koos selge otsenähtavusega.                                                                                                                                                   |
|                                                                 | PDOP väärtus on ilma takistusteta üle 2,5.                                                           | Oodake satelliitide tahenduse paranemist. Seadistuste ja reguleerimiste tegemisel salvestage sisestamiseks algsed seadistuse väärtused, kui PDOP langeb alla 2,5.                                                    |
|                                                                 | Pärast põllu otsas pöörde tegemist muutub jõudlus ebaühtlaseks.                                      | Veenduge, et rakenduse kontrollerial, ekraanil ja vastuvõtjal oleks uusim tarkvara.<br><br>(Avage veebiaadress <a href="http://www.Stellar-Support.com">www.Stellar-Support.com</a> ja valige Tarkvaravärskendused.) |
| <b>Juhtimissüsteem ei reageeri, kuid olekuks on kuvatud OK.</b> | Masina juhtraja jälgimise viga on suurem kui tööseadisel Active Implement Guidance'i jälgimise viga. | Tehke kindlaks masina suure jälgimisvea algpõhjus.<br><br>(Lisateavet vaadake ekraani kasutusjuhendist.)                                                                                                             |
|                                                                 | Hüdroväljavõtte lävi on seatud liiga madalale.                                                       | Kalibreerige roolisüsteem.<br><br>(Lisateavet vaadake jaotisest Roolisüsteemi kalibreerimised – John Deere Active Implement Guidance.)                                                                               |

zb48j1t,1693895025120 -21-05SEP23-3/3

## Tööseadise jõudlus – Plow Steer

| Tunnus                                                            | Probleem                                                               | Lahendus                                                                                                                                              |
|-------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <b>Hüdraulikasüsteem ei reageeri, kuid olekuks on kuvatud OK.</b> | Hüdroväljavõtte lävi on seatud liiga madalale.                         | Kalibreerige hüdroväljavõtte käsitsi.<br>(Lisateavet vaadake jaotisest Hüdroväljavõtte käsitsi kalibreerimine – Plow Steer.)                          |
|                                                                   | Tagasiside andur pole kalibreeritud.                                   | Kalibreerige tagasiside andur.<br>(Lisateavet vaadake jaotisest Adra konfiguratsioon – Plow Steer.)                                                   |
|                                                                   | Laiuse juhtimise tundlikkus või määramatuspiirkonna seaded pole õiged. | Kalibreerige laiuse juhtimistundlikkus ja määramatuspiirkonna seaded.<br>(Lisateavet vaadake jaotisest Laiuse juhtimise kalibreerimine – Plow Steer.) |

RW00482,0000883 -21-06OCT21-1/1

# Hooldus

## Masin

Hooldustoiminguid küsige tööseadise juhtimismooduli tootjalt.

CF86321.0000349 -21-23MAY11-1/1

### Hooajaeelne kontroll-loend

Lisaks hooajaeelse kontroll-loendi toimingutele enne hooaega sooritage vastavad toimingud ka järgmistel juhtudel.

- Süsteemi kasutatakse erineva traktori või tööseadisega.
- Hüdaulikasüsteemi komponent on parandatud, asendatud või reguleeritud.
- Põllumajandusliku halduslahenduse (AMS) osa on asendatud

### Hooajaeelne kontroll-loend

- ☐ Hankige uusim kasutusjuhend.  
(Lisateavet vaadake John Deere'i tehniliste juhendite poest.)

**MÄRKUS:** Veenduge, et seadmel oleks tarkvara uuendamise ajal katkematu toite allikas. Tarkvara uuendamise ajad erinevad olenevalt seadmes, võrgust või CAN-siin kiirusest ja programmifaili suuruselt. Näiteks rakenduse kontrolleri UCC2 uuendamisele kulub keskmiselt 30 minutit.

