

John Deere Active Implement Guidance



JOHN DEERE

KÄYTTÖOHJE

John Deere Active Implement Guidance
(S.N. PCXL01C200000–)
(S.N. PCXL02C200000–)
(S.N. PCXL01D3500000–)

OMPFP27097 PAINOS L5 (FINNISH)

John Deere Ag Management Solutions

PRINTED IN U.S.A.



Johdanto

Johdanto

KIITÄMME SINUA tämän John Deere -tuotteen hankinnasta.

PEREHDY TÄHÄN KÄSIKIRJAAN huolella, jotta opit laitteen oikean käyttö- ja huoltotekniikan. Muuten seurauksena voi olla henkilövahinko tai laitteiden vaurioituminen. Käyttöohje ja laitteen turvamerkki ovat saatavana useilla kielillä. Katso lisätietoja tilauksesta osoitteesta www.techpubs.deere.com (Ag&Turf/JDPS) tai www.johndeeretechno.com (C&F) tai ota yhteyttä John Deere -jälleenmyyjään.

TÄMÄ KÄSIKIRJA on laitteeseen kiinteästi kuuluva osa ja sen tulee siirtyä uudelle omistajalle laitteen myynnin yhteydessä.

MITTAYKSIKÖINÄ tässä käyttöohjeessa käytetään sekä metrisiä mittoja että vastaavia amerikkalaisia mittoja. Käytä vain sopivankokoisia varaosia ja kiinnittimiä. Metrijärjestelmän mukaisia tai tuumamittaisia kiinnittimiä varten saatetaan tarvita erityisiä metrijärjestelmän mukaisia tai tuumamittaisia työkaluja.

Koneen tai työvälineen OIKEA JA VASEN PUOLI on määritetty normaaliin ajosuuntaan nähden.

KIRJAA TUOTTEEN TUNNISTENUMEROT (PIN) käyttöohjeeseen. Merkitse kaikki numerot huolellisesti

muistiin siltä varalta, että laite varastetaan. Numerot auttavat laitteen jäljittämässä. Myös jälleenmyyjäsi tarvitsee tunnistusnumeroita varaosien tilaamisen yhteydessä. Säilytä tunnistusnumeroita myös varmassa varapaikassa erillään koneesta tai laitteesta.

TAKUU annetaan osana John Deeren tukiohjelmaa asiakkaille, jotka käyttävät ja huoltavat laitteitaan tässä käyttöohjeessa kuvatulla tavalla. Takuuehdot on selostettu jälleenmyyjän luovuttamassa takuutodistuksessa.

Takuun mukaisesti John Deere takaa tuotteensa siltä varalta, että niissä ilmenee vikoja takuuajana. Joissakin tapauksissa John Deere suorittaa myös maksuttomia parannuksia jälkiasennuksina, vaikka tuotteen takuuajaka olisi jo umpeutunut. Jos laitetta käytetään väärin tai siihen tehdään tehtaan alkuperäisten teknisten tietojen vastaisia muutoksia, takuu mitätöityy ja jälkiasennuksina tehtävät parannukset voidaan evätä.

Jos et ole tämän laitteen alkuperäinen omistaja, sinun kannattaa ilmoittaa paikalliselle John Deere -jälleenmyyjälle tämän koneen sarjanumero. Siten John Deeren on helpompi tiedottaa sinulle tärkeistä aiheista tai tuoteparannuksista.

DX,IFC,PRE -22-24SEP25-1/1

John Deere on palveluksessasi

Asiakastytyväisyys on John Deerelle tärkeää.

Jälleenmyyjämme pyrkivät tarjoamaan sinulle osia ja huoltoa nopeasti ja tehokkaasti:

- Laitteistoasi tukevat huolto- ja varaosat.
- Koulutetut huoltoteknikot ja laitteistosi huoltoon tarvittavat vianmääritys- ja korjaustyökalut.
- John Deeren vaihto-osat, korjauspalvelut ja huolto- tai korjaustiedot ovat saatavilla. Lisätietoja on osoitteessa deere.com tai deere.ca.



TS201 —UN—15APR13

DX,IFC,JDS -22-30SEP25-1/1

Tavaramerkit

Tavaramerkit	
AutoTrac™	Deere & Company -yhtiön tavaramerkki
CommandARM™	Deere & Company -yhtiön tavaramerkki
CommandCenter™	Deere & Company -yhtiön tavaramerkki
GreenStar™	Deere & Company -yhtiön tavaramerkki
iGrade™	Deere & Company -yhtiön tavaramerkki
ILS™	Deere & Company -yhtiön tavaramerkki
RowSense™	Deere & Company -yhtiön tavaramerkki
RTK Extend™	Deere & Company -yhtiön tavaramerkki
Service ADVISOR™	Deere & Company -yhtiön tavaramerkki
StarFire™	Deere & Company -yhtiön tavaramerkki
TLS™	Deere & Company -yhtiön tavaramerkki
TouchSet™	Deere & Company -yhtiön tavaramerkki

zb48j1t,1693379220046 -22-30AUG23-1/1

John Deeren teknisten tietojen kirjakauppa

Tuotteen toiminnot eivät ehkä vastaa täysin tässä asiakirjassa kuvattuja oppaan tulostuksen jälkeen

tapahtuneiden muutosten johdosta. Lue käyttöoppaan uusin versio ennen käyttöä. Saat kopion jälleenmyyjältä tai osoitteesta techpubs.deere.com.

CZ76372,000071F -22-04AUG25-1/1

Sisältö

Sivu	Sivu
Turvallisuus	
Turvallisuusohjeiden merkintä	05-1
Varoitusten luokittelu	05-1
Turvallisuusohjeiden noudattaminen	05-1
Turvallinen kunnossapito	05-2
Askelmien ja kahvojen oikea käyttö	05-2
Elektronisten komponenttien ja pidikkeiden turvallinen käsittely	05-3
Elektronisen näytön asianmukainen käyttö	05-3
Opastusjärjestelmien turvallinen käyttö	05-4
Turvavyön asianmukainen käyttö	05-4
Työkoneiden automaatiojärjestelmien turvallinen käyttö	05-5
Varo korkeapaineisia nesteitä	05-5
Lakisääteiset ja vaatimustenmukaisuutta koskevat tiedot	
Päiväyskoodin tunnistus	20-1
Euraasian talousunioni – EAC	20-2
EU-vaatimustenmukaisuusvakuutus	20-5
Ison-Britannian vaatimustenmukaisuus- vakuutus	20-6
Järjestelmän yleiskuvaus	
Toimintaperiaate	30-1
Vaatimukset	30-2
Siirtyminen Toiminnevalitsimen sivulle	30-3
Siirry StarFire-sivuille	30-4
Syötä aktivointikoodi	30-5
Koneen yhteensopivuus	30-6
Uudelleenohjelmoitavan lukumuistin (Erasable Programmable Read Only Memory, EPROM) vaihto	30-6
Komponenttien yleiskatsaus	
StarFire-vastaanotin	40-1
Näyttö	40-3
Pyöräkulmatunnistin	40-4
Toiminnevalitsin	40-5
Vastapaineventtiili	40-5
Ulkoinen venttiili	40-6
Työkoneen korkeuskatkaisin	40-6
AutoTrac Vision -kamera	40-7
Kokoonpano	
Miinusjännitteen kytkin	50-1
Asetus—Kone ja työkone	
Työkoneen kytkeminen	60A-1
Työkoneen StarFire-vastaanottimen määrittäminen	60A-1
Maastokorjausyksikön (TCM) optimointi	60A-2
Maastokorjausyksikön (TCM) kalibrointi	60A-2
Ulosottoventtiilin (SCV) säätö	60A-5
Kaksoisvastapaineventtiilin säätö	60A-7
Asetus—Toiminnevalitsin UCC2	
Ohjatun asennuksen yleiskatsaus	60B-1
GPS-siirtymät	60B-2
Sarjaliitännät	60B-4
Työsivun asetus	60B-4
Asetus—Active Implement Guidance	
Ohjauksen hallinta – Active Implement Guidance	60C-1
Ohjauksen kalibroinnit – Active Implement Guidance	60C-2
Ohjausherkkyyys—Active Implement Guidance	60C-6
Virheen korjaus—Active Implement Guidance	60C-7
Nopeuden säätö—Active Implement Guidance	60C-8
RowSense-asetukset—Active Implement Guidance	60C-9
Automaation asetukset—Active Implement Guidance	60C-10
Vision-ohjauskameran kalibrointi—Ac- tive Implement Guidance	60C-11
Työkoneen ajolinjan ohjaus – Active Implement Guidance	60C-13
Asetus – Traktoriin integroitu Active Implement Guidance	
Traktoriin integroidun Active Implement Guidance -ohjauksen yleiskatsaus	60D-1
Active Implement Guidance -ohjauksen asetus traktoriin integroitua Active Implement Guidance -ohjausta varten	60D-1
Ensimmäinen käyttö - Työkoneen asetus	60D-5

Jatkuu seuraavalla sivulla

Alkuperäisohjeet. Kaikki tämän käsikirjan tiedot, kuvat ja spesifikaatiot perustuvat uusimpiin julkaisuhetkellä saatavilla oleviin tietoihin. Pidätämme oikeuden muutoksiin ilman erillistä ilmoitusta.

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

Sivu

Asetus—Auran ohjaus

Leveyssäädön testi—Auran ohjaus	60E-1
Manuaalinen SCV-kalibrointi—Auran ohjaus ..	60E-2
Auran määrittäminen—Auran ohjaus.....	60E-4
Käytön asettelu – Auran ohjaus.....	60E-6
Leveyssäädön kalibrointi—Auran ohjaus	60E-6
Leveyssäätö—Auran ohjaus.....	60E-7

Käyttö

Perustoimintojen yleiskatsaus	70-1
Työkoneautomaation kytkentä.....	70-2
Työkoneautomaation poiskytkentä, deaktivointi ja poistaminen käytöstä.....	70-4
Ulosottoventtiilin ohjaus komennoin	70-4
AutoTrac Vision -peittokuva.....	70-5

Vianetsintä

Satelliittitiedot	80-1
Toiminnevalitsimen UCC2 nollaus	80-2
Tilakoodi, navigointilähde ja poistumiskoodi.....	80-3
Vikakoodit (DTC)	80-5
Diagnostiikka	80-6
Askelvaste – Active Implement Guidance	80-7
Taajuuspyyhkäisy—Active Implement Guidance	80-7
Asentokomento—Active Implement Guidance ...	80-8
Virtauskomento—Active Implement Guidance ...	80-8
Navigointitunnistimet—Active Implement Guidance	80-9
Nopeuden säätö – Active Implement Guidance ..	80-9
Diagnostiikka – Auran ohjaus	80-10
Laitteisto/ohjelmisto	80-10
Käyttötunnit.....	80-11
Ulosottoventtiilin diagnostiikka.....	80-11
Tulon/lähdön lukemat	80-12
Koneen varustelu.....	80-14
Ulkoinen venttiili	80-18
Vastaanotin	80-20
AutoTrac Vision -kamera	80-21
Työkoneen suorituskyky – Active Implement Guidance	80-22
Työkoneen suorituskyky – Auran ohjaus.....	80-24

Huolto

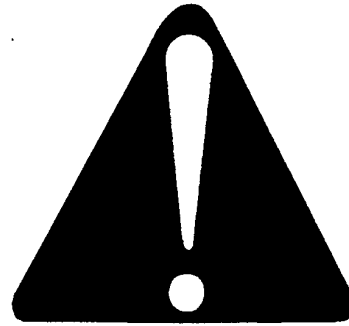
Kone	100-1
Korjuukauden esitarkastuslista.....	100-1
Päivittäinen tarkastuslista	100-1
Tarkastuslista kauden jälkeen.....	100-2

Turvallisuus

Turvallisuusohjeiden merkintä

Tämä on turvallisuusohjetta osoittava merkki. Lue koneessa ja käyttöohjeessa oleva ohje erityisen hyvin estääksesi mahdollisen tapaturman.

Noudata suositeltuja varotoimia ja työskentele turvallisella tavalla.



DX,ALERT -22-29SEP98-1/1

T81388 —UN—28JUN13

Varoitusten luokittelu

Varoitukset on luokiteltu eriasteisiksi: VAARA, VAROITUS tai HUOMIO. VAARA-varoitustarra osoittaa erittäin vaarallista aluetta.

VAARA- tai VAROITUS-tarrat on sijoitettu lähelle erityistä vaaraa. Yleiset ohjeet on merkitty HUOMIO-varoitustarralla. Tekstin yhteydessä olevat turvallisuusohjeet on merkitty tässä kirjassa HUOMIO-sanalla.



DX,SIGNAL -22-03MAR93-1/1

TS187 —22—30SEP88

Turvallisuusohjeiden noudattaminen

Lue huolellisesti kaikki tämän oppaan ja koneeseen kiinnitettyjen turvamerkkien sisältämät turvallisuusviestit. Pidä turvamerkkit moitteettomassa kunnossa. Korvaa puuttuvat tai vahingoittuneet turvamerkkit. Varmista, että uudet laitteiston komponentit ja varaosat on varustettu ajan tasalla olevilla turvamerkeillä. Turvamerkkejä on saatavissa John Deere -jälleenmyyjältä.

Valmistajilta saaduissa osissa ja komponenteissa saattaa olla muita turvallisuustietoja, joita ei ole mainittu tässä käyttöohjekirjassa.

Opettele käyttämään konetta ja sen hallintalaitteita oikein. Älä anna kenenkään käyttää järjestelmää ilman riittävää opastusta.

Pidä kone moitteettomassa toimintakunnossa. Luvattomat muutokset koneeseen saattavat heikentää koneen suorituskykyä ja/tai turvallisuutta ja lyhentää koneen käyttöikää.



Jos et ymmärrä jotain tämän oppaan osaa ja tarvitset opastusta, ota yhteys John Deere -jälleenmyyjään.

DX,READ -22-01AUG22-1/1

TS201 —UN—15APR13

Turvallinen kunnossapito

Huolto-ohjeiden sisältö tulee ymmärtää, ennen kuin työskentely aloitetaan. Pidä työympäristö puhtaana ja kuivana.

Älä voitele, huolla tai säädä konetta sen liikkuesssa. Pidä kädet, jalat ja vaatetus poissa liikkuvien osien läheisyydestä. Kytke voimansiirto pois päältä ja liikuttele hallintavipuja paineen poistamiseksi. Laske työkone maahan. Sammuta moottori ja turvaa kone. Jos varustuksessa, irrota avain, irrota akun maakaapeli ja anna koneen jäähtyä.

Tue kunnolla ne koneen osat, joiden täytyy olla nostettuna huollon aikana.

Pidä kaikki osat hyvässä kunnossa ja asianmukaisesti asennettuina. Korjaa vauriot välittömästi. Uusi vaurioituneet tai kuluneet osat. Poista rasva, öljy ja muu lika.

Ajettavissa laitteissa irrota akun maakaapeli (-) ennen sähkö- tai hitsaustöitä.

Hinattavissa työkoneissa irrota johdinsarjat traktorista ennen sähkö- tai hitsaustöitä.

Kaatuminen koneen puhdistuksen tai korkealla työskentelyn aikana voi johtaa vakavaan loukkaantumiseen. Käytä tikkaita tai huoltotasoa, jotta yllät helposti kuhunkin asennuskohteeseen. Käytä tukevia ja turvallisia jalan- ja kädensijoja.



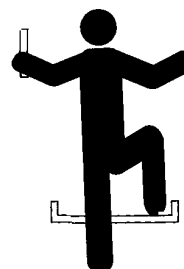
TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -22-25NOV25-1/1

Askelmien ja kahvojen oikea käyttö

Ehkäise putoaminen: pidä rintamasuunta aina ohjaamoon päin noustessasi traktoriin ja poistuessasi traktorista. Kolmen raajan tulee aina koskettaa samanaikaisesti askelmia, kahvoja ja kaiteita.

Ole erityisen varovainen mudan, lumen tai kosteuden aiheuttamissa liukkaissa olosuhteissa. Pidä askelmat puhtaina sekä rasvattomina ja öljyttöminä. Älä koskaan poistu koneesta hyppäämällä. Älä koskaan nouse liikkuvaan koneeseen tai poistu liikkuvasta koneesta.



T133468 —UN—15APR13

DX,WW,MOUNT -22-12OCT11-1/1

Elektronisten komponenttien ja pidikkeiden turvallinen käsittely

Putoaminen varusteisiin kuuluvien elektronisten komponenttien asennuksen tai irrotuksen aikana voi aiheuttaa vakavan loukkaantumisen. Käytä tikkaita tai huoltotasoa, jotta yletyt helposti asennuskohteisiin. Käytä tukevia ja turvallisia jalan- ja kädensijoja. Älä asenna tai irrota komponentteja märissä tai jäisissä olosuhteissa.

Käytä pylvääseen tai muuhun korkeaan rakenteeseen asennettavan paikannusohjauksen (RTK) maatukiaseman asentamisessa tai huoltamisessa henkilöä, joka on hyväksytty kiipeämistehtäviin.

Sovella työkoneeseen kiinnitettävän GPS-vastaanottimen pylvään asentamisessa tai huoltamisessa asianmukaista nostotekniikkaa ja käytä asianmukaista suojavarustusta. Pylväs on raskas ja hankala käsitellä. Työskentelyyn tulee



osallistua kaksi henkilöä, mikäli asennuskohteita ei ole mahdollista saavuttaa maasta tai huoltotasolta käsin.

DX,WW,RECEIVER -22-24AUG10-1/1

TS249 —JUN—23AUG88

Elektronisen näytön asianmukainen käyttö

Elektroniset näytöt ovat oheislaitteita, joiden käyttötarkoitus on kuljettajan avustaminen pellolla suoritettavassa työssä, mukavuuden parantaminen ja viihdytys. Näytöissä on useita eri toimintoja ja niitä käytetään useissa koneen sovelluksissa. Niitä voidaan käyttää myös yhdessä toisten oheislaitteiden kuten käsissä pidettävien sähkölaitteiden kanssa.

Oheislaitte on mikä tahansa laite, jota ei tarvita koneen käyttämiseen sen ensisijaiseen tarkoitukseen. Käyttäjä on aina vastuussa koneen turvallisesta käytämisestä ja hallinnasta.

Näin vältät loukkaantumiset koneen käytön aikana:

- Sijoita näyttö paikalleen asennusohjeiden mukaan. Varmista, että näyttö on turvallisesti kiinnitetty eikä estä näkyvyyttä tai ole koneen hallintalaitteiden tiellä.
- Älä anna näytön häiritä keskittymistäsi työhön. Pysy valppaana. Kiinnitä huomiosi koneeseen ja ympäristön tapahtumiin.
- Älä muuta asetuksia tai käytä toimintoja, jotka vaativat pitkäaikaista monitorisäädinten käyttöä koneen

liikkuessa. Pysäytä kone turvalliseen paikkaan ja aseta vaihde lukkoasentoon ennen tällaisten toimintojen käyttämistä.

- Älä käännä äänenvoimakkuutta niin korkealle, ettei voi kuulla liikenteen ääntä tai hälytysajoneuvoja.

Jotta monitorin käyttö olisi mahdollisimman turvallista, joitakin toimintoja voidaan poistaa käytöstä, niin että ne ovat käytettävissä vain, kun kone oli pysähtynyt ja/tai sen vaihde on asetettu lukkoasentoon. Tämän turvallisuuksominaisuuden ohittaminen millään tavoin voi olla lainvastaista ja johtaa vaurioihin, vakavaan tapaturmaan tai kuolemaan.

Käytä vain käytettävissä olevia näyttötoimintoja olosuhteiden salliessa turvallisesti ja mukana toimitettujen ohjeiden mukaisesti. Noudata aina yleisiä turvallisuuksiohjeita ja paikallista tieliikennelainsäädäntöä käyttäessäsi oheislaitteita.

DX,ELEC,DISPLAY -22-13JAN15-1/1

Opastusjärjestelmien turvallinen käyttö

Opastusjärjestelmiä ei saa käyttää maantiellä. Opastusjärjestelmät on aina kytkettävä pois käytöstä ennen maantielle siirtymistä. Opastusjärjestelmää ei saa käynnistää (kytkeä) maantiekuljetuksessa.

Opastusjärjestelmät on suunniteltu auttamaan käyttäjää käyttämään konetta tehokkaammin. Käyttäjä on aina vastuussa koneen kulkureittien hallinnasta. Opastusjärjestelmät eivät havaitse esteitä automaattisesti eivätkä myöskään estä esteisiin tai muihin koneisiin törmäämistä.

Ajolinjan ohjausjärjestelmät tarkoittavat kaikkia toimintoja, jotka automatisoivat koneen ohjausta. Niitä ovat esimerkiksi AutoTrac, iTEC, AutoTrac-kääntöautomaatiikka, AutoTrac-työkoneohjaus (passiivinen), AutoTrac Universal, AutoTrac Controller, AutoTrac RowSense ja Machine Sync.

Käyttäjän ja sivullisten vahingoittumisen välttäminen:

- Älä koskaan nouse liikkuvaan koneeseen tai poistu siitä.
- Tarkista, että koneen, työkoneen ja ajolinjan ohjausjärjestelmän asetukset on määritetty oikein.
 - Jos käytössä on iTEC, AutoTrac-kääntöautomaatiikka tai AutoTrac-työkoneohjaus (passiivinen), varmista, että rajat on määritetty tarkasti.
 - Jos konesynkronointi on käytössä, varmista, että seuraajan aloituspiste on kalibroitu niin, että koneiden väliin jää riittävästi tilaa.
- Pysy valppaana ja seuraa ympäristön tapahtumia.
- Ohjaa tarvittaessa itse maastoesteiden, sivullisten, laitteiden tai muiden esteiden välttämiseksi.
- Lopeta käyttö, jos huono näkyvyys haittaa koneen käyttöä tai estää sinua havaitsemasta ihmisiä tai esteitä koneen kulkureitillä.
- Ota koneen nopeutta päätettäessä huomioon pellon olosuhteet, näkyvyys ja koneen kokoonpano.

AL70325,000048F -22-24AUG23-1/1

Turvavyön asianmukainen käyttö

Vältä traktorin kaatumisen aiheuttamat puristumisvammat ja hengenvaaralliset tapaturmat.

Tämä traktori on varustettu turvakehyksellä (ROPS). KÄYTÄ turvavyötä, kun käytät turvakehyksellä varustettua traktoria.

- Pidä kiinni salvasta ja vedä turvavyö kokonaan kehosi yli.
- Työnnä salpa solkeen. Kuuntele kilahdusta.
- Nykäise turvavyön salpaa varmistaaksesi, että turvavyö on turvallisesti kiinni.
- Turvavyön tulee istua tiiviisti lantion kohdalla.

Jos turvavyön kiinnittimissä, soljessa, hihnassa tai hihnanvetimessä näkyy merkkejä vaurioista, vaihda koko turvavyö.

Tarkasta turvavyö ja sen kiinnittimet vähintään kerran vuodessa. Etsi erityisesti löysiä osia ja jälkiä vyön



TS1729 —UN—24MAY13

vahingoittumisesta, esim. viiltojen, rispaantumisen, epätavallisen tai erittäin voimakkaan kulumisen, värjäytymisen ja hankautumisen muodossa. Vaihda vain koneesi tekniset tiedot täyttäviin varaosiin.

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

Työkoneiden automaatiojärjestelmien turvallinen käyttö

Työkoneiden automaatiojärjestelmiä ei saa käyttää maantiellä. Työkoneiden automaatiojärjestelmät on aina kytkettävä pois käytöstä ennen maantielle siirtymistä. Työkoneiden automaatiojärjestelmää ei saa kytkeä käyttöön (aktivoida) maantiekuljetuksessa.

Työkoneiden automaatiojärjestelmät on suunniteltu auttamaan kuljettajaa käyttämään konetta tehokkaammin. Käyttäjä on aina vastuussa koneen kulkureittien hallinnasta.

Työkoneiden automaatiojärjestelmät tarkoittavat kaikkia toimintoja, jotka automatisoivat työkoneen liikkeitä. Niitä ovat esimerkiksi seuraavat: iGrade™ ja Active Implement Guidance.

Käyttäjän ja sivullisten vahingoittumisen välttäminen:

- Tarkista, että koneen, työkoneen ja automaatiojärjestelmän asetukset on määritetty oikein.
- Pysy valppaana ja seuraa ympäristön tapahtumia.
- Ohjaa tarvittaessa konetta itse maastoesteiden, sivullisten, laitteiden tai muiden esteiden välttämiseksi.
- Lopeta käyttö, jos huono näkyvyys häiritsee koneen käyttöä tai estää sinua havaitsemasta ihmisiä tai esteitä koneen kulkureitillä.



PC13793 —JUN—25MAY11

CF86321,0000366 -22-05AUG25-1/1

Varo korkeapaineisia nesteitä

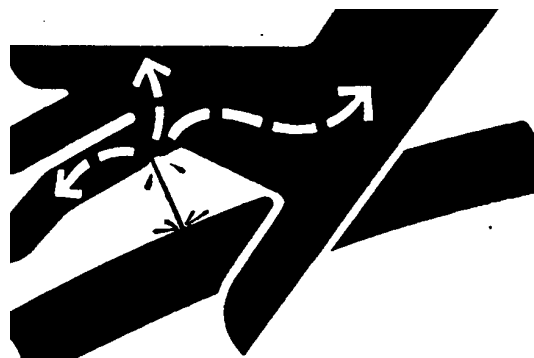
Tarkasta säännöllisesti (ainakin kerran vuodessa), ettei hydrauliletkuissa ole vuotoja, taitoksia, viiltoja, murtumia, hankaumia, syöpymistä, näkyvissä olevaa lankapunosta tai muita merkkejä kulumisesta tai vaurioista.

Vaihda kuluneet tai vaurioituneet letkut välittömästi John Deeren hyväksymiin varaosiin.

Paineella purkautuva neste saattaa tunkeutua ihon läpi ja johtaa vakavaan tapaturmaan.

Päästä paine pois järjestelmästä ennen ensimmäisenkään letkuliitoksen avaamista. Kiristä kaikki liitännät ennen paineistamista.

Pienistä rei'istä tai suuttimista tulevat polttoneste- tai öljysuihkut ovat usein lähes näkymättömiä. Käytä sen vuoksi vuotokohtia etsiessäsi apuna pahvinpalasta. Suojaa kädet ja keho korkeapaineisilta nesteiltä.



Jos valmistetta ruiskuaa vahingossa ihoon, hakeudu välittömästi kirurgiseen hoitoon.

X9811 —JUN—23AUG88

DX,FLUID -22-05NOV25-1/1

Lakisäätteiset ja vaatimustenmukaisuutta koskevat tiedot

Päiväyskoodin tunnistus

Näet valmistuspäivän tuote-etiketin päiväyskoodista (A). YY ilmoittaa valmistusvuoden kaksi viimeistä numeroa (B); WW ilmoittaa kalenterivalmistusvuoden viikkonumeron (C).

HUOMAA: Valmistuksen viikkonumero on alueella 01–53.

Päiväyskoodi		
YY	Valmistusvuoden kaksi viimeistä numeroa	Esimerkki: 16 = 2016 17 = 2017 18 = 2018
WW	Valmistuskalenterivuoden viikkonumero	Esimerkki: 01, 02, 03–53

A—Päiväyskoodi (valmistuspäivä)

B—Valmistusvuoden kaksi viimeistä numeroa

C—Valmistuskalenterivuoden viikkonumero



PC17574 —UN—16AUG13

Esimerkki tuotekilvestä

DATE CODE YY WW

(B) (C)

Esimerkki päiväyskoodista

RW00482,00007B7 -22-08FEB22-1/1

PC28647 —UN—07FEB22

Euraasian talousunioni – 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 englanniksi

Jatkuu seuraavalla sivulla

hy01057,1763963967754 -22-24NOV25-1/3

PC694510 —UN—19NOV25

Өнім

Еуразиялық Экономикалық Одақ

ЕАЭО техникалық регламенттерінің талаптарымен сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

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

Өнім: Әмбебап CAN қолданбасының контроллері

Үлгі: John Deere қолданбасының контроллері

Америка Құрама Штаттарында жасалған

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

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

Техникалық қолдау жөнінде дилеріңізге хабарласыңыз.



EAC kazakiksi

Jatkuu seuraavalla sivulla

hy01057,1763963967754 -22-24NOV25-2/3

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 venäjäksi

hy01057,1763963967754 -22-24NOV25-3/3

PC894512—UN—24NOV25

EU-vaatimustenmukaisuusvakuutus

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

Allekirjoittaja vakuuttaa täten, että

Tuote: CAN-yleisohjain 2, Toiminnevalitsin Toiminnevalitsin 1100, Toiminnevalitsin 1120

Malli(t): XL01, XL02

täyttää/täyttävät kaikki seuraavien direktiivien mainittua konetta koskevat määräykset ja oleelliset vaatimukset:

DIREKTIIVI	NUMERO	SERTIFIOINTITAPA
Sähkömagneettista yhteensopivuutta koskeva direktiivi	2014/30/EU	Direktiivin liite II

Tämä tuote on seuraavien standardien ja/tai muiden normatiivisten asiakirjojen vaatimusten mukainen:

EN 55032: 2012/AC: 2013

EN 55024: 2010

EN ISO 14982: 2009

Teknisen rakennetiedoston laatimiseen valtuutetun henkilön nimi ja osoite Euroopan yhteisön alueella:

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

Vaatimustenmukaisuusvakuutus on annettu valmistajan yksinomaisella vastuulla.

Vakuutuksen antopaikka: Urbandale, IA, Yhdysvallat

Nimi: Scott Torgerson

Vakuutuksen antopäivämäärä: 12. huhtikuuta 2021

Otsikko: Sähkölaitteiden toimituspäällikkö

Valmistusyksikkö: Deere & Company, Moline, IL 61265

DXCE01 —UN—28APR09



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

Ison-Britannian vaatimustenmukaisuusvakuutus

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

Allekirjoittaja vakuuttaa täten, että

Tuote: CAN-yleisohjain, Toiminnevalitsin 1100, Toiminnevalitsin 1120

Malli(t): XL01, XL02

täyttää/täyttävät kaikki seuraavien direktiivien mainittua konetta koskevat määräykset ja oleelliset vaatimukset:

DIREKTIIVI	NUMERO	SERTIFIKOINTITAPA
Sähkömagneettisen yhteensopivuuden määräykset	S.I. 2016/1091	Aikataulu 2, moduuli A

Tämä tuote on seuraavien standardien ja/tai muiden normatiivisten asiakirjojen vaatimusten mukainen:

EN 55032:2012/AC:2013

EN ISO 14982:2009

EN 55024:2010

Teknisen rakennetiedoston laatimiseen valtuutetun henkilön nimi ja osoite Euroopan yhteisön alueella:

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

Vaatimustenmukaisuusvakuutus on annettu valmistajan yksinomaisella vastuulla.

Vakuutuksen antopaikka: Urbandale, IA, Yhdysvallat

Vakuutuksen antopäivämäärä: 12. huhtikuuta 2021

Valmistusyksikkö: Deere & Company, Moline, IL 61265

Nimi: Scott Torgerson

Otsikko: Sähkölaitteiden toimituspäällikkö

Maatalous- ja ympäristöhoitotuotteiden maahantuoja:
John Deere Ltd., Harby Road, Langar, Nottinghamshire,
NG13 9HT, Iso-Britannia

Metsäkonetuotteiden maahantuoja: John Deere Forestry
Ltd., Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria,
CA6 4NW, Iso-Britannia

Rakennusalan maahantuoja: Wirtgen Limited, Wirtgen
Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark,
Notts. NG24 2UA, Iso-Britannia

APY46000 —UN—25AUG21



CT47125,0001174 -22-11NOV21-1/1

Järjestelmän yleiskuvaus

Toimintaperiaate

Aktiivisen työkoneen ohjauksen (John Deere Active Implement Guidance™) avulla työkone voidaan ohjata itsenäisesti samaan ajouraan koneen kanssa.

Traktoriin integroitu Active Implement Guidance on laitteistoratkaisu, joka on myynnissä joillain ominaisuuden käyttöalueilla.

(Lisätietoja on kohdassa Asetus – Traktoriin integroitu Active Implement Guidance.)

Auran ohjaus ohjaa työlevydelään säädettäviä auroja tasaisten vakojen luomiseksi.

Työkoneen asennon laskenta perustuu seuraaviin tietoihin:

- Koneen GPS (Global Positioning System)
- Työkoneen GPS
- AutoTrac
- Näyttö
- Säästövastus tai Hall-ilmiötunnistin
- Jos sovellettavissa, AutoTrac Vision -kamera

(Lisätietoja on kohdassa Vaatimukset.)

Toiminnevalitsin UCC2 ohjaa työkoneen hydraulista ohjausmekanismia liikkumaan, kunnes työkone saavuttaa halutun asennon.

Hydraulisen ohjauksen vaihtoehdot

- **Ohjausta ulosottoventtiileillä (SCV)** käytetään, kun koneessa on sähkötoimiset ulosottoventtiilit. Toiminnevalitsin UCC2 lähettää koneen hydrauliselle ohjainyksikölle signaalijännitteen. Jännite ohjaa ulosottoventtiiliin hydraulisen virtauksen työkoneen ohjausmekanismiin, kunnes työkoneen haluttu asento on saavutettu. Ulosottoventtiilin raja-arvot on kalibroitava näytössä aina, kun järjestelmä määritetään ja kun hydraulikkajärjestelmää muutetaan. Ulosottoventtiilien tavallisten vaihteluiden vuoksi jokaisella koneella on yksilölliset ulosottoventtiilin signaalijännitteen raja-arvot. Jos hydraulikkajärjestelmä ei säätele hydraulikan paluuvirtausta, tarvitaan vastapaineventtiili. Vastapaineventtiili pitää yllä järjestelmän paluupainetta ja varmistaa näin tasaisen suorituskyvyn.
- **Ulkoista venttiilinohtausta** käytetään, kun sähkötoimisia ulosottoventtiilejä ei käytetä. Toiminnevalitsin UCC2 lähettää ulkoiselle venttiilille signaalijännitteen. Se ohjaa hydraulisen virtauksen määrää työkoneen ohjausmekanismiin, kunnes työkoneen haluttu asento on saavutettu. Hydraulinen syöttö- ja paluujäily ohjataan ulkoisen venttiilin läpi, jolloin vastapaineventtiiliä ei tarvita.

zb48j11,1693381252749 -22-30AUG23-1/1

Vaatimukset

Yhteensopivuus ja järjestelmän toiminnot vaihtelevat sijainnin ja laitekoonpanon mukaan. Lisätietoja osien saatavuudesta, järjestelmän toiminnallisuudesta ja yhteensopivuudesta saa John Deere -jälleenmyyjältä tai muulta palveluntarjoajalta. Lisätietoja on Value Selling Navigatorin yhteensopivuusoppaassa.

Laitteisto:

- Toiminnevalitsin UCC2
- AutoTrac
- GreenStar 3 -näyttö tai 4. sukupolven näyttö
- Työkoneeseen asennettava pyöräkulmatunnistin
- Työkoneen hydraulikkasylinteri tai ohjausmekanismi

HUOMAA: Auran ohjausta varten koneeseen tarvitsee asentaa vain StarFire-vastaanotin. Jos työkoneen AutoTrac Vision -kameraa käytetään Active Implement Guidance -ohjauksen kanssa, työkoneen StarFire-vastaanotin on valinnainen.

- StarFire-vastaanotin ja RTK asennettuna koneeseen
- StarFire-vastaanotin asennettuna työkoneeseen
- Eri johtosarjat, jotka liittyvät virransyöttöön, ohjainyksikön integrointiin, tunnistimen tiedonsiirtoon ja ohjauksen hallintaan

Ohjelmisto:

HUOMAA: 4. sukupolven näytöt, joissa on version 1 prosessori, voidaan päivittää vain Service ADVISOR-järjestelmällä. Lisätietoja saat ottamalla yhteyttä John Deere -jälleenmyyjään tai muuhun palveluntarjoajaan.

HUOMAA: Varmista, että laitteella on keskeytymätön virransyöttö ohjelmiston päivityksen aikana. Ohjelmiston päivitysajat vaihtelevat laitteen, verkon tai CAN-väylän nopeuden ja ohjelman tiedostokoon mukaan. Esimerkiksi Toiminnevalitsimen UCC2 päivitys kestää keskimäärin 30 minuuttia. Varmista, että laitteella on keskeytymätön virransyöttö ohjelmiston päivityksen aikana.

- Viimeisin ohjelmisto asennettu:

- Näyttö
- StarFire-vastaanotin
- Toiminnevalitsin UCC2
- Jos sovellettavissa, AutoTrac Vision -kamera (Mene osoitteeseen StellarSupport.com ja siirry ohjelmistopäivityksiin.)
- AutoTrac-aktivointi näytössä (ei tarvita järjestelmän manuaaliseen ohjaukseen)
- Traktor Implement Automation -järjestelmän aktivointi (tarvitaan vain Active Implement Guidance -ohjauksen nopeuden säätöön tai ISO-ohjausventtiiliin liitännän käyttöönottoon joissakin traktorimalleissa) (Lisätietoja on traktorin käyttöohjeessa.)

HUOMAA: Active Implement Guidance -aktivointi näkyy Toiminnevalitsimen aktivointien sivulla.

- Active Implement Guidance -aktivointi Toiminnevalitsimessa UCC2
- AutoTrac ja Toiminnevalitsin on määritetty (puutteellinen AutoTrac-määrittäminen estää ohjauksen käytön)

Suorituskyvyn tekniset tiedot / vaatimukset:

Anna näiden Vision-kameran teknisten tietojen määrittää paras viljelykasvirivien sijainti sekä viljelykasvin ja maan väliset värierot.

HUOMAA: (Traktoriin integroitu) Active Implement Guidance on hyväksytty käytettäväksi varhaisissa viljelyvaiheissa (vain maissi) 15 cm:n (5,9 in) viljelykasvin korkeudesta 90 %:n peittoon.

- Järjestelmä toimii enintään 2 asteen rinteessä.
- Viljelykasvirivien on oltava tarkkarajaisia ja niiden välien tasaisia.
- Suuret ylihypykset riveissä tai liiallinen rikkakasvimateriaali saattavat johtaa kameran kalibrointivikoihin tai järjestelmän suorituskyvyn heikkenemiseen.
- Huomaa, että kameran linssissä oleva pöly sekä sade, suora auringonvalo tai vähäinen päivänvalo saattavat vaikuttaa järjestelmän toimintaan.
- Voimakas tuuli saattaa myös vaikuttaa kameran toimintaan viljelykasvien voimakkaan liikkeen takia.

zb48j1t,1693381896998 -22-18AUG25-1/1

Siirtyminen Toiminnevalitsimen sivulle

PC582158 —UN—01AUG23

HUOMAA: Katkaise virta ja anna näytön sammua kokonaan, ennen kuin kytket tai irrotat ISOBUS-työkoneita tai -tunnistimia.

Kun olet siirtynyt Toiminnevalitsimen sivuille, GreenStar 3 -näytöissä ja ja 4. sukupolven näytöissä on samat asettelut.

Siirry Toiminnevalitsimen sivuille GreenStar 3 -näytössä seuraavasti:

1. Valitse valikkopainike.



Valikkopainike

zb48j1t,1693381939510 -22-30AUG23-1/7

2. Valitse Toiminnevalitsimen painike.

PC589279 —UN—09AUG23

Siirry Toiminnevalitsimen sivuille Generation 4 -näytössä seuraavasti:



Toiminnevalitsimen painike

zb48j1t,1693381939510 -22-30AUG23-2/7

1. Valitse valikkopainike.

PC28688 —UN—25AUG22

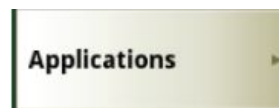


Valikkopainike

zb48j1t,1693381939510 -22-30AUG23-3/7

2. Valitse Toiminteet-välilehti.

PC589276 —UN—09AUG23



Toiminteet-välilehti

zb48j1t,1693381939510 -22-30AUG23-4/7

3. Valitse ISOBUS VT -sovellus.

PC28796 —UN—29AUG22



ISOBUS VT -toiminne

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693381939510 -22-30AUG23-5/7

4. Valitse ISOBUS VT -valikkopainike.

PC28799 —UN—29AUG22



ISOBUS VT -valikkopainike

zb48j1t,1693381939510 -22-30AUG23-6/7

5. Valitse Toiminnevalitsimen painike.

PC589279 —UN—09AUG23



Toiminnevalitsimen painike

zb48j1t,1693381939510 -22-30AUG23-7/7

Siirry StarFire-sivuille

PC582158 —UN—01AUG23

Kun olet siirtynyt StarFire-sivuille, GreenStar 3 -näytöissä ja 4. sukupolven näytöissä on samat asettelut.

Siirry StarFire-sivuille GreenStar 3 -näytössä seuraavasti:

1. Valitse valikkopainike.



Valikkopainike

zb48j1t,1693381951278 -22-30AUG23-1/6

2. Valitse StarFire-painike.

PC589282 —UN—09AUG23

- Koneen StarFire-painike
- Työkoneen StarFire-painike

Siirry StarFire-sivuille 4. sukupolven näytössä seuraavasti:



Koneen StarFire-painike

PC589283 —UN—09AUG23



Työkoneen StarFire-painike

zb48j1t,1693381951278 -22-30AUG23-2/6

1. Valitse valikkopainike.

PC28688 —UN—25AUG22

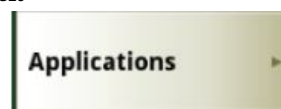


Valikkopainike

zb48j1t,1693381951278 -22-30AUG23-3/6

2. Valitse Toiminteet-välilehti.

PC589276 —UN—09AUG23



Toiminteet-välilehti

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693381951278 -22-30AUG23-4/6

3. Valitse StarFire-toiminne.

PC28798 —UN—29AUG22



StarFire-toiminne

zb48j1t,1693381951278 -22-30AUG23-5/6

4. Valitse vastaanotin StarFire-laiteluettelosta.

PC589245 —UN—09AUG23

- Koneen StarFire (A)
- Työkoneen StarFire (B)

A—Koneen StarFire

B—Työkoneen StarFire



StarFire-laiteluettelo

zb48j1t,1693381951278 -22-30AUG23-6/6

Syötä aktivointikoodi

PC26352 —UN—05OCT18

Toiminteiden käyttö Toiminnevalitsimessa UCC2 edellyttää 26-numeroisia aktivointikoodeja. Ota yhteyttä John Deere -jälleenmyyjään ja ilmoita Toiminnevalitsimen UCC2 sarjanumero.