- ☐ Uuendage tarkvara. Uusima tarkvara leiate veebsaidilt StellarSupport.com.
  - ☐ Ekraan
  - ☐ Masina vastuvõtja
  - ☐ Tööseadise vastuvõtja(d)
  - ☐ Baasjaama vastuvõtja

- ☐ Juhtplokk
- ☐ Aktiveerige rakendused ekraanil.
- ☐ Kontrollige, et masina juhtmestik poleks kulunud ega vigastatud, eriti kandurite, nurkade, kitsaskohtade ning kinnituste juures. Vajaduse korral remontige.
- ☐ Kontrollige, et juhtmestiku pistikud poleks kahjustatud ja juhtmed pole isolatsioonita jäänud. Vajaduse korral remontige.
- ☐ Kontrollige pistikute tihendeid ning lukusteid. Vajaduse korral remontige.
- ☐ Kontrollige konnektori klemme kulumise, jääkide ja korrosiooni osas. Puhastage ja remontige vastavalt vajadusele.
  - ☐ ISO konnektor
  - ☐ Vastuvõtjad
  - ☐ Ekraan
- ☐ Kontrollige kinnitusdetalle. Vajadusel pingutage.
  - ☐ Ekraan
  - ☐ Vastuvõtjad
  - ☐ Mast
- ☐ Reguleerige hüdroväljavõtte (SCV) voolukiirust.
- ☐ Reguleerige vastukaaluklappi (vajaduse korral).
- ☐ Kalibreerige hüdroväljavõtte läviväärtused.
- ☐ Kaliibrige masina ja tööseadise maastiku kompensatsiooni mooduleid (TCM-id).
- ☐ Kontrollige tööseadise hüdrosilindrit lekete osas.

(Vaadake üksikasjalikke kontroll-loendeid tööseadise kasutusjuhendist.)

RW00482.0000A8C -21-24NOV20-1/1

### Igapäevane kontroll-loend

- ☐ Reguleerige rajatundlikkuse järgimist ja akumulieeritud seadistusi vastavalt pinnasetingimustele.
- ☐ Kontrollige, et masina juhtmestik poleks kulunud ega vigastatud, eriti kandurite, nurkade, kitsaskohtade ning kinnituste juures. Vajaduse korral remontige.
- ☐ Kontrollige, et juhtmestiku pistikud poleks kahjustatud ja juhtmed pole isolatsioonita jäänud. Vajaduse korral remontige.
- ☐ Kontrollige kinnitusdetalle. Vajadusel pingutage.

- ☐ Ekraan
- ☐ Vastuvõtjad
- ☐ Mast
- ☐ Kontrollige tööseadise juhtimismehhanismi kulumise osas.
- ☐ Kontrollige tööseadise tagasiside ühenduse mehhanismi kulumise osas.
- ☐ Kontrollige tööseadise hüdrosilindrit lekete osas.

(Vaadake üksikasjalikke kontroll-loendeid tööseadise kasutusjuhendist.)

RW00482.0000307 -21-12JUN14-1/1

## Hooajajärgne kontroll-loend

- ☐ Kontrollige, et masina juhtmestik poleks kulunud ega vigastatud, eriti kandurite, nurkade, kitsaskohtade ning kinnituste juures. Vajaduse korral remontige.
- ☐ Kontrollige, et juhtmestiku pistikud poleks kahjustatud ja juhtmed pole isolatsioonita jäänud. Vajaduse korral remontige.
- ☐ Kontrollige pistikute tihendeid ning lukusteid. Vajaduse korral remontige.
- ☐ Kontrollige, et pistikute kontaktid poleks kulunud, määrdunud või roostes. Puhastage või remontige vastavalt vajadusele.
- ☐ ISO konnektor

- ☐ Vastuvõtjad
- ☐ Ekraan
- ☐ Kontrollige kinnitusdetalle. Vajadusel pingutage.
- ☐ Ekraan
- ☐ Vastuvõtjad
- ☐ Mast
- ☐ Kontrollige tööseadise juhtimismehhanismi kulumise osas.
- ☐ Kontrollige tööseadise tagasiside ühenduse mehhanismi kulumise osas.
- ☐ Kontrollige tööseadise hüdrosilindrit lekete osas.

(Vaadake üksikasjalikke kontroll-loendeid tööseadise kasutusjuhendist.)