Ohjelmistopäivityksen 22-1 jälkeen Toiminnevalitsimessa UCC2 voi aktivoida useita toimintoja. Toista tämä toimenpide jokaiselle toiminnelle 26-numeroisen aktivointikoodin avulla.

Saatavilla olevat toiminnot:

- Sadon tunnus, puuvilla
- Mobile Weather -levitysnäyttö
- Satoasiakirjat, erikoisviljelykasvi
- Active Implement Guidance
- iGrade

1. Siirry Toiminnevalitsimen sivulle.

2. Valitse Ohjainyksikön asetukset -toiminnevalitsin.



Ohjainyksikön asetukset -toiminnevalitsin

zb48j1t,1693385253184 -22-30AUG23-1/4

3. Valitse Aktivoinnit-välilehti.

PC25903 —UN—05JUL18



Aktivoinnit-välilehti

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693385253184 -22-30AUG23-2/4

4. Valitse Lisää aktivointi -painike.

PC25904 —UN—05JUL18



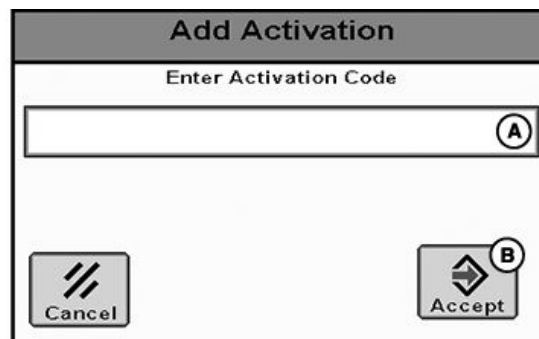
Lisää aktivointi -painike

zb48j1t,1693385253184 -22-30AUG23-3/4

5. Syötä aktivointikoodi tallennusruutuun (A).
6. Valitse Hyväksy-painike (B).
7. Aktivoi seuraava toiminne toistamalla vaiheet 4–6.
8. Sammuta kone, odota, että näyttö sammuu, ja käynnistä sitten kone uudelleen.

A—Tallennusruutu

B—Vahvistuspainike



Lisää aktivointi -ikkuna

zb48j1t,1693385253184 -22-30AUG23-4/4

PC25905 —UN—05JUL18

Koneen yhteensopivuus

Active Implement Guidance -ohjauksen ja auran ohjauksen ohjausosa on yhteensopiva koneissa, joihin on asennettu integroitu AutoTrac, AutoTrac Universal tai AutoTrac-ohjainyksikkö.

Ulkoinen venttiilisarja lisää hydraulisen ohjauksen koneisiin, joissa ei ole tehtaalta asennettuja hydraulisia hallintalaitteita.

(Lisätietoja on kohdassa Ulkoinen venttiili.)

zb48j1t,1693385301503 -22-30AUG23-1/1

Uudelleenohjelmoitavan lukumuistin (Erasable Programmable Read Only Memory, EPROM) vaihto

EPROM-muisti on traktorin hydraulisessa ohjainyksikössä. Joissakin 8000- ja 9000-sarjan traktoreiden varhaisissa malleissa EPROM on vaihdettava. Tämä saattaa

edellyttää vain EPROM-muistin tai traktorin koko hydraulisen ohjainyksikön vaihtamista.

Lisätietoja EPROM-vaatimuksista ja yhteensopivuudesta saa John Deere -jälleenmyyjältä tai muulta palveluntarjoajalta.

RW00482,00003A8 -22-05AUG25-1/1

Komponenttien yleiskatsaus

StarFire-vastaanotin

PC589281 —UN—09AUG23



StarFire 6000 -vastaanotin

Jos työkoneessa ei ole AutoTrac Vision -kameraa, Active Implement Guidance edellyttää StarFire 3000- tai StarFire 6000 -vastaanotinta koneessa ja työkoneessa. Jos käytössä on kamera, työkoneen StarFire-vastaanotin on valinnainen.

Auran ohjausta varten koneeseen tarvitaan vain StarFire-vastaanotin.

Jos mahdollista, käytä saman mallin vastaanottimia parhaan suorituskyvyn varmistamiseksi. Jos käytät eri malleja, käytä StarFire 6000 -vastaanotinta työkoneessa.

- Molempien vastaanottimien signaalitason tulee olla RTK, ellei jaettua signaalia käytetä.
- Asenna työkoneen vastaanotin alle 4,0 m:n etäisyydelle (13.1 ft) maanpinnasta.
- Työkoneen vastaanotin on kytkettävä koneen työkoneen CAN-väylään ISO-sähköliittimen kautta.

StarFire-vastaanotin—Jaettu signaali

HUOMAA: Jotta jaettua signaalia voidaan käyttää, koneen ja työkoneen vastaanottimien on oltava samaa mallia. Jaettu signaali ei ole mahdollinen StarFire iTC -vastaanottimissa.

Jaettu signaali käyttää koneen korjaussignaalia signaalin jakamiseksi työkoneen vastaanottimen kanssa. Jotta jaettu signaali toimii, koneeseen on asennettava vastaanotin, jolla on korkein korjaussignaali.

Jaettu signaali yhdistyy ja toimii automaattisesti, kun seuraavat vaatimukset täyttyvät:

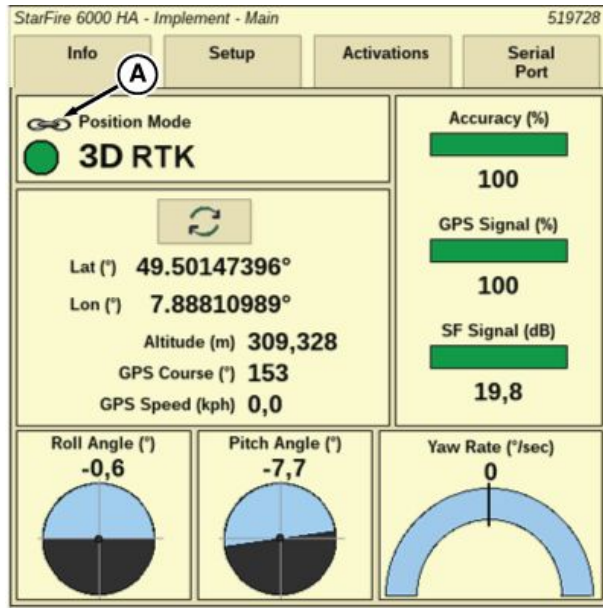
- Kone liikkuu.

HUOMAA: Universaali John Deere 4240 -näyttö ja 4100 CommandCenter eivät tue jaettua signaalia.

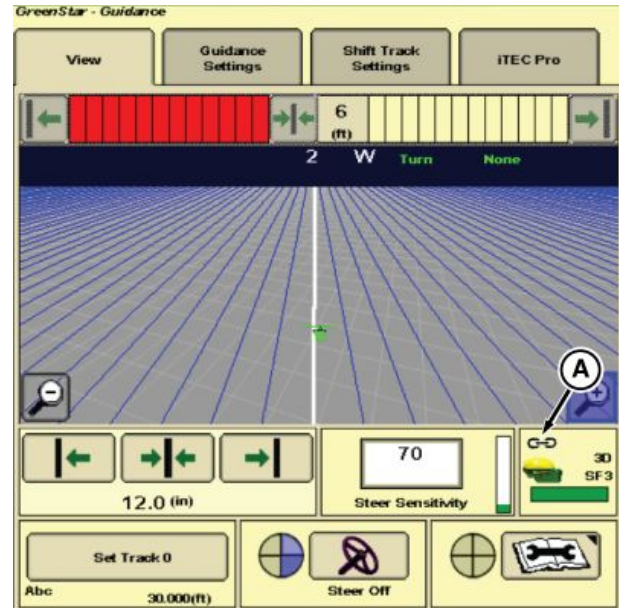
- Käytössä GreenStar 3 -näyttö, universaali John Deere 4640 -näyttö tai 4600 CommandCenter.
- StarFire 3000- tai StarFire 6000 -vastaanotin on asennettu koneeseen ja työkoneeseen.
- SF2, SF3 tai RTK on aktivoitu koneen vastaanottimessa.
- SF1, SF2, SF3 tai RTK on aktivoitu työkoneen vastaanottimessa.
- Työkoneen ohjaus- tai siirtotoiminto on valittuna.
- Työkoneen vastaanottimen etu-/taka-arvo on asetettu nollaan.
- Näyttöön, vastaanottiin ja Toiminnevalitsimeen on asennettu uusimmat ohjelmistopäivitykset.
- iGrade ei ole käytössä profiilissa.

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693385410178 -22-30AUG23-1/2



Yhdistetyt vastaanottimet



Yhdistetty ohjaussivu

Yhdistetty-symboli (A) näkyy useissa sijainneissa, jos vastaanottimet jakavat signaalin.

A—Yhdistetty-symboli



Yhdistetyt vastaanottimet



Yhdistetyt vastaanottimet

zb48j1t,1693385410178 -22-30AUG23-2/2

Näyttö

Näyttö on käyttöjärjestelmä, jolla kuljettaja voi tehdä seuraavat toimet:

- Järjestelmän komponenttien määrittäminen ja kalibrointi.
- Järjestelmän suorituskyvyn valvonta.
- Järjestelmäsäätöjen teko.
- Ohjelmiston ohjelmointi.
- Tarkastele diagnostiikkatietoja.



GreenStar 3 2630 -näyttö



Universaali John Deere 4640 -näyttö

zb48j1t,1693385437447 -22-30AUG23-1/1

PC589266 —UN—09AUG23

PC589267 —UN—09AUG23

Pyöräkulmatunnistin

Työkoneen ohjausjärjestelmissä käytetään pyöräkulmatunnistinta työkoneen takaisinkytkennän havainnointia varten. Pyöräkulmatunnistimena käytetään säätövastusta (A) tai Hall-ilmiotunnistinta (B).

Ohjaussylinterin pidentyessä tai lyhentyessä säätövastuksen signaali muuttuu työkoneen ohjausmekanismin asennon mukaan. Tämä signaali on ohjausjärjestelmän ja ohjausherkkyyksien takaisinkytkentä, ja sitä käytetään ohjausmekanismin ohjaukseen.

HUOMAA: Joihinkin työkoneen ohjauslaitteisiin on asennettu pyöräkulmatunnistin.

Pyöräkulmatunnistimen on oltava 0–5 V:n analoginen tunnistin.

Asenna ja kalibroi pyöräkulmatunnistin siten, että sen liikealue on kohdistettu ja symmetrinen. Jos tunnistinta ei ole asennettu oikein, suorituskyky on heikko. Varmista, että hydraulinen ja mekaaninen ohjausvivusto on säädetty oikein valmistajan teknisten tietojen mukaisesti.

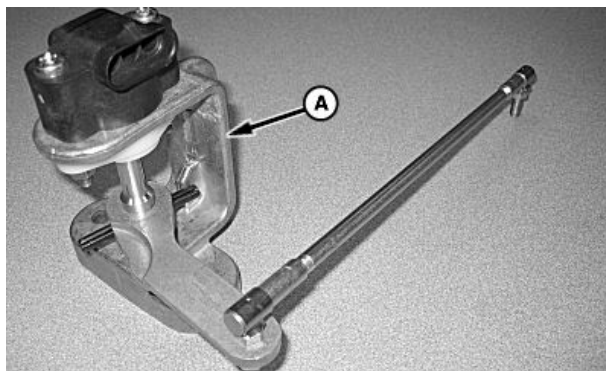
(Lisätietoja ohjausjärjestelmästä on vastaavan ohjausjärjestelmän käyttöohjeessa.)

Asennusvaatimukset

Parhaan suorituskyvyn saat asentamalla pyöräkulmatunnistimen suurimmalle jännitealueelle. Keskiviivan tulee olla lineaarinen ja yhtä suurella etäisyydellä vasemmalle ja oikealle.

A—Säätövastus

B—Hall-ilmiotunnistin



Pyöräkulmatunnistin



Yhdistetty pyöräkulmatunnistin



Hall-ilmiotunnistin

zb48j1t, 1693385463215 -22-30AUG23-1/1

PC12344 —UN—19OCT09

PC12188 —UN—14OCT09

PC13565 —UN—03MAY11

Toiminnevalitsin

Toiminnevalitsin UCC2 saa ajouratiedot näytöltä ja koneen vastaanottimelta. Ajouratietoja verrataan työkoneen vastaanottimen sijaintiin työkoneen sivusuuntaisen virheen laskemiseksi. Toiminnevalitsin UCC2 lähettää tarvittavat komennot joko ulkoiselle venttiilille tai koneen hydrauliselle ohjainyksikölle. Näin voidaan muokata työkoneen ohjausmekanismia ja seurata ajouraa. Jos työkone käyttää työkoneen ohjaustilaa, myös pyöräkulmatunnistimen tietoja käytetään ajouran seuraamiseen.



Toiminnevalitsin UCC2 ja johtosarja

PC20218 —UN—07NOV14

RW00482,0000337 -22-12JAN15-1/1

Vastapaineventtiili

Vastapaineventtiili palauttaa hydraulinesteen, kun venttiilin hydraulisella syöttöpuolella on painetta. Vastapaineventtiili toimii yhdessä hydraulikkajärjestelmän virtausasetuksen kanssa. Kun järjestelmän hydraulista virtausta muutetaan, vastapaineventtiiliä on säädettävä.

Vastapaineventtiiliä tarvitaan, kun koneen hydraulikkajärjestelmä ei säätele paluuvirtausta. Vastapaineventtiiliä ei tarvita, kun käytössä on ulkoinen venttiili.

Asenna vastapaineventtiili ja säädä se oikein optimaalisen ja yhtenäisen suorituskyvyn varmistamiseksi.

Seuraavissa konemalleissa käytetään CAN-perusteisia ulosottoventtiilejä (SCV), jotka edellyttävät vastapaineventtiiliä ja jotka on säädettävä optimaalisen suorituskyvyn varmistamiseksi:

- 8030-sarjan pyörätraktorit (sarjanro 40001–).
- 8030-sarjan telaketjutraktorit (sarjanro 905001–).



Vastapaineventtiili

PC19769 —UN—02JUL14

- 9030-sarjan pyörätraktorit (sarjanro 013000–).
- 9030-sarjan telaketjutraktorit (sarjanro 911000–).
- Kaikki 7R-, 8R-, 8RT-, 9R- ja 9RT-sarjojen traktorit.

RW00482,0000338 -22-11SEP14-1/1

Ulkoisen venttiilin

Ulkoisen venttiilin avulla Toiminnevalitsin UCC2 pystyy hallitsemaan koneen hydraulikkaa. John Deeren ulkoisen venttiilin rakenne ja toiminta vaihtelevat avoimissa ja suljetuissa hydraulikkajärjestelmissä. Käytä ulkoista venttiiliä seuraavissa tilanteissa:

- Jos Toiminnevalitsin UCC2 ei pysty hallitsemaan koneen hydraulikkaa. Tämä tilanne ilmenee tyypillisesti vanhemmissa konemalleissa tai muissa kuin John Deeren malleissa, joissa on John Deere -ohjausjärjestelmä ja ISO-liitin.
- Jos haluat säästää koneen ulosottoventtiiliiliitäntöjä. Ulkoinen venttiili voidaan liittää koneen avoimeen ulosottoventtiiliin, tai se voi käyttää power beyondia koneen hydraulisena tehollähteenä.

Ulkoisen venttiilin osat

Hydrauliikan säätöventtiilistö (A) ohjaa hydraulisen virtauksen hydraulikkasyntereihin työkonteen asentoa varten.

Elektroninen venttiilin runko (B) vastaanottaa komennot Toiminnevalitsimelta UCC2 ja välittää ne hydraulikan säätöventtiilistöön.

⚠ HUOMIO: Ehkäise vakavat loukkaantumiset pitämällä laitteiden ympärillä oleva alue tyhjänä.

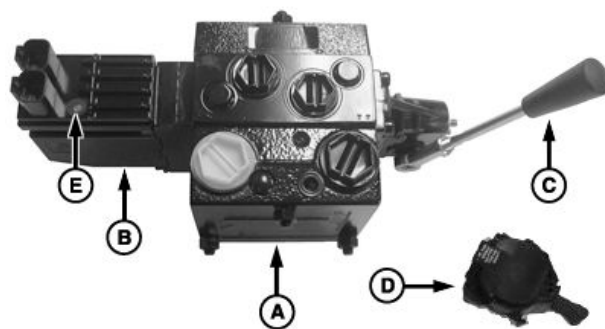
Ulkoisen venttiilin ohjausvivun (C) liikkuttaminen voi saada työkonteen liikkumaan.

Ulkoisen venttiilin ohjausvipu ohjaa hydraulikan säätöventtiilistöä manuaalisesti.

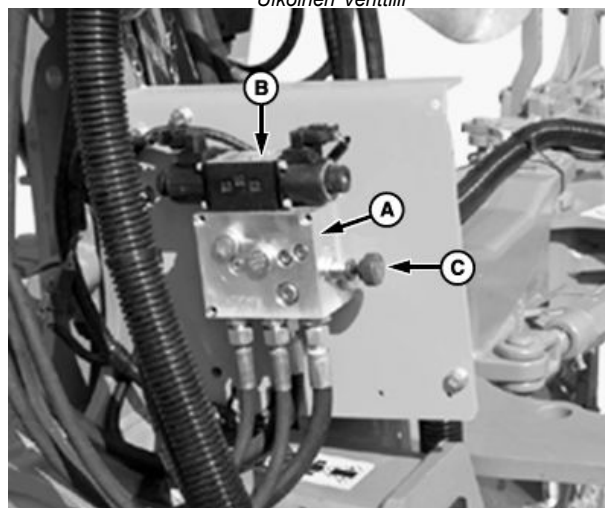
Etäasennettavan sähkötoimisen ulosottoventtiilin ohjausvipu (D) ohjaa hydraulikan säätöventtiilistöä manuaalisesti ohjaustasosta.

LED-merkkivalo (E) näyttää sähköisen venttiilin rungon järjestelmän tilan.

- Vihreä – Venttiili vastaanottaa komentoja ohjainyksiköltä.
- Oranssi – Venttiili saa virtaa. Ohjainyksiköltä ei vastaanoteta komentoja.



Ulkoinen venttiili



Ulkoinen venttiili

A—Hydrauliikan säätöventtiilistö
B—Elektroninen venttiilin runko
C—Ulkoisen venttiilin ohjausvipu

D—Etäasennettavan sähkötoimisen SCV:n ohjausvipu
E—LED-merkkivalo

- Punainen – Viittaa ongelmaan. (Lisätietoja on osassa Vianetsintä.)

zb48j1t,1693385491776 -22-30AUG23-1/1

Työkonteen korkeuskatkaisin

John Deere -osat voidaan määrittää useisiin työkonkokonaisuuksiin.

Jos käyttökohteesi vaatii korkeuskatkaisimen, ota yhteyttä John Deere -jälleenmyyjään tai muuhun palveluntarjoajaan.

Lisätietoja on John Deeren teknisessä käsikirjassa.

RW00482,0000876 -22-05AUG25-1/1

AutoTrac Vision -kamera

Työkoneeseen asennettu AutoTrac Vision -kamera antaa palautetta Toiminnevalitsimelle UCC2.



AutoTrac Vision -kamera

PC589268 —UN—09AUG23

zb48j1t,1693385507896 -22-30AUG23-1/1

Kokoonpano

Miinusjännitteen kytkin

TÄRKEÄÄ: Ehkäise Toiminnevalitsimen UCC2 vaurioituminen käyttämällä relekäämiä (A), jonka nimellisteho on enintään 1 A ja joka ei ylitä 12 V:n jännitettä.

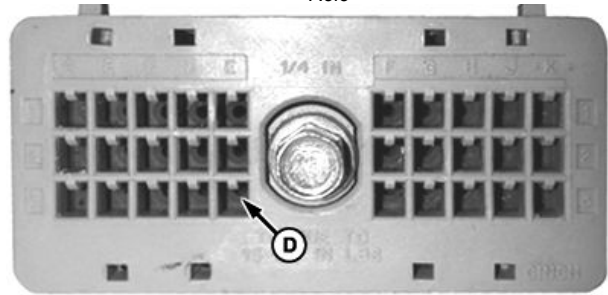
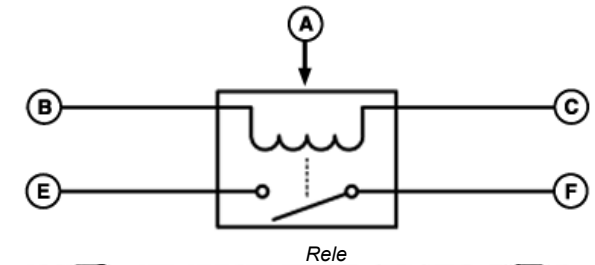
HUOMAA: Toiminnevalitsimen UCC2 miinusjännitteen kytkimen käyttöön tarvittava rele ei sisälly pakkaukseen.

Toiminteet, joissa käytetään miinusjännitteen kytkimen toimintoja:

- Elektronisilla jarruilla varustetut työkoneet, jotka lukitsevat ja vapauttavat ohjauspyörät kääntymisen aikana.
- Hydraulisilla ohjausjärjestelmillä varustetut työkoneet, jotka ohjaavat elektronisten arvojen avulla ohjaussylinterit kellumaan kääntymisen aikana.

Liitä rele 5–12 V DC:n pieneen virransyöttöön (B) ja maadoitus (C) Toiminnevalitsimen UCC2 napaan E3 (D).

Navan E3 miinusjännitteen kytkin aktivoituu (sulkeutuu/maadoittuu) ja pysyy toiminnassa, kun AutoTrac on aktiivinen. Miinusjännitteen kytkin deaktivoituu (avautuu), kun AutoTrac ei ole aktiivinen.



Miinusjännitteen kytkimen tappi

A—Rele (1 A tai vähemmän)
B—Pieni virransyöttö
C—Maadoitus

D—E3
E—Suuri virransyöttö
F—Elektroninen laite

PC26989 — UN — 09APR19

PC26990 — UN — 09APR19

zb48j1t,1693513049186 -22-31AUG23-1/1

Asetus—Kone ja työkone

Työkoneen kytkeminen

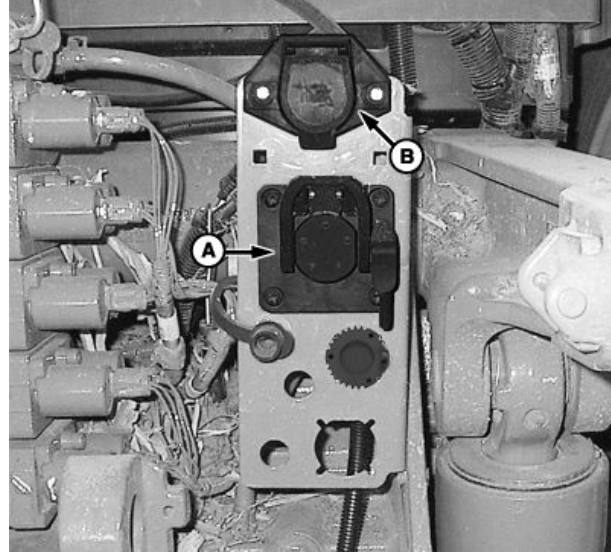
1. Sammuta kone, kytke seisontajarru ja irrota virta-avain.

HUOMAA: Älä kytke työkonetta, kun kone on päällä. Kytkeminen virran ollessa kytkettynä aiheuttaa vikoja, joiden vuoksi Active Implement Guidance ei toimi.

2. Kytke työkoneen vastaanottimen johtosarja 9-napaiseen ISO-liittimeen (A).
3. Kytke työkoneen jatkuvan virran johtosarja koneen jatkuvan virran liittimeen.
4. Jos työkoneessa on ajovalot, kytke valaistuksen johtosarja valaistusliittimeen (B).
5. Kytke kaikki muut työkoneen liitännät, jotka liittyvät laitteen kytkemiseen traktoriin.

HUOMAA: Hydraulikkaletkujen reititys on tärkeää oikean toiminnan kannalta. Ulkoiseen venttiiliin on painettu kirjain P paineletkun liitää varten, kirjain T paluu- tai säiliöletkun liitää varten ja kirjaimet LS kuormantunnistusletkun liitää varten.

6. Jos käytössä on ulkoinen venttiili, liitä paineletku ja paluu- tai säiliöletku ulkoisesta venttiilistä koneeseen. Jos ulkoinen venttiili saa virran power beyondista, liitä kuormantunnistusletku.



Kuvassa traktorin takaosa

A—9-napainen ISO-sähköliitin B—Valojen sähköliitin

(Lisätietoja työkoneen ja sen hydraulikan kytkemisestä koneeseen on koneen käyttöohjeessa.)

zb48j1t,1693513330291 -22-31AUG23-1/1

Työkoneen StarFire-vastaanottimen määrittys

1. Siirry StarFire-sivuille.
2. Valitse Asetukset-välilehti (A).
3. Syötä 0 työkoneen vastaanottimen etu-/taka-arvoa (B) varten.
4. Syötä työkoneen vastaanottimen korkeus (C). Korkeus mitataan maasta kuvun keskikohtaan. Laske työkone korkeutta mitattaessa mahdollisimman lähelle työskentelyasentoa.

A—Asetukset-välilehti
B—Etu-/taka-arvon
tallennusruutu

C—Korkeuden tallennusruutu

StarFiren asetusnäyttö

zb48j1t,1693513430746 -22-31AUG23-1/1

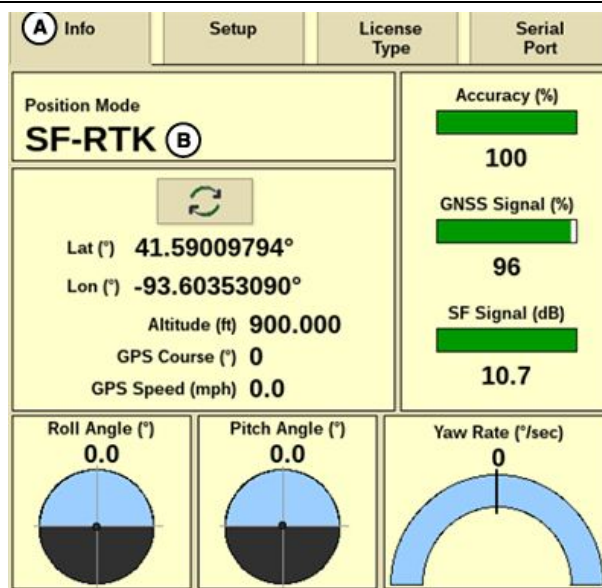
Maastokorjausyksikön (TCM) optimointi

Optimoi TCM-kalibrointi antamalla inertiamittausyksikön (IMU) mitata kallistuskulma ja kiertymä ennen TCM-kalibroinnin suorittamista.

1. Siirry StarFire-sivuille.
2. Valitse Tiedot-välilehti (A).
3. Varmista, että sijaintitila (B) on muodostanut vähintään SF1-signaalin.

A—Tiedot-välilehti

B—Sijaintitila

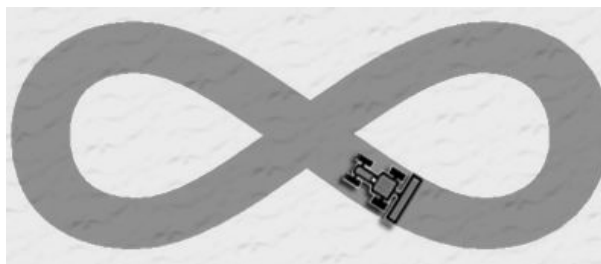


StarFire-pääsivu—Tiedot-välilehti

zb48j1t,1693513644852 -22-31AUG23-1/2

PC29125 —UN—26MAY23

4. Aja koneen TCM-optimoinnin ajokuvio kaksi kertaa, jotta IMU saa tiedot alustettua.
 5. Suorita TCM-kalibrointi.
- (Lisätietoja on kohdassa Maastokorjausyksikön (TCM) kalibrointi.)



TCM-optimoinnin ajokuvio

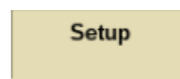
zb48j1t,1693513644852 -22-31AUG23-2/2

PC21419 —UN—30JUL15

Maastokorjausyksikön (TCM) kalibrointi

HUOMAA: Integroidut StarFire 6000 -vastaanottimet on kalibroitu tehtaalla. Jos on suoritettava peltokalibrointi, katso lisätietoja StarFire 6000 -vastaanottimen käyttöohjeesta.

1. Siirry StarFire-sivuille.
2. Valitse Asetukset-välilehti.



Asetukset-välilehti

Jatkuu seuraavalla sivulla

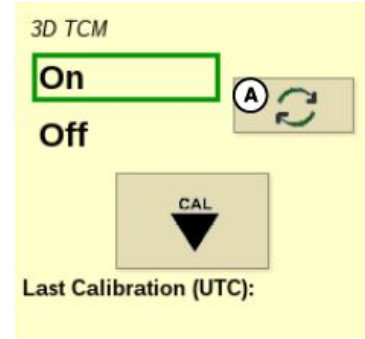
zb48j1t,1693513658356 -22-31AUG23-1/6

Kytke TCM PÄÄLLE ja POIS PÄÄLTÄ valitsemalla TCM-vaihtopainike (A). Kun TCM on POIS PÄÄLTÄ, StarFire-signaalia ei korjata koneen dynamiikkaa tai kallistusta varten. TCM kytkeytyy oletusarvoisesti PÄÄLLE, kun virta on kytketty uudelleen.

HUOMAA: TCM on kytkettävä PÄÄLLE, jotta AutoTrac kytkeytyy.

Kalibroi TCM, jotta vastaanotin voi määrittää 0°:n kallistuskulman ja nousukulman.

Varmista ennen kalibrointia, että kone ja työkone ovat asianmukaisessa työkunnossa ja valmiita peltotyöhön. Koneessa on oltava lisäpaino, ja rengaspaineiden on oltava asianmukaiset. Laske työkone kalibroinnin aikana mahdollisimman lähelle työskentelyasentoa.



TCM-vaihtopainike

A—TCM-vaihtopainike

zb48j1t,1693513658356 -22-31AUG23-2/6

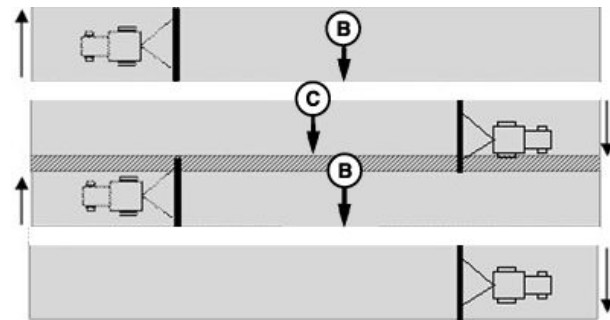
PC29127 —UN—26MAY23

Kalibroi TCM aina, kun vastaanotin irrotetaan koneesta ja kiinnitetään uudelleen tai jos TCM:n kulma suhteessa koneeseen on muuttunut. Muutokset TCM:n kulmassa suhteessa koneeseen voivat aiheuttaa siirtymän ja näytävät johdonmukaiselta ylihyppäykseltä (B) tai limittäisyydeltä (C) ajolinjojen toistossa. Mahdolliset siirtymän syyt voivat olla StarFire-asennuspidikkeen tai koneen ohjaamon hienoinen siirtymä tai rengaspaineet ovat epätasaisia puolelta toiselle.

Jotta siirtymä poistuu, aseta kone ja kalibroi TCM. Kone ajetaan ajolinjan päähän, käännetään ympäri ja ajetaan saman ajolinjan vastakkaiseen suuntaan. Jos kone ei seuraa samaa ajolinjaa, mittaa siirtymän etäisyys ja syötä se työkoneen siirtymään.

Koneen asento ja maastokorjausyksikön (TCM) kalibrointi

1. Pysäköi kone kovalle ja tasaiselle pinnalle (ohjaamo ei saa keinua).



Limittäisyys ja ylihyppäys

B—Ylihyppäys

C—Limittäisyys

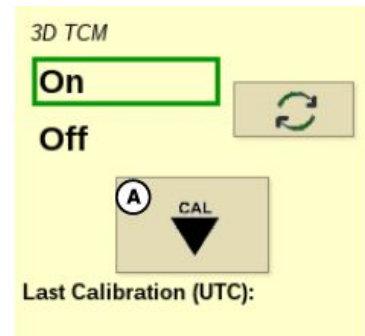
2. Tunnista akselin sijainti merkitsemällä renkaiden tai ajourien paikka maassa.

zb48j1t,1693513658356 -22-31AUG23-3/6

PC19993 —UN—03SEP14

3. Valitse Kalibrointi-painike (A).

A—Kalibrointipainike



Kalibrointipainike

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693513658356 -22-31AUG23-4/6

PC29128 —UN—26MAY23

4. Valitse Hyväksy-painike. Kalibroinnin tilapalkki tulee näyttöön ja katoaa, kun toimenpide on valmis.

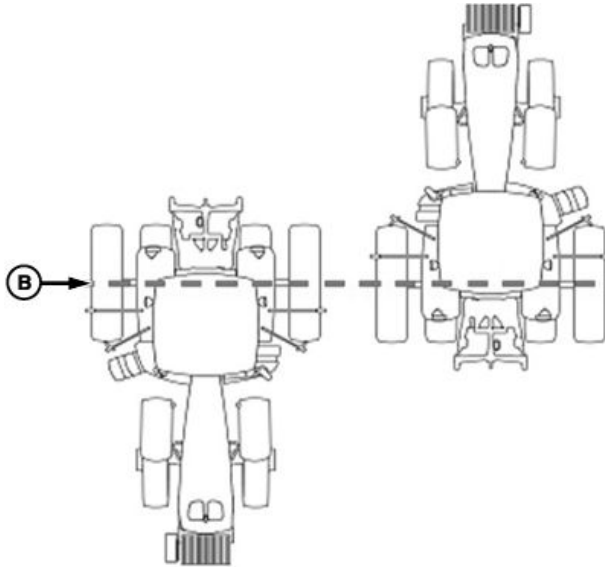
PC29129 —UN—26MAY23



Hyväksy-painike

C—Koneen kääntöpiste

zb48j1t,1693513658356 -22-31AUG23-5/6

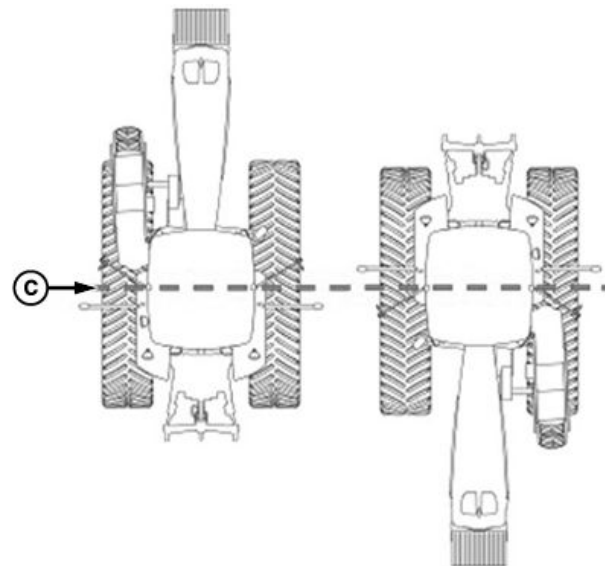


Itsekantavalla etuakselilla varustetut koneet

PC19995 —UN—03SEP14

B—Taka-akseli

5. Käännä kone 180° vastakkaiseen suuntaan. Varmista, että kiinteän tai itsekantavan etuakselin renkaat ovat oikeissa kohdissa ja että kone on pysähtynyt täysin (ohjaamo ei saa keinua).
- Kelluvalla etuakselilla varustetut koneet (mekaaninen etuveto [MFWD], ILS-jousitus tai TLS-jousitus): asemoi pyörät siten, että taka-akseli (B) on samassa kohdassa kuin 2-pistekalibroinnissa.
 - Kiinteän akselin pyörillä tai telaketjuilla varustetut koneet (telaketjutraktorit, 47X0- ja 49X0-sarjan ruiskutuslaitteet tai 9000- ja 9020-sarjan pyörätraktorit): sijoita pyörät tai telaketjut niin, että koneen nivelpiste (C) on samassa kohdassa kumpaan tahansa suuntaan päin.
6. Valitse Hyväksy-painike. Kalibroinnin tilapalkki tulee näyttöön ja katoaa, kun kalibrointi on valmis.
7. Palaa Asetukset-välilehdelle valitsemalla Hyväksy-painike. Jos kalibrointi ei onnistu, kalibrooi TCM uudelleen.



Kiinteillä akselipyörillä tai telaketjuilla varustetut koneet

PC19996 —UN—03SEP14

zb48j1t,1693513658356 -22-31AUG23-6/6

Ulosottoventtiilin (SCV) säätö

! HUOMIO: Liian suuri ulosottoventtiilin virtausasetus voi saada koneen liikkumaan äkillisesti, kun sylinteriä käytetään. Ennen kuin kytket ulosottoventtiilin painikkeen nykyisen virtauksen tarkistamista varten, varmista vammojen välttämiseksi, ettei koneen lähellä ole sivullisia. Sylinterin täydellisen pidennyksen tai lyhennyksen tulisi kestää noin 2 sekuntia.

Jotta automatiikan merkkivalo (A) syttyy, automaattinen ulosottoventtiilin hallinta edellyttää seuraavia:

- Toiminnevalitsin UCC2 on asennettu.
- Ulosottoventtiili on määritetty.

Automaattinen ulosottoventtiilin hallinta aktivoituu, kun ulosottoventtiili asetetaan eteenpäin lukitusasentoon. Automaattitilaa varten nopeuden on oltava vähintään 0,1 km/h (0,06 mph), jotta työkoneseen hydraulikka kytkeytyy automaattisesti.

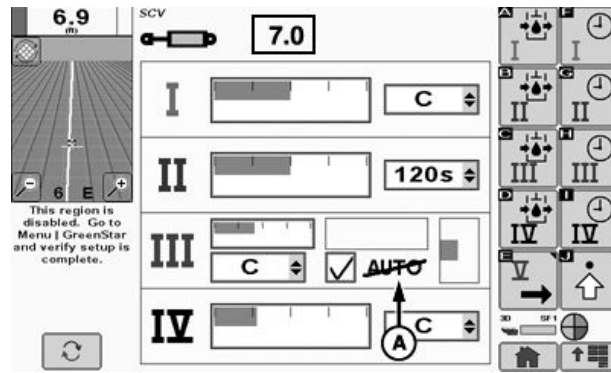
- CommandCenter—AUTO yliviivattuna ilmaisee automaattitilan olevan pois käytöstä. !AUTO! ilmaisee vian, jolloin automaattitila ei toimi. AUTO ilmaisee automaattitilan toimivan normaalisti.
- TouchSet—EC ilmaisee automaattitilan olevan pois käytöstä. AC ilmaisee automaattitilan toimivan normaalisti.

Ulosottoventtiilin lukitusvirtauksen asetus koskee sekä pidennystä että lyhennystä. Toiminnevalitsin UCC2 ohjaa automaattisesti lukitusaikaa, kun ohjaustyyppi on valittu ja automatiikka on käytössä.

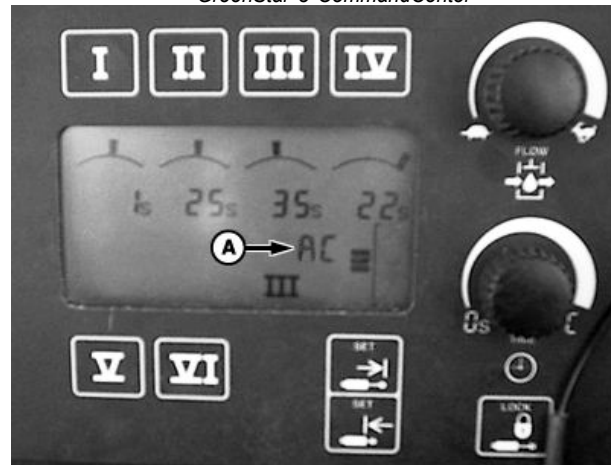
Säädä kunkin toiminnon lukitusvirtaus.

(Lisätietoja ulosottoventtiilien hallintalaitteista on koneen käyttöohjeessa.)

Ulosottoventtiiliä voidaan käyttää virtauksen tarkkailuun säätötilassa.



GreenStar 3 CommandCenter



TouchSet-näyttö

A—Automaattitilan merkkivalo

Ulosottoventtiilien virtausteho (liikiarvo)		
Ulosottoventtiilien virtausasetukset	Virtaus	
	l/min	gal/min
0,1 ^a	—	—
1,0	3,6	1,0
2,0	7,2	1,9
3,0	10,2	2,7
4,0	14,4	3,8
5,0	19,2	5,0
6,0	24,0	6,4
7,0	31,2	8,2
8,0	39,6	10,5
9,0	65,4	17,2
10,0	114	30,0

Ulosottoventtiilien virtausteho

^a 0,1 = pienin virtausasetus

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693513668856 -22-31AUG23-1/5

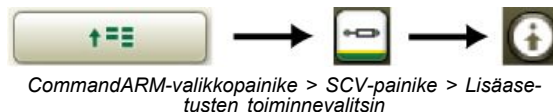
PC22224 —UN—26FEB16

PC22225 —UN—26FEB16

GreenStar 3 CommandCenter

PC589248 —UN—09AUG23

1. Valitse CommandARM-valikkopainike.
2. Valitse SCV-painike.
3. Valitse Lisäasetukset-toiminnevalitsin.



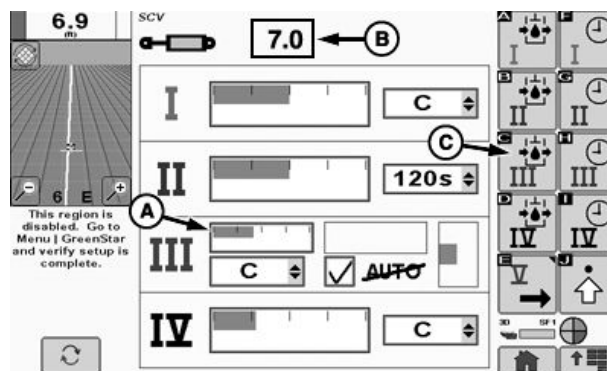
zb48j1t,1693513668856 -22-31AUG23-2/5

HUOMAA: Pylväsnäyttö (A) näyttää lukitusvirtauksen tason (B).