RW00482,0000308 -21-02JUN14-1/1

# Indeks

## Lehekülg

### A

|                                            |        |
|--------------------------------------------|--------|
| Active Implement Guidance                  |        |
| Masina hooldamine.....                     | 100-1  |
| Adra konfiguratsioon.....                  | 60E-4  |
| Aktiveerimiskood .....                     | 30-5   |
| Asendi käsklus                             |        |
| John Deere Active Implement Guidance ..... | 80-8   |
| Automaatikasuvandid .....                  | 60C-10 |
| Automaatne roolisüsteemi kalibreerimine    |        |
| John Deere Active Implement Guidance ..... | 60C-2  |
| AutoTrac Visioni ülekate .....             | 70-5   |

### C

|                        |       |
|------------------------|-------|
| CommandCenter .....    | 40-3  |
| SCV juhtseadised       |       |
| Automaatrežiim .....   | 60A-5 |
| Konfigureerimine ..... | 60A-5 |

### D

|                                            |       |
|--------------------------------------------|-------|
| Diagnostika.....                           | 80-6  |
| Plow Steer.....                            | 80-10 |
| Diagnostika vahekaart                      |       |
| Asendi käsklus                             |       |
| John Deere Active Implement Guidance ..... | 80-8  |
| Diagnostika .....                          | 80-6  |
| Plow Steer .....                           | 80-10 |
| Etapi vastus                               |       |
| John Deere Active Implement Guidance ..... | 80-7  |
| Kiirushoidik                               |       |
| John Deere Active Implement Guidance ..... | 80-9  |
| Navigeerimise andurid                      |       |
| John Deere Active Implement Guidance ..... | 80-9  |
| Sageduse kontrollimine                     |       |
| John Deere Active Implement Guidance ..... | 80-7  |
| Voolu käsklus                              |       |
| John Deere Active Implement Guidance ..... | 80-8  |
| Diagnostika veakoodid .....                | 80-5  |

### E

|                                             |      |
|---------------------------------------------|------|
| Ekraan .....                                | 40-3 |
| Elektrooniline ekraan, õige kasutamine..... | 05-3 |
| Etapi vastus                                |      |
| John Deere Active Implement Guidance .....  | 80-7 |

### G

|                           |       |
|---------------------------|-------|
| GPS-i kõrvalekalded ..... | 60B-2 |
| GPS-vastuvõtja.....       | 40-1  |

### H

|             |       |
|-------------|-------|
| Hooldamine  |       |
| Masin ..... | 100-1 |

## Lehekülg

|                                        |       |
|----------------------------------------|-------|
| Hüdrauliline                           |       |
| SCV juhtseadised                       |       |
| Automaatrežiim .....                   | 60A-5 |
| Konfigureerimine .....                 | 60A-5 |
| Hüdroväljavõtte (SCV) reguleerimine    |       |
| GreenStar 3 CommandCenter .....        | 60A-6 |
| TouchSeti ekraan .....                 | 60A-6 |
| Hüdroväljavõtte käsitsi kalibreerimine |       |
| Plow Steer.....                        | 60E-2 |

### I

|                                        |       |
|----------------------------------------|-------|
| iGrade                                 |       |
| John Deere Active Implement Guidance'i |       |
| kasutamine iGrade'iga .....            | 60B-1 |

### J

|                                       |       |
|---------------------------------------|-------|
| Jadapordid.....                       | 60B-4 |
| John Deere Active Implement Guidance  |       |
| Kustutatava programmeeritava püsimalu |       |
| (EPROM) asendamine .....              | 30-6  |
| Masina ühilduvus .....                | 30-6  |
| Rikkeotsing                           |       |
| Masin.....                            | 80-14 |
| StarFire'i vastuvõtjad .....          | 40-1  |
| Tarkvara ja seaded.....               | 30-1  |
| Tööpõhimõte .....                     | 30-1  |
| Tööseadise jõudlus.....               | 80-23 |
| Juhtploki uuendamine.....             | 30-6  |
| Juhtplokki                            |       |
| Uuendamine.....                       | 30-6  |
| Juhtsüsteem                           |       |
| Ratta pöördenurga andurid .....       | 40-4  |