4. Siirry lukitusvirtauksen pylväsnäyttöön valitsemalla käytettävän ulosottoventtiilin pidennyksen asetuksen toiminnevalitsin (C). Korosta valitsemalla vahvistuspainike. Säädä virtaus pyörittämällä vierityspyörää ja valitse sitten vahvistuspainike.

A—Asentolukon virtauksen pylväsnäyttö
B—Asentolukon virtauksen lukemaruutu

C—Pidennyksen asetuksen toiminnevalitsin

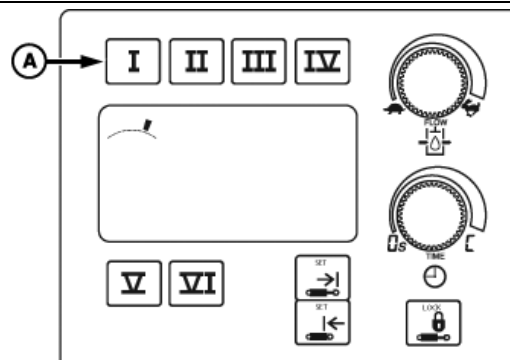


Ulosottoventtiilin aloitusviva

zb48j1t,1693513668856 -22-31AUG23-3/5

TouchSet-näyttö

A—SCV-valintapainikkeet



Ulosottoventtiilin virtauksen säätö

zb48j1t,1693513668856 -22-31AUG23-4/5

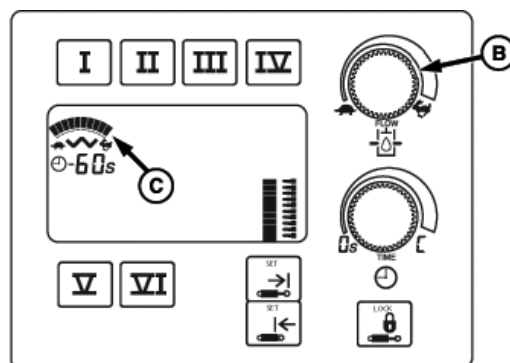
1. Valitse käytettävän ulosottoventtiilin painike (A). Ulosottoventtiilien valintapainikkeiden alla olevassa näytössä näkyy edellinen virtaus.

HUOMAA: Kun käyttäjä kääntää virtauksen säätöpyörää (B), viivasegmenttien määrä suurenee tai pienenee virtauksen muuttuessa.

2. Suurenn virtausta kääntämällä virtauksen säätöpyörää myötäpäivään tai pienennä sitä kääntämällä vastapäivään. Virtausasetus näkyy pylväsnäytössä (C), kun säätöjä tehdään.

B—Virtauksen säätöpyörä

C—Pylväsnäyttö



Näyttöpaneeli

zb48j1t,1693513668856 -22-31AUG23-5/5

Kaksoisvastapaineventtiilin säätö

HUOMAA: Virtaussuositus on 11–30 l/min (3–8 gal/min).

Jos hydrauliiikan virtausnopeutta säädetään, kalibroi ulosottoventtiiliin (SCV) raja-arvot.

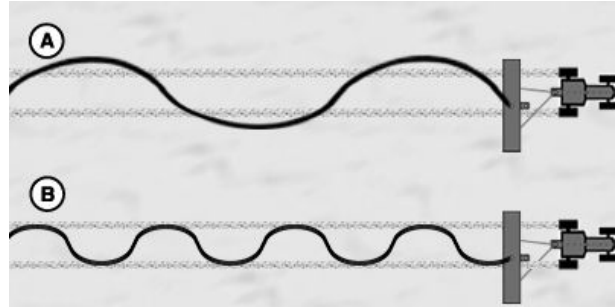
Vastapaineventtiili ohjaa liikkuvaa kuormaa ja estää kuorman karkaamisen. Kuormituksen ohjaus mahdollistaa työasentoliikkeen tasaisen siirtymisen. Kaksoisvastapaineventtiilin asetukset riippuvat hydraulikkasynterien tyypeistä ja määrätyksestä.

Suurena painetta kääntämällä venttiilipatruunaa myötäpäivään.

Pienennä painetta kääntämällä venttiilipatruunaa vastapäivään.

Käytä järjestelmää ja tarkkaile maan kuntoa. Jos työkone liikkuu S-mallisesti, säädä vastapaineventtiilin painetta.

- Jos työkone liikkuu hitaasti S-mallisesti (A), paine on liian korkea. Pienennä painetta kääntämällä venttiilipatruunaa vastapäivään.



Työkoneen S-mallinen liike

A—Hidas S-mallinen liike

B—Aggressiivinen S-mallinen liike

- Jos työkone liikkuu aggressiivisesti S-mallisesti (B), paine on liian pieni. Suurena painetta kääntämällä venttiilipatruunaa myötäpäivään.

PC23480—UN—09DEC16

AE77568,0000297 -22-05JAN17-1/1

Asetus—Toiminnevalitsin UCC2

Ohjatun asennuksen yleiskatsaus

PC29130 —UN—26MAY23

Tässä käyttöohjeessa kuvattu ohjattu asennus on yleiskuvaus John Deere Active Implement Guidance -ohjauksesta ja auran ohjauksesta. Toiminnevalitsin UCC2 pystyy ohjaamaan useita toimintoja samanaikaisesti. Esimerkiksi Active Implement Guidance -ohjausta ja iGrade-järjestelmää voidaan käyttää useissa työkoneissa. Active Implement Guidance -ohjauksella varustettua iGrade-järjestelmää voidaan käyttää penkintekokoneissa vaon kaltevuuden ylläpitämiseksi. Tämä edistää vaon tyhjenemistä, mutta ei muokkaa penkin pintamaata.

(Lisätietoja on iGrade-järjestelmän ja matkamittarin käyttöohjeessa.)

Useiden toimintojen toiminnot ovat käytettävissä, ja niitä voidaan yhdistellä.

Ohjattu asennus opastaa käyttäjää valittujen asetusten perusteella. Selaa ohjattua asennusta edellisen ja seuraavan sivun painikkeilla.



Edellisen ja seuraavan sivun painikkeet

zb48j1t,1693513782299 -22-31AUG23-1/4

Tämän käyttöohjeen lisäksi käyttäjä voi tuoda näyttöön lisätietoja vaiheesta valitsemalla Ohje-toiminnevalitsimen.

PC29131 —UN—26MAY23

Käynnistä ohjattu asennus seuraavasti:

1. Siirry Toiminnevalitsimen sivuille.



Ohje-toiminnevalitsin

zb48j1t,1693513782299 -22-31AUG23-2/4

2. Valitse Ohjainyksikön asetukset -toiminnevalitsin.

PC29132 —UN—26MAY23

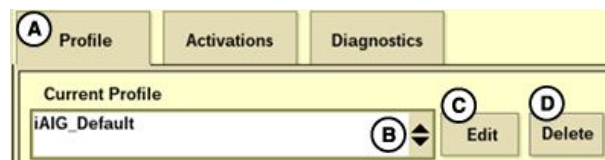


Ohjainyksikön asetukset -toiminnevalitsin

zb48j1t,1693513782299 -22-31AUG23-3/4

3. Valitse Profiili-välilehti (A).
4. Valitse profiili nykyisen profiilin alasvetovalikosta (B).
 - Valitse Lisää uusi profiili nykyisen profiilin valikon (B) luettelosta.
 - Valitse olemassa oleva profiili, jota haluat muokata.

PC29133 —UN—26MAY23



Profiili-välilehti

HUOMAA: Kun profiili on määritetty, Profiili-välilehdessä on lisää tietoja. Kunkin kohteen yksittäisiä asetuksia voidaan muuttaa erikseen, eikä ohjattua asennusta tarvitse suorittaa uudelleen.

A—Profiili-välilehti
B—Nykyisen profiilin
alasvetovalikko

C—Muokkuspainike
D—Poistopainike

5. Valitse muokkuspainike (C).

HUOMAA: Poista-painike (D) näkyy vain, jos olemassa oleva profiili on valittu.

6. Valitse tehtävään tarvittavat toiminnot.

zb48j1t,1693513782299 -22-31AUG23-4/4

GPS-siirtymät

Generation 4 -näytöissä on valinnainen Jos mahdollista, tuo mitat automaattisesti Laitteiston hallinnasta -valintaruutu (A). Kun ruutu on valittu ja mitat tuodaan onnistuneesti, siirtymän tallennusruudut täytetään ja ne näkyvät harmaina.

HUOMAA: Varmista, että Toiminnevalitsimen, StarFire-vastaanottimen ja Laitteiston hallinnan siirtymäarvot vastaavat toisiaan.

Valitse Active Implement Guidance -ohjausta varten ensin Ohjainyksikön asetus -toiminnevalitsin, sitten Profiili-välilehti ja lopuksi GPS-siirtymien muokkauspainike.

- Katso koneen GPS-vastaanottimen siirtymät ja työkoneen GPS-vastaanottimen siirtymät.

Valitse auran ohjausta varten ensin auran ohjauksen Asetukset-toiminnevalitsin, sitten Asetukset-välilehti ja lopuksi laitesiiirtymien muokkauspainike.

- Jos varustuksessa on vain koneen GPS-vastaanotin, katso laitesiiirtymät ja koneen GPS-vastaanottimen siirtymät.
- Jos varustuksessa on sekä koneen että työkoneen GPS-vastaanottimet ja leveyssäätöä varten on valittu työkoneen vastaanotin, katso koneen GPS-vastaanottimen siirtymät ja työkoneen GPS-vastaanottimen siirtymät.
(Jos haluat valita työkoneen GPS-vastaanottimen, katso Leveyssäätö – Auran ohjaus.)

GPS-siirtymät

A—Jos mahdollista, tuo mitat automaattisesti Laitteiston hallinnasta -valintaruutu

Laitesiiirtymät

zb48j1t,1693513794137 -22-31AUG23-1/4

1. Syötä GPS-kytkentäsiirtymä tallennusruutuun (A).
2. Syötä työpiste tallennusruutuun (B).
3. Valitse muokkauspainike (C).

Koneen GPS-vastaanottimen siirtymät

A—GPS-yhteyssiirtymän tallennusruutu
B—Työpisteen tallennusruutu
C—Muokkauspainike

Laitesiiirtymät

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693513794137 -22-31AUG23-2/4

1. Syötä sivuttaissiirtymä tallennusruutuun (A).
2. Syötä korkeus tallennusruutuun (B).

Työkoneen GPS-vastaanottimen siirtymät

A—Sivuttaissiirtymän tallennusruutu

B—Korkeuden tallennusruutu

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

Koneen GPS-vastaanottimen siirtymät

zb48j1t,1693513794137 -22-31AUG23-3/4

PC29135—UN—26MAY23

1. Syötä sivuttaissiirtymä tallennusruutuun (A).

HUOMAA: Pitkittäissiirtymä on pitkittäisetäisyys tuotteen jakelupaikasta vastaanottimeen. Positiivinen arvo on lähempänä traktoria ja negatiivinen arvo taas kauempana siitä.

2. Syötä pitkittäissiirtymä tallennusruutuun (B).
3. Syötä korkeus tallennusruutuun (C).

A—Sivuttaissiirtymän tallennusruutu

C—Korkeuden tallennusruutu

B—Pitkittäissiirtymän tallennusruutu

Implement GPS Receiver Offsets

Implement 1 GPS

Serial Number: 12346

GPS Offsets

Lateral Offset:

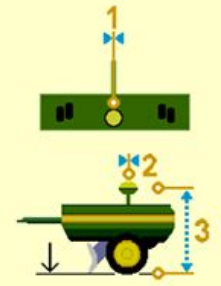
1 (A) Center (in)

Inline Offset:

2 (B) (in)

Height:

3 (C) (in)



Return

Työkoneen GPS-vastaanottimen siirtymät

zb48j1t,1693513794137 -22-31AUG23-4/4

PC29136—UN—26MAY23

Sarjaliitännät

Valitse Ohjainyksikön asetukset -toiminnevalitsin > Profiili-välilehti > Sarjaliitännöjen muokkausepainike > Sarjaliitännän 1 tai 2 muokkausepainike.

1. Valitse Baudi-nopeus alavetovalikosta (A).
2. Valitse alavetovalikosta (B) laite, joka käyttää sarjaliitännää.
3. Ota NMEA-viestit (National Marine Electronics Association) käyttöön valitsemalla valintaruutu (C).

a. Valitse NMEA-viestityyppi alavetovalikosta (D).

- GGA
- GGA, GSA
- GGA, GSA, VTG
- GGA, GSA, RMC
- NMEA kaikki

b. Valitse NMEA-nopeus alavetovalikosta (E).

A—Baudi-nopeuden alavetovalikko
B—Viimeisen käyttöpäivän alavetovalikko
C—Ota NMEA käyttöön -valintaruutu

D—NMEA-viestityypin alavetovalikko
E—NMEA-nopeuden alavetovalikko

Sarjaliitännä 1

PC29137—UN—26MAY23

zb48j1t,1693513956052 -22-31AUG23-1/1

Työsivun asetetus

Kun Toiminnevalitsimen profiili on asetettu, työsiivu voidaan määrittää näyttämään Toiminnevalitsimen tiedot ja toiminnot.

Voit asettaa työsiivun valitsemalla Näytönvalitsimessa Toiminnevalitsimen moduulin.

(Katso työsiivujen asetusohje näytön käyttöohjeesta.)

RW00482,00007A2 -22-24JUN19-1/1

Asetus—Active Implement Guidance

Ohjauksen hallinta – Active Implement Guidance

Valitse Active Implement Guidance -toiminnevalitsin, Asetukset-välilehti ja lopuksi ohjauksen hallinnan muokkauspainike.

Alasvetovalikot (A–C) täytetään automaattisesti CAN-signaalin ja laitteistosignaalin tunnistuksen perusteella. Varmista, että Toiminnevalitsin on liitetty CAN-väylään ja että kaikki tulo- ja lähtösignaalit on kytketty ennen määrittystä. Ohjauksen takaisinkytkentätunnistin täytetään automaattisesti, kun analogisen navan 1 tai 2 jännite on 0,1–4,9 V.

1. Varmista, että venttiilin valinta on oikea.
2. Varmista, että ohjauksen takaisinkytkentätunnistin on oikea.
3. Varmista, että liitäntä on oikea.

- Ulkoinen ulosottoventtiili (SCV) ja ulkoisen ulosottoventtiilin katkaisin
 - Yhteensopiva muiden kuin John Deeren, 60-sarjan ja vanhempien, 5XXX-, 6X00-, 6X10-, 6X30-, 7X00-, 7X10- ja 7X20-mallisten sekä pienirunkoisten 7X30-traktoreiden kanssa.
- John Deeren vanha ulosottoventtiili
 - Yhteensopiva 8X00-, 8X10-, 8X20-, 9X00-, 9X10- ja 9X20-traktoreiden kanssa.
 - Käyttää vain ulosottoventtiiliä 1 tai 3.
 - Edellyttää, että Toiminnevalitsimen UCC2 johtosarjaa on liitetty apukäynnistysliittimeen traktorin ohjaamon takaosassa.
- John Deeren alkuperäinen ulosottoventtiili
 - Yhteensopiva 7X30-, 8X30-, U8-, 9X30-, 6R Tier 4 Final (FT4)-, 7R-, 8R-, 8RT-, 8RX-, 9R-, 9RT- ja 9RX-traktoreiden kanssa.
 - Mitä tahansa ulosottoventtiiliä voidaan käyttää.
 - Älä liitä Toiminnevalitsimen UCC2 johtosarjaa apukäynnistysliittimeen traktorin ohjaamon takaosassa.
 - Jos ulosottoventtiili on kartoitettu joystick-ohjaimeen, sitä ei voi ohjata JD Prop-hallintalaitteella.
- ISO SCV
 - Yhteensopiva 6R-, 6M- (lisävarusteisten sähkötoimisten ulosottoventtiilien kanssa), 7R-, 8R-, 8RT-, 8RX-, 9R-, 9RT- ja 9RX-traktoreiden kanssa.
 - Mitä tahansa ulosottoventtiiliä voidaan käyttää.

Ohjauksen hallinta

A—Venttiilin valinnan

alasvetovalikko
B—Ohjauksen takaisinkytkentätunnistimen alasvetovalikko

C—Liitäntä alasvetovalikko

D—Sivulle siirtyvän ohjauksen valintaruutu

E—Automaattisen kalibroinnin painike

F—Manuaalisen kalibroinnin painike

- Älä liitä Toiminnevalitsimen UCC2 johtosarjaa traktorin ohjaamon takaosassa olevaan apukäynnistysliittimeen.
 - JD Smart -työkoneen venttiili
 - Jos käytät JD Smart -työkoneen venttiiliitäntää, venttiilin valinta ja ohjauksen takaisinkytkentätunnistin näkyvät automaattisesti harmaina. Kun JD Smart -työkoneen venttiiliitäntä valitaan, venttiilin valinta ja ohjauksen takaisinkytkentätunnistin täytetään automaattisesti.
4. Ota sivulle siirtymisen mekanismi käyttöön valitsemalla sivulle siirtyvän ohjauksen valintaruutu (D).
 5. Valitse automaattisen kalibroinnin painike (E) tai manuaalisen kalibroinnin painike (F) ja suorita ohjauksen kalibrointi loppuun.

(Lisätietoja automaattisista ja manuaalisista kalibroinneista on kohdassa Ohjauksen kalibroinnit.)

zb48j1t,1693514044885 -22-31AUG23-1/1

PC29138—JUN—26MAY23

Ohjauksen kalibroinnit – Active Implement Guidance

! HUOMIO: Ehkäise vakavat loukkaantumiset pitämällä laitteiden ympärillä oleva alue tyhjänä. Menettelyssä koneen on liikuttava eteenpäin. Työkone liikkuu kalibroinnin aikana. Lue ennen kalibrointia kohta Työkoneen automaatiojärjestelmien turvallinen käyttö ja noudata ohjeita.

*HUOMAA: Raja-arvot ovat yksilöllisiä jokaiselle ulosottoventtiilille (SCV) tavallisten valmistustoleranssien vuoksi. Säädä optimaalista suoritussykyä var-
ten raja-arvo pienimpään arvoon, joka tuottaa tunnistimen jännitteen muutoksen. Takaisinkytkentäntunnistimen jännite-eron tulisi olla vähintään 1 V vasemman ja oikean ääriasennon välillä.*

Ohjauksen kalibroinneilla kalibroidaan Toiminnevalitsin UCC2 määrittämään hydraulikan ohjainyksiköltä vaadittava pienin signaali, ennen kuin ohjausmekanismi liikkuu. Ilman ohjauksen kalibrointia ohjausmekanismi ohjaa nopeammin toiseen suuntaan, ali- tai yliohtautuu tai ei toimi odotetusti hydraulisten rajoitusten vuoksi. Näiden ongelmien vuoksi ohjainyksikön on vaikea ylläpitää sivuttaisvirhettä, joka on nolla.

HUOMAA: On tärkeää, että pyöräkulmatunnistin liikkuu samanaikaisesti ohjausmekanismin liikkeen aiheuttavan hydraulikkasynterinin kanssa.

Kalibroi seuraavissa tilanteissa:

- Uusi profiili luodaan.
- Sekä pidennys- että lyhennysarvoksi on asetettu 5 tai 250 (tehdasasetukset).
- Arvot kopioidaan toisesta koneesta.
- Hydraulikkaletkujen reititys muuttuu ulosottoventtiilien välillä.
- Koneessa tai työkoneessa korjataan hydraulisia komponentteja.
- Vastapaineventtiiliä säädetään.
- Hydraulista virtausta säädetään.

HUOMAA: Varmista, että vaihteistoöljy on käyttölämpötilassa ennen kalibroinnin suorittamista.

Active Implement Guidance -ohjauksen hienosäätöjärjestys

1. Suorita automaattiohjauksen kalibrointi. Jos automaattinen ohjauksen kalibrointi epäonnistuu, jatka manuaaliseen ohjauksen kalibrointiin.
2. Varmista, että jännitteet ovat oikeassa paikassa ja että kynnysarvot ovat oikeat.
3. Tarkasta pyöräkulmatunnistimen (WAS) asentokomento.

HUOMAA: Jos jokin edellä mainituista elementeistä on virheellinen, mikään ei toimi oikein.

4. Siirry ajolinjan ohjausherkkyyden ja kertyneen herkkyyden kohtiin koneen käyttäytymisestä riippuen. Jos kone esimerkiksi saavuttaa linjan ja ylittää sen, säädä ajolinjan ohjausherkkyyttä asianmukaisesti (pienennä arvoa). Jos kertynyt herkkyys on liian suuri, se vaikuttaa ajolinjan ohjausherkkyyteen.

Automaattinen ohjauksen kalibrointi

Valitse Active Implement Guidance -toiminnevalitsin > Kalibroinnit-välilehti > Automaattisen kalibroinnin painike.

Automaattinen kalibrointi on ohjattu kalibrointi, joka opastaa käyttäjää kalibrointiprosessissa ja auttaa tätä määrittämään venttiilin raja-arvon, hydraulikkaletkun napaisuuden ja pyöräkulmaherkkyyden. Automaattinen kalibrointi toimii useimpien työkoneiden ohjausmekanismien kanssa. Edistymispalkki (A) näyttää ohjauksen kalibroinnin edistymisen.

1. Aseta valittu ulosottoventtiili automatiikan tilaan.
2. Aja konetta eteenpäin nopeudella, joka on yli 0,7 km/h (0,45 mph), ja kytke AutoTrac käyttöön.
(Lisätietoja ulosottoventtiilin nopeusvaatimuksista on koneen käyttöohjeessa.)
3. Valitse Aloita-painike (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

PC29145 —UN—26MAY23

Automaattinen ohjauksen kalibrointi

A—Edistymispalkki

B—Aloita-painike

zb48j1t,1693514109289 -22-07AUG25-2/9

- Siirrä ohjauksen säätömoottori manuaalisesti keskiasentoon ja valitse sitten Aseta keskiasento -painike.

PC29143 —UN—26MAY23

**Set
Center**

Aseta keskiasento -painike

zb48j1t,1693514109289 -22-07AUG25-3/9

- Siirrä ohjauksen säätömoottori manuaalisesti vasempaan ääriasentoon ja valitse sitten Aseta vasen ääriasento -painike.

PC29142 —UN—26MAY23

**Set
Max Left**

Aseta vasen ääriasento -painike

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693514109289 -22-07AUG25-4/9

- Siirrä ohjauksen säätömoottori manuaalisesti oikeaan ääriasentoon ja valitse sitten Aseta oikea ääriasento -painike.
- Jatka eteenpäin ajamista ja anna ohjauksen kalibroinnin valmistua. Jos automaattinen kalibrointi epäonnistuu, suorita manuaalinen kalibrointi.

Manuaalinen ohjauksen kalibrointi

Manuaalista ohjauksen kalibrointia suoritettaessa ajolinjan ohjauksen, kertynyt ja pyöräkulmatunnistimen (WAS) herkkyys on asetettava manuaalisesti. (Lisätietoja näiden herkkyyksien säätämisestä on kohdassa Ohjausherakkyys – Active Implement Guidance.)

Valitse Active Implement Guidance -toiminnevalitsin > Kalibroinnit-välilehti > Manuaalisen kalibroinnin painike.

PC29144 —UN—26MAY23



Aseta oikea ääriasento -painike

- Aseta valittu ulosottoventtiili automatiikan tilaan.
 - Aseta ulosventtiili pidennyksen lukitusasentoon, ei kellunta-asentoon.
 - Aja konetta eteenpäin nopeudella, joka on yli 0,7 km/h (0,45 mph). Älä kytke AutoTrac-ohjausta käyttöön.
- (Lisätietoja ulosottoventtiilin nopeusvaatimuksista on koneen käyttöohjeessa.)

zb48j1t,1693514109289 -22-07AUG25-5/9

- Siirrä ohjauksen säätömoottori manuaalisesti keskiasentoon ja valitse sitten Aseta keskiasento -painike (A).

HUOMAA: Joissakin työkoneissa tunnistimen on oltava kokonaan lyhennetty, jotta pidennyksen liikealuetta voidaan lisätä.

- Valitse Pidennystesti-painike (B).

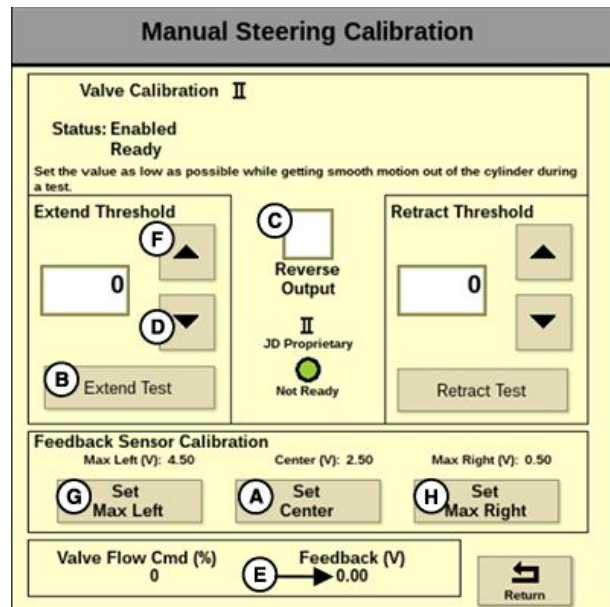
HUOMAA: Vasemman- ja oikeanpuoleiset ajosuunnat perustuvat siihen, että käyttäjä istuu ohjaamossa kasvot eteenpäin. Jos työkone liikkuu päinvastaiseen suuntaan kuin on tarkoitus, valitse Käänteinen lähtö -valintaruutu (C).

- Paina vähennyspainiketta (D), kunnes takaisinkytkentäjännite (E) ei enää muutu.
- Paina lisäyspainiketta (F), kunnes tunnistimen jännite muuttuu mahdollisimman hitaasti ylläpitäen samalla jatkuvaa liikettä.

HUOMAA: Jos haluat tehdä 10 lisäysaskelta ylittäviä hienosäätöjä, napsauta numeroruutua ja syötä arvot manuaalisesti. Tämä varmistaa sylinterien tasaisimman toiminnan.

HUOMAA: Jos työkoneen ohjaussylinteri saavuttaa suurimman tai pienimmän iskun testin aikana, asettele sylinteri uudelleen.

- Pidennä ohjaussylinteri täysin ja valitse vastaava ääriasento. Jos ohjaussylinteri pidennetään täysin vasemmalle, valitse Aseta vasen ääriasento (G), ja jos



Manuaalinen ohjauksen kalibrointi

- | | |
|----------------------------------|-----------------------------------|
| A—Aseta keskiasento -painike | E—Takaisinkytkentäjännite |
| B—Pidennystesti-painike | F—Suurennapainike |
| C—Käänteinen lähtö -valintaruutu | G—Aseta vasen ääriasento -painike |
| D—Pienennä-painike | H—Aseta oikea ääriasento -painike |

se pidennetään täysin oikealle, valitse Aseta oikea ääriasento (H).

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693514109289 -22-07AUG25-6/9

PC29139 —UN—06JUN23

9. Valitse Pysäytä testi -painike.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Pysäytä testi -painike

zb48j1t,1693514109289 -22-07AUG25-7/9

10. Valitse Lyhennystesti-painike (A).

11. Paina vähennyspainiketta (B), kunnes takaisinkytkentäjännite (C) ei enää muutu.

12. Paina lisäyspainiketta (D), kunnes tunnistimen jännite muuttuu mahdollisimman hitaasti ylläpitäen samalla jatkuvaa liikettä.

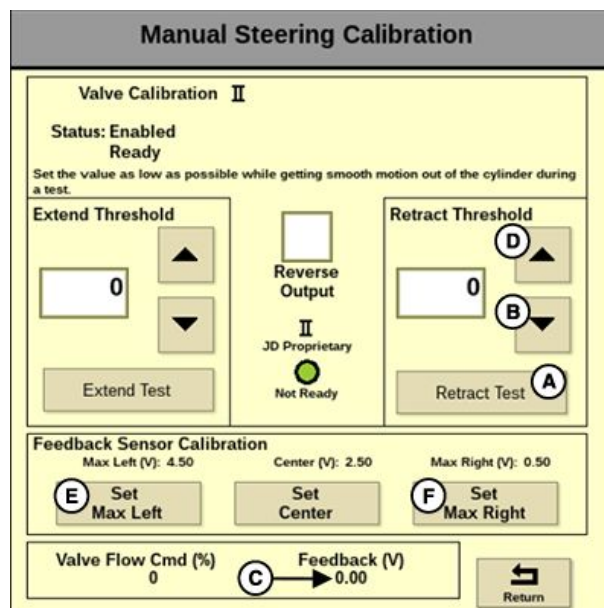
HUOMAA: Jos haluat tehdä 10 lisäysaskelta ylittäviä hienosäätöjä, napsauta numeroruutua ja syötä arvot manuaalisesti. Tämä varmistaa sylinterien tasaisimman toiminnan.

HUOMAA: Jos työkonen ohjaussylinteri saavuttaa suurimman tai pienimmän iskun testin aikana, asettele sylinteri uudelleen.

13. Lyhennä ohjaussylinteri täysin ja valitse vastaava ääriasento. Jos ohjaussylinteri lyhennetään täysin vasemmalle, valitse Aseta vasen ääriasento (E), ja jos se lyhennetään täysin oikealle, valitse Aseta oikea ääriasento (F).

A—Lyhennystesti-painike
B—Pienennä-painike
C—Takaisinkytkentäjännite

D—Suurennä-painike
E—Aseta vasen ääriasento -painike
F—Aseta oikea ääriasento -painike



Manuaalinen ohjauksen kalibrointi

PC29140 —UN—06JUN23

zb48j1t,1693514109289 -22-07AUG25-8/9

14. Valitse Pysäytä testi -painike.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Pysäytä testi -painike

zb48j1t,1693514109289 -22-07AUG25-9/9

Ohjausherkkyyden—Active Implement Guidance

Valitse Active Implement Guidance -toiminnevalitsin > Kalibroinnit-välilehti > Ohjausherkkyyden painike.

Säädä ohjausherkkyyden asetuksia valitsemalla vähennys- (A) tai lisäyspainike (B). Varmista, että säädöt vähentävät virheitä jokaisella ajokerralla. Voit tarkastella virheitä valitsemalla vaihtopainikkeen (C), joka vaihtaa työkonen ajolinjan ohjausvirheen (D) ja 95 %:n säädön suorituskyvyn (E) välillä. Mitä pienempi virhemäärä, sitä parempi suorituskyky. Siirry sivujen välillä Seuraava sivu -painikkeen (F) ja Edellinen sivu -painikkeen (G) avulla.

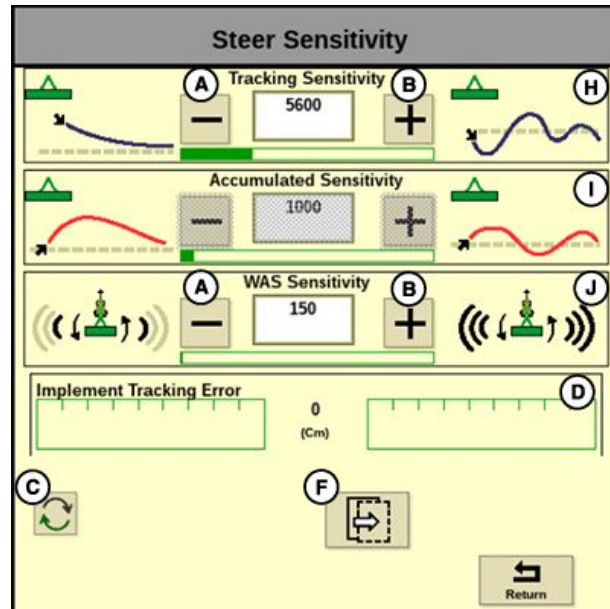
Ajolinjan ohjausherkkyyden (H)– Ajolinjan ohjausherkkyyden ilmaisee, kuinka nopeasti kone saavuttaa linjan. Jos se ei saavuta linjaa riittävän nopeasti, suurennat arvoa. Vaikuttaa sekä hakuun että seurantaan. Lisäys on verrannollinen, joten tietyn sivuttaisvirheen säätömoottorin asentokomentojen määrä on suoraan verrannollinen. Jos esimerkiksi seurantaherkkyyden arvo on 100 ja sivuttaisvirhe 10 in (25 cm), järjestelmän antama komento on 10 % säätömoottorin asennosta. Jos arvo nostetaan arvoon 1000, komento on 100 % säätömoottorin asennosta. Tämä lisäys vaikuttaa yleensä siihen, kuinka aggressiivisesti työkonetta korjaa sivuttaisvirheen.

Kertynyt herkkyys (I) — Vaikuttaa urien hankinnan suorituskykyyn ja suorituskykyyn uralla. Määrittää, kuinka nopeasti järjestelmä reagoi virheisiin uran ulkopuolella, mäessä ja rinteessä. Asetuksen suurentaminen lisää reagointinopeutta ajouran ulkopuolella. Kertynyt herkkyys on noin 10–15 % ajolinjan ohjausherkkyydestä. Kertynyt herkkyys poistetaan käytöstä, kun sivulle siirtyminen valitaan.

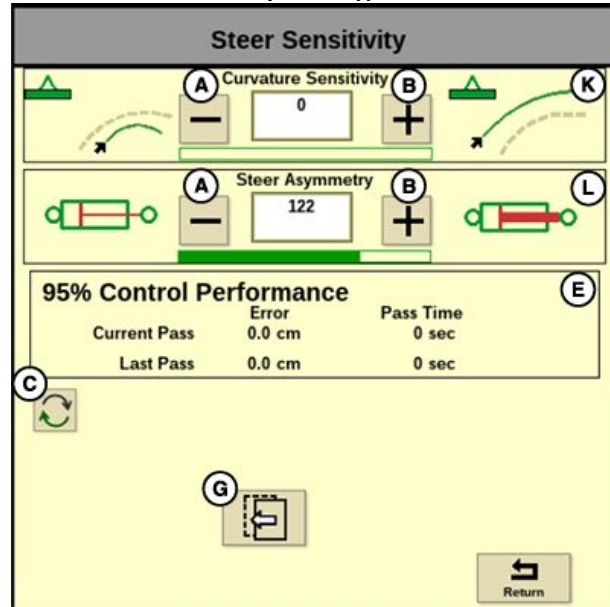
Pyöräkulmatunnistimen (WAS) herkkyys (J)– Vaikuttaa tietyn säätömoottorin asentovirheen virtauskomennon määrään. Säädä arvoa vaihetestin avulla. Säädä pyöräkulmatunnistimen herkkyyttä, kunnes säätömoottori ohjaa aggressiivisesti vähäisellä ylityksellä ja ilman tasatilan värähtelyä. Pienempien sylinterien arvo on pienempi, suurempien taas suurempi. Hienosäädä pyöräkulmatunnistimen herkkyyttä siirtymällä diagnostiikkatesteihin.

Asentokomento: Aloita tästä komennosta. Kun se suoritetaan, se ohjaa koneen tiettyyn asentoon. Säädä pyöräkulmatunnistimen herkkyyttä valitsemalla asento ja antamalla koneen siirtyä siihen. Muuta sitten herkkyyttä, kunnes saavutat halutun nopeuden minimaalisella ylityksellä. On suositeltavaa aloittaa 25 yksikön lisäyksillä. Koneen on oltava liikkeessä tämän testin aikana. Lisätietoja on Vianetsintä-osan kohdassa Asentokomento – Active Implement Guidance.

Virtauskomento: Tämä testi tarkistaa, voitko saavuttaa tietyn virtausprosentin, ja se määrittää, voiko se liikkua määritettyyn suuntaan joko oikealle tai vasemmalle, määritetyllä nopeudella. Jos epäilet, että ulosottoventtiili (SCV) ei toimi täydellä teholla, on suositeltavaa suorittaa tämä testi ensin. Lisätietoja on Vianetsintä-osan kohdassa Virtauskomento – Active Implement Guidance.



Ohjausherkkyyden 1/2



Ohjausherkkyyden 2/2

- | | |
|----------------------------------|----------------------------------|
| A—Pienennä-painike | G—Edellinen sivu -painike |
| B—Suurennä-painike | H—Reittiherkkyys |
| C—Vaihtopainike | I—Kertynyt herkkyys |
| D—Työkonen ajolinjan ohjausvirhe | J—Pyöräkulmatunnistimen herkkyys |
| E—95 %:n säädön suorituskyky | K—Kaarreherkkyys |
| F—Seuraava sivu -painike | L—Asymmetrinen ohjaus |

Taajuuspyyhkäisy: Tätä tarvitaan harvoin. Se osoittaa, että se heilahtelee edestakaisin määritetyllä taajuudella. Lisätietoja on Vianetsintä-osan kohdassa Taajuuspyyhkäisy – Active Implement Guidance.

Askelvaste: Tätä tarvitaan harvoin. Siihen kuuluu virtauskomentojen asteittainen lisääminen. Lisätietoja on Vianetsintä-osan kohdassa Askelvaste – Active Implement Guidance.

HUOMAA: Käytä järjestelmää täysin, kun olet tyytyväinen vasteeseen. Jos haluttuja tuloksia ei saavuteta, siirry kohtaan Ajolinjan ohjausherakkyys ja sitten Kertynyt herakkyys.

Kaarevuusherakkyys (K) – Määrittää pyörän korjausliikkeen määrän, jotta työkone pysyy kaarevalla ajouralla. Suurena arvoa, jos työkoneen reitti kulkee kaarien ulkopuolella ja pienennä arvoa, jos se kulkee kaarien sisällä.

HUOMAA: Kun ajetaan sivurinneeltä takaisin tasaiselle maalle, herakkyys on edelleen olemassa, ja se on säädettävä uudelleen.

Ohjauksen epäsymmetria (L) – Automaattinen ohjauksen kalibrointi asettaa tämän arvon automaattisesti. Muuta arvoa, kunnes pidennys ja lyhennys ovat yhtä nopeat. Suurena arvoa, jos pidennys on lyhennystä nopeampi. Pienennä arvoa, jos lyhennys on pidennystä nopeampi. Arvoalue on 50–150. Arvo 100 tarkoittaa, että pidennyksen ja lyhennyksen välillä ei ole eroa.

zb48j1t,1693514411961 -22-10AUG25-2/2

Virheen korjaus—Active Implement Guidance

Valitse Active Implement Guidance -toiminnevalitsin > Asetukset-välilehti > Virheenkorjauksen muokkausepainike.

GPS-vastaanotin täytetään automaattisesti havaittujen CAN-laitteiden ja fyysisten liitäntöjen perusteella. Jos asennettuna on useampi kuin yksi työkoneen GPS-vastaanotin, varmista, että oikea vastaanotin on valittuna. Varmista, että pienimmän sarjanumeron GPS-vastaanotin on etummaisessa työkoneessa ja suurimman sarjanumeron taas takimmaisessa työkoneessa.

1. Valitse GPS-vastaanotin alavetovalikosta (A).
2. Valitse tarvittaessa seuraavat valintaruudut:
 - Työkoneen RowSense (B)—Käytä Vision-ohjausta, tuntoelimiä tai muita rivintunnistulaitteita.
 - Nopeuden säätö (C)—Säätää nopeuden automaattisesti mahdollisimman suureen työskentelynopeuteen ja ylläpitää samalla hyväksyttävän suorituskyvyn.

HUOMAA: Nopeuden säätö edellyttää yhteensopivaa traktoria, jossa on kelvollinen nopeuden säädön aktivointi.

Virheenkorjaus

A—GPS-vastaanottimen alavetovalikko
B—Työkoneen RowSense-valintaruutu

C—Nopeuden säätö-valintaruutu

PC29146 —UN—26MAY23

zb48j1t,1693514184172 -22-31AUG23-1/1

Nopeuden säätö—Active Implement Guidance

Valitse Active Implement Guidance -toiminnevalitsin > Kalibroinnit-välilehti > Nopeuden säädön painike.

Nopeuden säädöllä ohjataan automaattisesti koneen nopeutta ja optimoidaan käyttönopeudet Active Implement Guidance -ohjauksen suorituskyyvyn perusteella. Jos suorituskyyky heikkenee pelto-olosuhteiden vuoksi, koneen nopeus hidastuu automaattisesti, kunnes suorituskyyky paranee käyttäjän asettamaan raja-arvoon saakka. Koneen nopeus vaihtelee pienimmän ja suurimman ajolinjan ohjausvirheen välillä.

Säädä ajolinjan ohjausvirheiden rajat käyttäjän asetusten mukaan. Jos ajolinjan ohjauksen suorituskyyky heikkenee ajolinjan ohjausvirheen suurimpaan raja-arvoon, kone komennetaan käyttäjän määrittämään vähimmäisnopeuteen. Kun ajolinjan ohjauksen suorituskyyky taas on pienintä ajolinjan ohjausvirhettä parempi, kone komennetaan käyttäjän määrittämään enimmäisnopeuteen.

1. Syötä koneen enimmäisnopeus tallennusruutuun (A).
2. Syötä koneen vähimmäisnopeus tallennusruutuun (B).
3. Syötä koneen kiihdytys tallennusruutuun (C).
4. Syötä koneen hidastus tallennusruutuun (D).
5. Syötä suurin ajolinjan ohjausvirhe tallennusruutuun (E).
6. Syötä pienin ajolinjan ohjausvirhe tallennusruutuun (F).

Speed Control

Machine Speed

Maximum (mi/h)

10.0

A

Minimum (mi/h)

2.0

B

Machine Acceleration

Accel. (mph/sec)

2.0

C

Decel. (mph/sec)

2.0

D

Tracking Error

Maximum (in)

10.0

E

Minimum (in)

3.9

F

Nopeuden säätö

A—Koneen enimmäisnopeuden tallennusruutu
 B—Koneen vähimmäisnopeuden tallennusruutu
 C—Koneen kiihdytyksen tallennusruutu

D—Koneen hidastuksen tallennusruutu
 E—Suurimman ajolinjan ohjausvirheen tallennusruutu
 F—Pienimmän ajolinjan ohjausvirheen tallennusruutu

PC29147 —UN—26MAY23

zb48j1t,1693514214305 -22-31AUG23-1/1

60C-8

121025
PN=50

RowSense-asetukset—Active Implement Guidance

Valitse Active Implement Guidance -toiminnevalitsin > Kalibroinnit-välilehti > RowSense-painike.