### K

|                                            |       |
|--------------------------------------------|-------|
| Kahepoolne vastukaaluklapp                 |       |
| Reguleerimine.....                         | 60A-7 |
| Kalibreeri                                 |       |
| Laiuse juhtimise määramatuspiirkond.....   | 60E-6 |
| Laiuse juhtimise tundlikkus .....          | 60E-6 |
| Maastiku kompensatsiooni moodul (TCM)..... | 60A-2 |
| Kalibreerige                               |       |
| Juhtimistundlikkus.....                    | 60C-6 |
| Kasutusjuhised                             |       |
| AutoTrac Visioni ülekate .....             | 70-5  |
| Kiirushoidik .....                         | 60C-8 |
| John Deere Active Implement Guidance ..... | 80-9  |
| Komponentide asukohad.....                 | 70-1  |
| Komponentide toimingud.....                | 70-1  |
| Kontroll-loend                             |       |
| Enne hooaega.....                          | 100-1 |
| Hooaja järel.....                          | 100-2 |
| Iga päev .....                             | 100-1 |

Jätkub järgmisel leheküljel

|                                                                | Lehekülg |
|----------------------------------------------------------------|----------|
| Kustutatava programmeeritava püsimalu (EPROOM) asendamine..... | 30-6     |
| Käsitsi roolisüsteemi kalibreerimine                           |          |
| John Deere Active Implement Guidance .....                     | 60C-2    |

## L

|                                              |       |
|----------------------------------------------|-------|
| Lahutamine, desaktiveerimine ja blokeerimine |       |
| Tööseadise automaatika.....                  | 70-4  |
| Laiuse juhtimine.....                        | 60E-7 |
| Laiuse juhtimise test.....                   | 60E-1 |

## M

|                                          |       |
|------------------------------------------|-------|
| Maastiku kompensatsiooni moodul (TCM)    |       |
| Kalibreerimine.....                      | 60A-2 |
| Masin paigutamine ja kalibreerimine..... | 60A-3 |
| Optimeerimine.....                       | 60A-2 |
| Masina hooldamine .....                  | 100-1 |
| Masina rikkeotsing.....                  | 80-14 |
| Masina ühilduvus.....                    | 30-6  |
| Mitu rakendust.....                      | 60B-1 |

## N

|                                            |            |
|--------------------------------------------|------------|
| Navigeerimine.....                         | 30-3, 30-4 |
| Navigeerimisallikas.....                   | 80-3       |
| Navigeerimise andurid                      |            |
| John Deere Active Implement Guidance ..... | 80-9       |
| Nõuded .....                               | 30-2       |

## O

|                                              |       |
|----------------------------------------------|-------|
| Ohutus                                       |       |
| Ohutu hooldamine.....                        | 05-2  |
| Ohutus, Astmed ja käepidemed                 |       |
| Astmete ja käepidemete õige kasutamine ..... | 05-2  |
| Ohutus, hoiduge kõrgsurvedelikest            |       |
| Hoiduge kõrgsurvedelikest.....               | 05-5  |
| Olekukood .....                              | 80-3  |
| Optimeerimine                                |       |
| Maastiku kompensatsiooni moodul (TCM).....   | 60A-2 |

## P

|                           |       |
|---------------------------|-------|
| Plow Steer                |       |
| Kasutamise seadistus..... | 60E-6 |
| Tööseadise jõudlus .....  | 80-26 |

## R

|                                            |      |
|--------------------------------------------|------|
| Rakendamine                                |      |
| John Deere Active Implement Guidance ..... | 70-2 |
| Plow Steer.....                            | 70-2 |
| Tööseadise automaatika.....                | 70-2 |
| Ratta pöördenurga andurid.....             | 40-4 |

|                                   |       |
|-----------------------------------|-------|
| Reguleerimine                     |       |
| Kahepoolne vastukaaluklapp .....  | 60A-7 |
| Riistvara.....                    | 30-2  |
| Rikkeotsing                       |       |
| Masina konfiguratsioon .....      | 80-14 |
| Rakenduste kontrollid             |       |
| Hüdroväljavõtte diagnostika ..... | 80-11 |
| Riistvara/tarkvara .....          | 80-10 |
| Sisendi/väljundi näidud.....      | 80-12 |
| Töötunnid .....                   | 80-11 |
| Rooli juhtimine .....             | 60C-1 |
| RowSense'i sätted .....           | 60C-9 |