Työkoneen RowSense edellyttää, että työkoneeseen on asennettu yhteensopiva RowSense-tunnistin, joka on määritetty oikein.

1. Syötä pienin varmuus tallennusruutuun (A). Suositeltava alkulukema on vähintään 80 %. Varmuus ilmaisee, kuinka varma tunnistin on raportoiduista arvoista.

- 0 % = Ei tietoja
- 100 % = Lähes täydellinen virhearvio

Mitä pienempi varmuustaso, sitä kauemmin RowSense-tunnistinta käytetään, ennen kuin järjestelmä vaihtaa GPS-tunnistimeen.

2. Syötä automaattisen ylennyksen raja-arvo tallennusruutuun (B). Tämä on raja-arvo, jossa Active Implement Guidance vaihtaa automaattisesti GPS-tunnistimen paikalliseen virhelähteeseen (RowSense) soveltuvissa tilanteissa.

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

RowSense-asetukset

A—Pienimmän varmuuden tallennusruutu

B—Automaattisen ylennyksen raja-arvo

zb48j1t,1693514239538 -22-31AUG23-1/1

PC26408 —UN—18OCT18

Automaation asetukset—Active Implement Guidance

Valitse Active Implement Guidance -toiminnevalitsin, sitten Asetukset-välilehti ja lopuksi automaation asetusten muokkauspainike.

- Valitse aktivointikatkaisimen toiminta alasetusvalikosta (A). Aktivointikatkaisimen toiminnan avulla käyttäjä voi valita synkronointitoiminnan AutoTrac-toiminnon ja Active Implement Guidance -ohjauksen venttiiliautomaatiikan välillä.
 - Itsenäinen—Kytkee työkoneseen ohjauksen, kun SCV asetetaan manuaalisesti eteenpäin asentolukkuun.
 - Kytke kaikki—Kytkee sekä koneen että työkoneseen ohjauksen, AutoTrac-aktivointikatkaisinta painetaan ja työkoneseen ohjauksen SCV on asentolukossa.
- Valitse rivin syöttötila alasetusvalikosta (B). Rivin syöttötila on ensimmäinen käyttötila ensimmäisen kytkennän yhteydessä.
 - GPS—Kun AutoTrac-aktivointikatkaisinta painetaan, järjestelmä aloittaa toiminnan vain GPS-järjestelmää käyttävässä ohjauksessa. Kun AutoTrac-aktivointikatkaisinta painetaan toisen kerran, järjestelmä käyttää AutoTrac Vision- tai RowSense-ohjausta mahdollisuuksien mukaan. Kun viljelykasveja ei havaita tai AutoTrac Vision-ohjausta ei voida suorittaa, järjestelmä vaihtaa automaattisesti vain GPS-järjestelmää käyttävään ohjaukseen. Käytä GPS-tilaa vain, kun rivit istutettiin GPS-järjestelmän avulla.
 - RowSense—Kun AutoTrac-aktivointikatkaisinta painetaan, järjestelmä vaihtaa automaattisesti AutoTrac Vision- tai RowSense-ohjaukseen, kun viljelykasveja havaitaan. Järjestelmä vaihtaa vain GPS-järjestelmää käyttävään ohjaukseen, kun viljelykasveja ei havaita. Käytä RowSense-tilaa, jos GPS-ohjausta ei käytetty istutuksen aikana tai jos rivit eivät ole suorina.
- Jos haluat järjestelmän vaihtavan automaattisesti työkoneseen RowSense-ohjaukseen ehtojen täytyessä, valitse Kytke RowSense automaattisesti -valintaruutu (C). Määritä ehdot RowSense-asetuksissa.

HUOMAA: 4. sukupolven näytöissä on suositeltavaa valita Poista ohjaus käytöstä, kun työn

Automaation asetukset

- | | |
|---|---|
| A—Aktivointikatkaisimen toiminnan alasetusvalikko | D—Poista ohjaus käytöstä, kun työn tallentaminen on pois päältä -valintaruutu |
| B—Rivin syöttötilan alasetusvalikko | E—Digitaalisen syötön alasetusvalikko |
| C—Kytke RowSense automaattisesti -valintaruutu | F—Pysy päällä -valintaruutu |

tallentaminen on pois päältä -valintaruutu (D), jos käytössä on AutoTrac-kääntöautomaatiikka ja Active Implement Guidance.

- Jos haluat estää ohjauksen työkoneseen ollessa nostettuna tai keskittää työkoneseen, kun sitä nostetaan, valitse Poista ohjaus käytöstä, kun työn tallentaminen on pois päältä -valintaruutu (D). Ohjaus voidaan kytkeä automaattisesti korkeuden tunnistimesta, jos se on liitetty digitaaliseen tuloon (E).
- Jos haluat pitää Active Implement Guidance -ohjauksen päällä ja jatkaa nykyisen ajouran seurantaa myös AutoTrac-ohjauksen kytkeytyessä pois, valitse Pysy päällä -valintaruutu (F). Seuranta jatkuu, kunnes nykyisen ajouran numero muuttuu.

zb48j1t,1693514275430 -22-31AUG23-1/1

PC29148—UN—08JUN23

Vision-ohjauskameran kalibrointi—Active Implement Guidance

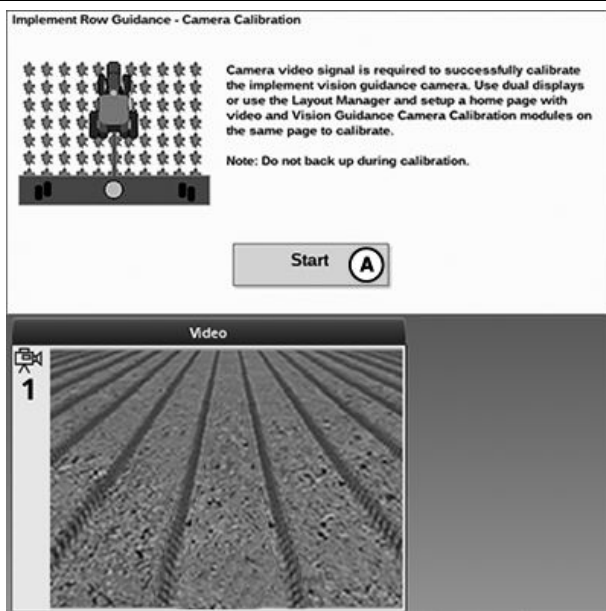
Valitse Active Implement Guidance -toiminnevalitsin > Kalibroinnit-välilehti > Vision-ohjauskameran kalibrointi.

Vision-ohjaus on Active Implement Guidance -ohjauksen parannus. Työkoneeseen kiinnitetty Vision-kamera etsii värieroja viljelykasvin ja maan välillä viljelyrivien paikallistamista varten. Vision-kameran signaalit täydentävät muiden tunnistimien signaaleita ja auttavat työkoneita pysymään riveillä. Jos Vision-kamerasta ei tule signaalia (esim. vesialuetta ylitettäessä), normaali GPS-opastus (Global Positioning System) pitää työkoneen ajourassa.

Vision-ohjauskameran kalibrointiin tarvitaan kameran videosignaalia. Käytä kaksoisnäyttöjä tai ota Näytönvalitsin-toiminteen avulla käyttöön aloitussivu, jossa on samalla sivulla videomoduuli ja Vision-ohjauskameran kalibrointimoduuli kalibrointia varten.

HUOMAA: Älä varmuuskopioi tietoja kalibroinnin aikana.

1. Valitse Aloita-painike (A).



Vision-ohjauskameran kalibrointi

A—Aloita-painike

zb48j1t,1693514331294 -22-31AUG23-1/6

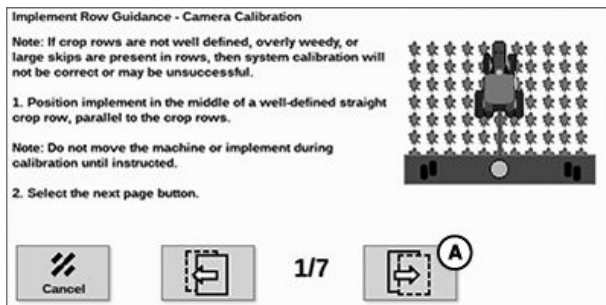
HUOMAA: Jos viljelyrivejä ei ole määritetty hyvin, niissä on liikaa rikkaruohoja tai suuria ohituksia, järjestelmän kalibrointi on väärä tai se saattaa epäonnistua.

2. Aseta työkone työskentelyasentoon, viljelyrivien suuntaisesti ja hyvin määritetyn suoran viljelyrivin keskelle.

HUOMAA: Älä liikuta konetta tai työkonetta kalibroinnin aikana, ennen kuin näin kehoitetaan.

3. Valitse Seuraava sivu -painike (A).

A—Seuraava sivu -painike



Vision-ohjauskameran kalibrointi

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693514331294 -22-31AUG23-2/6

4. Syötä riviväli tallennusruutuun (A).
 5. Syötä viljelykasvin korkeus tallennusruutuun (B).
- HUOMAA:** Kun työkonne on työskentelyasennossa, mittaa kameran korkeus kameraikkunan alaosaan maahan.
6. Syötä kameran korkeus tallennusruutuun (C).
 7. Valitse Seuraava sivu -painike (D).

A—Rivivälin tallennusruutu
B—Viljelykasvin korkeuden tallennusruutu

C—Kameran korkeuden tallennusruutu
D—Seuraava sivu -painike

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 2/7

Vision-ohjauskameran kalibrointi

zb48j1t,1693514331294 -22-31AUG23-3/6

PC26488 —UN—08NOV18

8. Siirrä valkoinen ruutu kahden keskimmäisen viljelyrivin (C) yli säätämällä viivaa 1 (A) ja viivaa 2 (B).
- a. Valitse viiva alasvetovalikosta (D).
 - b. Valitse painikkeet (E–G) ja keskitä viiva kahteen viljelyriviin.
 - c. Toista vaiheet riveille 1 ja 2, kunnes valkoinen ruutu on viljelyrivien keskellä.
9. Valitse Seuraava sivu -painike (H).

A—Ura 1
B—Ura 2
C—Kaksi keskimmäistä viljelyriviä
D—Uran valinnan alasvetovalikko

E—Levennä uraa -painike
F—Kavenna uraa -painike
G—Suuntapainikkeet
H—Seuraava sivu -painike

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 4/7

H

Video

1

1

2

(A) (B) (C)

Vision-ohjauskameran kalibrointi

zb48j1t,1693514331294 -22-31AUG23-4/6

PC26499 —UN—16NOV18

10. Kun Kalibrointi ajon aikana -sivu tulee näkyviin, aja viljelyrivin keskiosaa eteenpäin suorassa viljelykasviosiossa.

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

Vision-ohjauskameran kalibrointi – Kalibrointi ajon aikana

Jatkuu seuraavalla sivulla

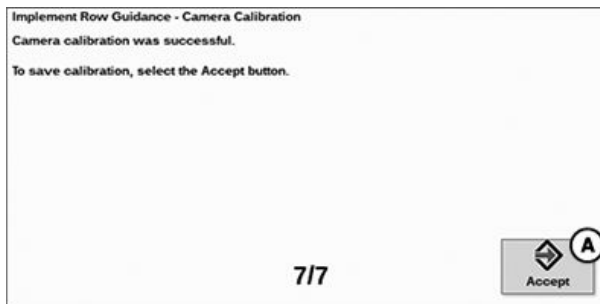
zb48j1t,1693514331294 -22-31AUG23-5/6

PC26501 —UN—08NOV18

11. Tallenna kalibrointi valitsemalla Hyväksy-painike (A).

HUOMAA: Jos kalibrointi epäonnistuu, aseta työkone samansuuntaisesti viljelyrivien kanssa hyvin määritetyn suoran viljelyrivin keskelle. Varmista, että kalibrointiin on riittävästi tilaa, ja toista kalibrointiprosessi.

A—Vahvistuspainike



Vision-ohjauskameran kalibrointi

zb48j1t,1693514331294 -22-31AUG23-6/6

PC26502 —UN—09NOV18

Työkoneen ajolinjan ohjaus – Active Implement Guidance

Valitse Active Implement Guidance -toiminnevalitsin > Asetukset-välilehti > Työkoneen ajolinjan ohjauksen muokkauspainike.

1. Jos haluat määrittää työkoneen ajouran AutoTrac-ajourasta riippumatta, valitse Ota käyttöön itsenäinen uran siirto -valintaruutu (A). Sitä käytetään yleensä suorille ajourille valvotuissa liikennesovelluksissa, kun siementä istutetaan rivien väliin.

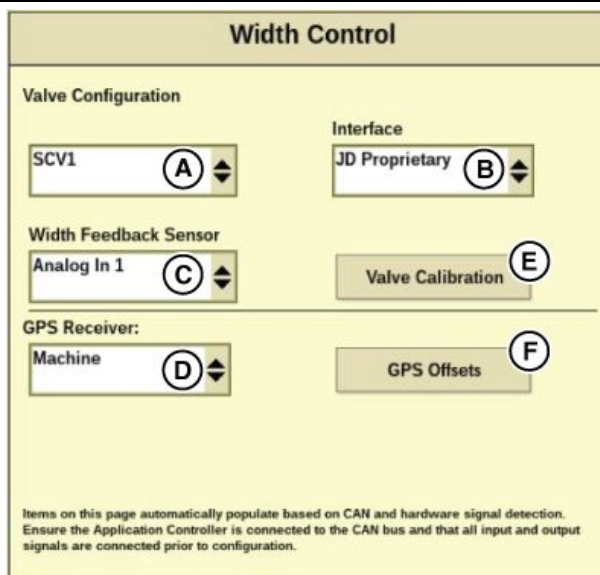
a. Syötä suunta tallennusruutuun (B) (0° = pohjoinen, 90° = itä, 180° = etelä, 270° = länsi).

HUOMAA: Jos haluat esimerkiksi siirtää pohjois-eteläistä uraa itään, syötä suunnaksi 90.

b. Syötä etäisyys tallennusruutuun (C).

2. Syötä paikallisen virheen siirtoväli tallennusruutuun (D). Tämän verran työkoneita säädetään aina, kun vaihtopainiketta painetaan.

HUOMAA: Työkoneen siirto on käytettävissä vain, kun navigoinnissa käytetään paikallista ajolinjan ohjausta (Vision-ohjaus).



Työkoneen ajolinjan ohjaus

A—Ota käyttöön itsenäinen uran siirto -valintaruutu
B—Suunnan tallennusruutu

C—Etäisyyden tallennusruutu
D—Paikallisen virheen siirtovälien tallennusruutu

zb48j1t,1693514360243 -22-31AUG23-1/1

PC589289 —UN—09AUG23

Asetus – Traktoriin integroitu Active Implement Guidance

Traktoriin integroidun Active Implement Guidance -ohjauksen yleiskatsaus

⚠ HUOMIO: Vakavien vammojen ja kuoleman välttämiseksi käytä kaksisuuntaista hydraulikkasyylinteriä vain pellolla tehtävissä töissä, älä koskaan teillä. Varmista ennen työkonen nostamista, että vetolaite ja työkone ovat keskiasennossa. Kun työkone on nostettu tai kuljetustilassa, älä aktivoi ulosottoventtiiliin (SCV) kellunta-asentoa.

Traktoriin integroitu Active Implement Guidance on laitteistoratkaisu, joka on myynnissä joillain ominaisuuksien käyttöalueilla. Traktoriin integroidun Active Implement Guidance -ohjauksen yhteensopivuus ja järjestelmän toiminnot vaihtelevat sijainnin ja laitekoon mukaan. Kysy lisätietoja komponenttien saatavuudesta, järjestelmän toiminnoista ja yhteensopivuudesta John

Deere -jälleenmyyjältä tai muulta palveluntarjoajalta. Lisätietoja on Value Selling Navigator -toiminnon yhteensopivuusoppaassa.

Traktoriin integroitu Active Implement Guidance on viljelyratkaisu, joka käyttää seuraavia:

- Traktoriin asennettu kaksisuuntainen hydraulikkasyylinteri

HUOMAA: Työkoneeseen asennettu StarFire-vastaanotin on valinnainen.

- StarFire-vastaanotin asennettuna traktoriin
- AutoTrac Vision -kamera asennettuna työkoneseen
- Pyöräkulmatunnistin (WAS) asennettuna traktorin alavarsiin

(Lisätietoja on traktoriin integroidun Active Implement Guidance -ohjauksen asennusohjeissa.)

zb48j1t,1693514521819 -22-07AUG25-1/1

Active Implement Guidance -ohjauksen asetus traktoriin integroitua Active Implement Guidance -ohjausta varten

Kun traktoriin integroitu Active Implement Guidance määritetään, seuraavat asetukset ovat pakollisia.

HUOMAA: Kun näyttö määritetään, on suositeltavaa käyttää samaa työleveyttä, ajouria ja työskentelysuuntaa sekä istutuksessa että viljelyssä.

1. Määritä kone ja työkone näytössä. Varmista, että näytön tallennuslähteeksi valitaan vetolaite.

(Lisätietoja on näytön käyttöohjeessa.)

2. Valitse ohjauksen hallinnassa Sivulle siirtyvän ohjauksen valintaruutu (A).

A—Sivulle siirtyvän ohjauksen valintaruutu

The screenshot shows the 'Steer Control' interface. At the top, it says 'Valve Configuration'. Below this, there are two main sections: 'Valve Selection' and 'Interface'. Under 'Valve Selection', 'SCV2' is selected in a dropdown menu. Under 'Interface', 'JD Proprietary' is selected in a dropdown menu. Below the 'Interface' dropdown, it states 'Minimum Control Speed is 0.06 mph (0.1 kph) for this valve interface.' There is a checkbox labeled 'Side Shifting Steering' which is checked, and it is marked with a circled 'A'. Below this, 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.' At the bottom, there are two buttons: 'Auto Calibration' and 'Manual Calibration'. A 'Return' button with a back arrow is at the bottom right.

Ohjauksen hallinta

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693514521757 -22-31AUG23-1/7

PC29152 —UN—26MAY23

3. Valitse virheen korjauksessa Työkoneen RowSense-valintaruutu (A).

A—Työkoneen RowSense-valintaruutu

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

Virheenkorjaus

zb48j1t,1693514521757 -22-31AUG23-2/7

PC29153 —UN—26MAY23

4. Syötä RowSense-asetuksissa 80 % pienimmän varmuuden tallennusruutuun (A).
5. Syötä 10 cm automaattisen ylennyksen raja-arvon tallennusruutuun (B).

A—Pienimmän varmuuden tallennusruutu

B—Automaattisen ylennyksen raja-arvon tallennusruutu

RowSense Settings

Primary Sensor: Vision

Source: Vision

Lateral Error: 0 (Cm)

Heading Error: 0 (deg)

Curvature: 0.0 (dpm)

Confidence: 0 %

Source Addr: C6

Is Driving: ☐

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

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

RowSense-asetukset

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693514521757 -22-31AUG23-3/7

PC27853 —UN—15MAY20

6. Valitse automaation asetuksissa Kytke kaikki aktivointikatkaisimen alasvetovalikosta (A).

HUOMAA: GPS on valinnainen ja edellyttää työkonteen StarFire-vastaanottimen asennusta.

7. Valitse rivin syöttötila alasvetovalikosta (B).
8. Valitse Kytke RowSense automaattisesti -valintaruutu (C).
9. Valitse Poista ohjaus käytöstä, kun työn tallentaminen on pois päältä -valintaruutu (D). Tämä toiminto keskittää työkonteen, kun sitä nostetaan.

A—Aktivointikatkaisimen toiminnan alasvetovalikko
B—Rivin syöttötilan alasvetovalikko

C—Kytke RowSense automaattisesti -valintaruutu
D—Poista ohjaus käytöstä, kun työn tallentaminen on pois päältä -valintaruutu

Automaation asetukset

zb48j1t,1693514521757 -22-31AUG23-4/7

PC29154 —UN—26MAY23

10. Älä valitse työkonteen ajolinjan ohjauksessa Ota käyttöön itsenäinen uran siirto -valintaruutua (A).