## S

|                                                                     |        |
|---------------------------------------------------------------------|--------|
| Sageduse kontrollimine                                              |        |
| John Deere Active Implement Guidance .....                          | 80-7   |
| Satelliidi teave .....                                              | 80-1   |
| Seadistamine                                                        |        |
| Adra konfiguratsioon .....                                          | 60E-4  |
| Automaatikasuvandid.....                                            | 60C-10 |
| GPS-i kõrvalekalded .....                                           | 60B-2  |
| Hüdroväljavõtte kalibreerimine                                      |        |
| Plow Steer .....                                                    | 60E-2  |
| Jadapordid .....                                                    | 60B-4  |
| Juhtimistundlikkus.....                                             | 60C-6  |
| Kiirushoidik.....                                                   | 60C-8  |
| Laiuse juhtimine .....                                              | 60E-7  |
| Rooli juhtimine .....                                               | 60C-1  |
| Roolisüsteemi kalibreerimised                                       |        |
| John Deere Active Implement Guidance .....                          | 60C-2  |
| RowSense'i sätted .....                                             | 60C-9  |
| Seadme kõrvalekalded .....                                          | 60B-2  |
| Tagasiside anduri kalibreerimine                                    |        |
| John Deere Active Implement Guidance .....                          | 60C-2  |
| Traktoriga integreeritud John Deere Active Implement Guidance ..... | 60D-1  |
| Tööaken .....                                                       | 60B-4  |
| Tööseadise järgimine.....                                           | 60C-13 |
| Veaparandus.....                                                    | 60C-7  |
| Visioni roolimisabi kaamera kalibreerimine .....                    | 60C-11 |
| Seadistusviisard                                                    |        |
| Ülevaade.....                                                       | 60B-1  |
| Seadme kõrvalekalded .....                                          | 60B-2  |
| StarFire'i kõrgus .....                                             | 60A-1  |
| StarFire'i pikisuuneline asetus.....                                | 60A-1  |
| StarFire'i seadistus .....                                          | 60A-1  |
| StarFire'i vastuvõtja                                               |        |
| Jagatud signaal.....                                                | 40-1   |
| StarFire'i vastuvõtjad .....                                        | 40-1   |

## T

|                                        |       |
|----------------------------------------|-------|
| Tagasiside anduri kalibreerimine ..... | 60C-2 |
| Plow Steer.....                        | 60E-4 |
| Tarkvara .....                         | 30-2  |
| Tarkvara ja seaded .....               | 30-1  |

Jätkub järgmisel leheküljel

| Lehekülg                                                                  | Lehekülg                                                |
|---------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------|
| Traktoriga integreeritud Active Implement Guidance'i ülevaade ..... 60D-1 | Veaparandus ..... 60C-7                                 |
| Tööaken..... 60B-4                                                        | Visioni roolimisabi kaamera kalibreerimine ..... 60C-11 |
| Tööpõhimõte..... 30-1                                                     | Voolu käsklus                                           |
| Tööseadise automaatika                                                    | John Deere Active Implement Guidance ..... 80-8         |
| Lahutamine, desaktiveerimine ja blokeerimine ..... 70-4                   | Väline klapp                                            |
| Tööseadise jõudlus                                                        | Masina ühilduvus ..... 30-6                             |
| John Deere Active Implement Guidance ..... 80-23                          | Väljumiskood ..... 80-3                                 |
| Plow Steer..... 80-26                                                     |                                                         |
| Tööseadise järgimine ..... 60C-13                                         |                                                         |
|                                                                           | <b>Ü</b>                                                |
|                                                                           | Üldteave                                                |
|                                                                           | Üldised viited                                          |
|                                                                           | Kaubamärgid ..... -3                                    |
| <b>V</b>                                                                  |                                                         |
| Vastuvõtjad                                                               |                                                         |
| StarFire ..... 40-1                                                       |                                                         |