11. Syötä siirtoväli tallennusruutuun (B). Työkonetta säädetään tämän verran aina, kun vaihtopainiketta painetaan.

A—Ota käyttöön itsenäinen uran siirto -valintaruutu

B—Siirtovälien tallennusruutu

Työkonteen ajolinjan ohjaus

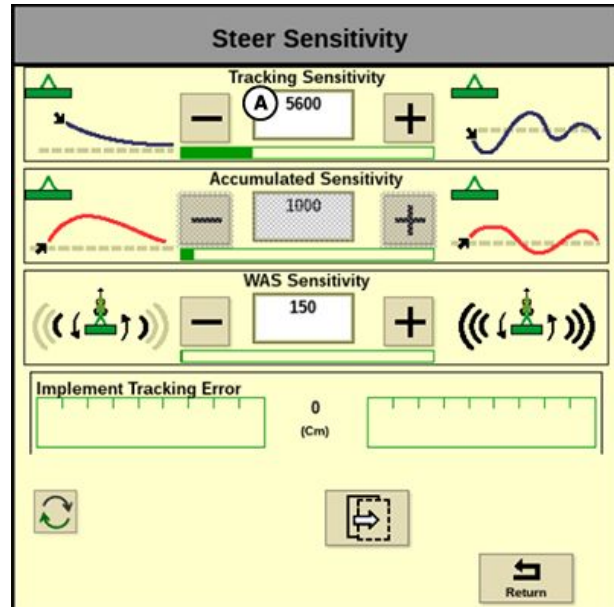
Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693514521757 -22-31AUG23-5/7

PC29155 —UN—26MAY23

12. Aseta ohjausherkkyydessä ajolinjan ohjausherkkyyden (A) arvoksi 5600.

A—Ajolinjan ohjausherkkyyys



Ohjausherkkyyys 1/2

zb48j1t,1693514521757 -22-31AUG23-6/7

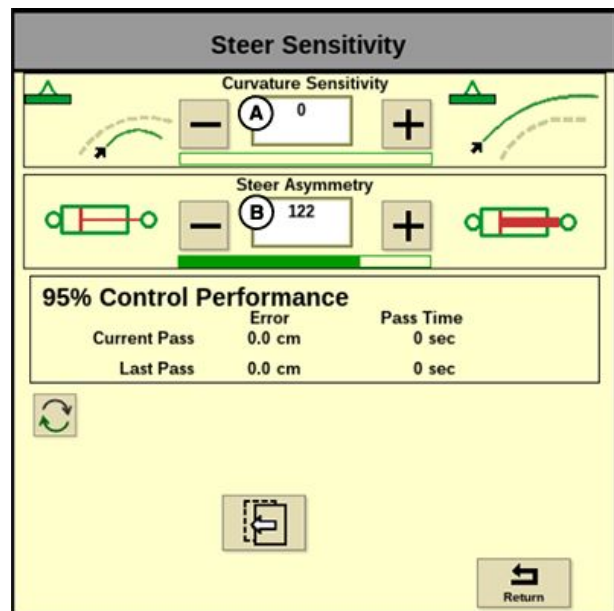
PC29156 —UN—26MAY23

13. Aseta ohjausherkkyyden toisella sivulla kaarreherkkyyden (A) arvoksi 0.

14. Aseta epäsymmetrisen ohjauksen (B) arvoksi 122.

A—Kaarreherkkyyys

B—Epäsymmetrinen ohjaus

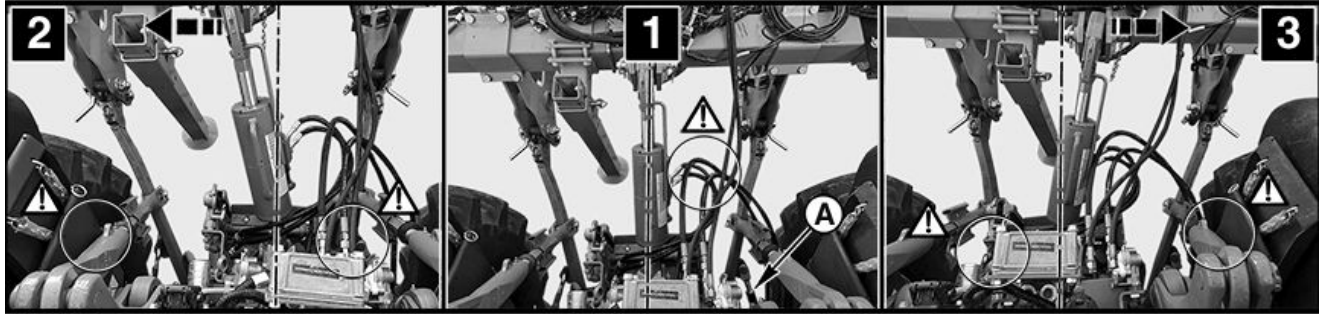


Ohjausherkkyyys 2/2

zb48j1t,1693514521757 -22-31AUG23-7/7

PC29157 —UN—26MAY23

Ensimmäinen käyttö - Työkoneen asetus



ZX500193 —UN—07JAN21

Ensimmäinen käyttö

A—Hydrauliikkasyylinteri
1—Vetovarren asento -
Hydrauliikkasyylinteri
keskitetty

2—Vetovarren asento -
Hydrauliikkasyylinteri täysin
pidennetty

3—Vetovarren asento -
Hydrauliikkasyylinteri täysin
lyhennetty

Työkoneen asetus ja järjestelmän kalibrointi on suoritettava ennen ensimmäistä käyttöä. Toimi seuraavasti:

HUOMAA: Lisätietoja vaadittuihin kalibrointinäyttöihin siirtymisestä on kohdissa Asetus - Active Implement Guidance - Ohjauksen kalibroinnit - Active Implement Guidance.

1. Työkoneen asetus

TÄRKEÄÄ: Varmista, että työntövarsi sij. 1 tai 3 ei osu traktorin muihin hydrauliikkaletkuihin tai vastaaviin komponentteihin eikä häiritse niitä.

Varmista, että työntövarsi sij. 2 tai 3 ei osu työkoneen komponentteihin eikä häiritse niitä.

TÄRKEÄÄ: Varmista, että alemmat vetovarret sij. 2 tai 3 eivät osu renkaaseen tai tasauspyörästä koteloon eivätkä häiritse niitä, kun hydrauliikkasyylinteri (A) on täysin pidennetty/lyhennetty ja vetovarret ovat täysin ylhäällä tai alhaalla.

- Tarkasta hydrauliikkasyylinterin haarukan esisäätö.
- Pidennä hydrauliikkasyylinteri (A) hitaasti ääriasentoon ja varmista, että se ei osu mihinkään eikä aiheuta vaurioita (esim. tasauspyörästä koteloon).
- Iskunvaimentimelle on oltava riittävästi tilaa, eikä takaisinkytkentätunnistin saa osua takaisinkytkentätunnistimen koteloon. Jos näin tapahtuu, säädä iskunvaimentimen pituutta.
- Lyhennä hydrauliikkasyylinteri (A) hitaasti ääriasentoon ja tarkasta, että alavarret eivät osu mihinkään eivätkä aiheuta vaurioita (esim. tasauspyörästä koteloon).
- Tarkasta, että takaisinkytkentätunnistin ei osu takaisinkytkentätunnistimen koteloon.

- f. Varmista, että työkone pysyy keskiasennossa traktorin takana, kun hydrauliikkasyylinteri (A) on keskiasennossa.

2. Yleistä

Tarkasta käytettävän traktorin pyörän koko ja raideväli.

Jos järjestelmää käytetään muissa olosuhteissa, joissa tarvitaan erityisiä asetuksia, pyörän kokoja tai raidevälejä (esim.), käytä VAIN manuaalista kalibrointia.

Aseta "Min ja max" määritettyihin arvoihin, jotta ne eivät osu osiin/pyöriin.

3. Hydrauliikkaletkut

Hydrauliikkaletkut on liitettävä oikein – pidennys pidennykseen ja lyhennys lyhennykseen. Jos näin tehdään, kohtaan "Ohjauksen epäsymmetria" voidaan syöttää 124 (katso **Ohjausherkeys** sivulla **Ohjainyksikön asetus**). Muussa tapauksessa on syötettävä 83.

Tämä voidaan tarkastaa tekemällä taajuuspyyhkäisy ja asentokomento = järjestelmä ohjaa/liikkuu erittäin tasaisesti. Hydrauliikkasyylinteri (A) pidentyy ja lyhenty samalla nopeudella.

4. Kalibrointi/hienosäätö

Siirry työkoneen ja kameran kalibrointeihin. Työkoneen kalibrointi voidaan tehdä joko manuaalisesti tai automaattisesti (katso John Deere Active Implement Guidance -järjestelmän käyttöohje).

HUOMAA: Automaattinen ohjauksen kalibrointi saattaa johtaa vähemmän aggressiivisiin pidennyksen/lyhennyksen kynnysarvoihin. Jos aggressiivisuutta on lisättävä, suorita manuaalinen kalibrointi.

Järjestelmän kalibroinnin jälkeen arvoja "Ajoinjan ohjauksen herkkyys" ja "Ohjauksen epäsymmetria" ei saa muuttaa.

Aloita tarvittaessa hienosäätö seuraavilla:

- WAS-herkkyys – tärkeä ja tekee järjestelmästä aggressiivisemmän tai vähemmän aggressiivisen.
- Pidennyksen/lyhennyksen kynnysarvo – asetetaan kerran työkoneelle, eikä tarvitse myöhemmin muuttaa. Työkone liikkuu mahdollisimman hitaasti ylläpitäen samalla jatkuvaa liikettä.

- Tunnistimen enimmäisjännite – asetettava kerran ja voi jäädä tähän järjestelmään (työkoneeseen). Voidaan säätää aina tarpeen mukaan.
- Kameran hienosäätö – kameran suorituskyvyn parantamiseksi tai kasvirivien menetyksen välttämiseksi kameran kulmaa voidaan muuttaa (etuakselin etupuolelle), mutta korkeuden on pysyttävä samana. Joissakin tapauksissa myös pidennyksen/lyhennyksen kynnysarvojen aggressiivisuus saattaa auttaa.

zb48j1t,1693514521707 -22-31AUG23-2/2

Asetus—Auran ohjaus

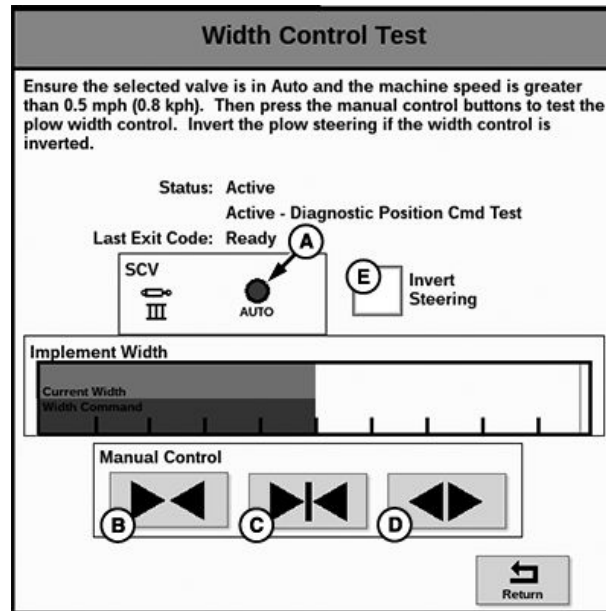
Leveyssäädön testi—Auran ohjaus

Valitse Auran ohjaus -toiminnevalitsin > Kalibroinnitvälilehti > Leveyssäädön testipainike.

1. Varmista, että ulosottoventtiilin tilaosoittimessa (A) on AUTO ja että koneen nopeus on yli 0,1 km/h (0.06 mph).
2. Käytä manuaalisia ohjauspainikkeita (B–D) auran leveyssäädön testaamiseen.
3. Jos auran leveys liikkuu päinvastaiseen suuntaan, valitse Käännä ohjaus -valintaruutu (C).

A—SCV-tilaosoitin
B—Pienennyspainike
C—Keskityspainike

D—Laajennuspainike
E—Käännä ohjaus
-valintaruutu



Leveyssäädön testi

zb48j1t,1693514880552 -22-31AUG23-1/1

PC27025 —UN—23MAY19

Manuaalinen SCV-kalibrointi—Auran ohjaus

⚠ HUOMIO: Ehkäise vakavat loukkaantumiset pitämällä laitteiden ympärillä oleva alue tyhjänä. Menettelyssä koneen on liikuttava eteenpäin. Työkone liikkuu kalibroinnin aikana. Lue ennen kalibrointia kohta Työkoneen automaatiojärjestelmien turvallinen käyttö ja noudata ohjeita.

HUOMAA: Raja-arvot ovat yksilöllisiä jokaiselle ulosottoventtiilille (SCV) tavallisten valmistustoleranssien vuoksi. Säädä optimaalista suoritussykyä varten raja-arvo pienimpään arvoon, joka tuottaa tunnistimen jännitteen muutoksen. Takaisinkytkentätunnistimen jännite-eron tulisi olla vähintään 1 V pidennetyn ja lyhennetyn ääriasennon välillä.

Ulosottoventtiilin kalibroinnilla kalibroidaan Toiminnevalitsin UCC2 määrittämään hydraulikan ohjainyksiköltä vaadittava pienin signaali, ennen kuin aurasmekanismi liikkuu. Ilman ulosottoventtiilin kalibrointia aurasmekanismi pidentyy tai lyhentyy liian nopeasti tai liian hitaasti tai ei toimi odotetusti hydraulisten rajoitusten vuoksi. Näiden ongelmien vuoksi ohjainyksikön on vaikea ylläpitää tasaisten vakojen edellyttämää aurasleveyyttä.

HUOMAA: On tärkeää, että pyöräkulmatunnistin liikkuu samanaikaisesti aurasmekanismin liikkeen aiheuttavan hydraulikkasynterin kanssa.

Kalibroi seuraavissa tilanteissa:

- Uusi profiili luodaan.
- Sekä pidennys- että lyhennysarvoksi on asetettu 5 tai 250 (tehdasasetukset).
- Arvot kopioidaan toisesta koneesta.
- Hydraulikkaletkujen reititys muuttuu ulosottoventtiilien välillä.

- Koneessa tai työkoneessa korjataan hydraulisia komponentteja.
- Vastapaineventtiiliä säädetään.
- Hydraulista virtausta säädetään.

HUOMAA: Varmista, että vaihteistoöljy on käyttölämpötilassa ennen kalibroinnin suorittamista.

Manuaalinen ulosottoventtiilin kalibrointi

Valitse Auran ohjaus -toiminnevalitsin > Kalibroinnitvälilehti > Manuaalisen kalibroinnin painike.

1. Aseta valittu ulosottoventtiili automatiikan tilaan.
2. Aseta ulosventtiili pidennyksen lukitusasentoon, ei kellunta-asentoon.
3. Aja konetta eteenpäin nopeudella, joka on yli 0,7 km/h (0,45 mph). Älä kytke AutoTrac-ohjausta käyttöön.

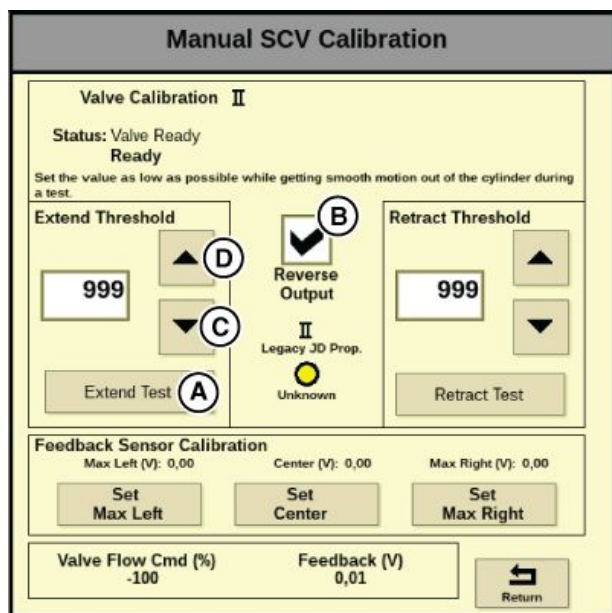
(Lisätietoja ulosottoventtiilin nopeusvaatimuksista on koneen käyttöohjeessa.)

4. Valitse Pidennystesti-painike (A).

HUOMAA: Vasemman- ja oikeanpuoleiset ajosuunnat perustuvat siihen, että käyttäjä istuu ohjaamossa kasvot eteenpäin. Jos työkone liikkuu päinvastaiseen suuntaan kuin on tarkoitus, valitse Käänteinen lähtö -valintaruutu (B).

5. Paina vähennyspainiketta (C), kunnes työkone ei liiku.
6. Paina lisäyspainiketta (D), kunnes työkone liikkuu mahdollisimman hitaasti ylläpitäen samalla jatkuvaa liikettä.

HUOMAA: Jos työkoneen ohjaussynteri saavuttaa suurimman tai pienimmän iskun testin aikana, asettele sylinteri uudelleen.



Manuaalinen ulosottoventtiilin kalibrointi – Pidennystesti

A—Pidennystesti-painike
B—Käänteinen lähtö-
valintaruutu

C—Vähennyspainike
D—Lisäyspainike

PC589251 —UN—09AUG23

zb48j1t,1693514880488 -22-31AUG23-2/5

7. Valitse Pysäytä testi -painike.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Pysäytä testi -painike

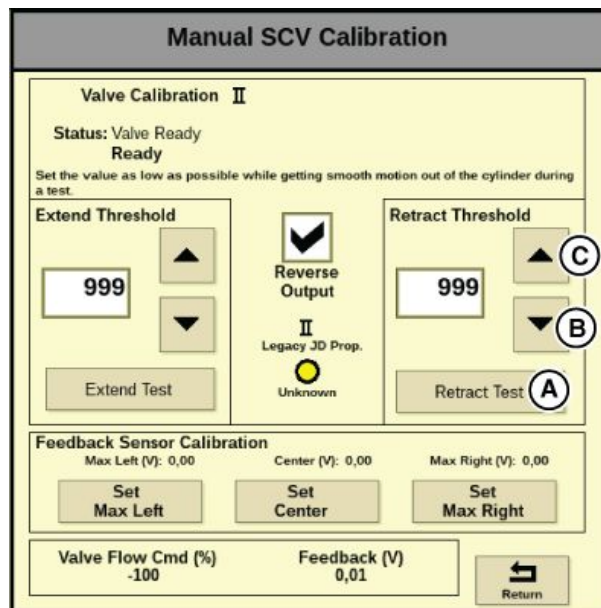
zb48j1t,1693514880488 -22-31AUG23-3/5

8. Valitse Lyhennystesti-painike (A).
9. Paina vähennyspainiketta (B), kunnes työkon e ei liiku.
10. Paina lisäyspainiketta (C), kunnes työkon e liikkuu mahdollisimman hitaasti ylläpitäen samalla jatkuvaa liikettä.

HUOMAA: Jos työkon eeen ohjaussylinteri saavuttaa suurimman tai pienimmän iskun testin aikana, asettele sylinteri uudelleen.

A—Lyhennystesti-painike
B—Vähennyspainike

C—Lisäyspainike



Manuaalinen ulosottoventtiilin kalibrointi – Lyhennystesti

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693514880488 -22-31AUG23-4/5

PC589252 —UN—09AUG23

11. Valitse Pysäytä testi -painike.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Pysäytä testi -painike

zb48j1t,1693514880488 -22-31AUG23-5/5

Auran määrittäminen—Auran ohjaus

Valitse Auran ohjaus -toiminnevalitsin > Asetukset-välilehti > Auran määrittäksen muokkauspainike.

Työkoneen kokonaisleveys mittaa työkoneen pienimmän ja suurimman leveyden ulommaisista työpisteistä.

Yksittäiset elementit mittaavat elementtien pienimmän ja suurimman leveyden kahden vierekkäisen työpisteen välillä.

Työkoneen kokonaisleveys

1. Valitse työkoneen kokonaisleveys tilan alavetovalikosta (A).
2. Pidennä työkone kokonaan. Syötä sitten fyysinen enimmäisraja tallennusruutuun (B) ja valitse Aseta suurin leveys -painike (C).
3. Lyhennä työkone kokonaan. Syötä sitten fyysinen vähimmäisraja tallennusruutuun (D) ja valitse Aseta pienin leveys -painike (E).
4. Aseta työkone keskiasentoon. Syötä sitten keskiasennon leveys tallennusruutuun (F) ja valitse Aseta keskiasento -painike (G).

HUOMAA: Varmista, että telan leveys vastaa työkonehallinnassa asetettua työkoneen leveyttä.

5. Syötä telan leveys tallennusruutuun (H).

HUOMAA: Määritä käyttäjän rajat, jotka estävät työkoneen saavuttamasta suurinta tai pienintä leveyttä.

6. Syötä käyttäjän vähimmäisraja tallennusruutuun (I).

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

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

Below the screen, there is a legend for the labels A through J.

Työkoneen kokonaisleveys

- | | |
|--|---|
| A—Tilan alavetovalikko | F—Keskiasennon leveyden tallennusruutu |
| B—Fyysisen enimmäisrajan tallennusruutu | G—Aseta keskiasento -painike |
| C—Aseta enimmäisleveys -painike | H—Telan leveyden tallennusruutu |
| D—Fyysisen vähimmäisrajan tallennusruutu | I—Käyttäjän vähimmäisrajan tallennusruutu |
| E—Aseta vähimmäisleveys -painike | J—Käyttäjän enimmäisrajan tallennusruutu |

7. Syötä käyttäjän enimmäisraja tallennusruutuun (J).

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693514880432 -22-31AUG23-1/2

Yksittäiset elementit

1. Valitse yksittäiset elementit tilan alavetovalikosta (A).
2. Pidennä työkone kokonaan. Syötä sitten fyysinen enimmäisraja tallennusruutuun (B) ja valitse Aseta suurin leveys -painike (C).
3. Lyhennä työkone kokonaan. Syötä sitten fyysinen vähimmäisraja tallennusruutuun (D) ja valitse Aseta pienin leveys -painike (E).
4. Syötä elementtien määrä tallennusruutuun (F).
5. Aseta työkone keskiasentoon ja valitse Aseta keskiasento -painike (G).

HUOMAA: Varmista, että telan leveys vastaa työkonehallinnassa asetettua työkoneen leveyttä.

6. Syötä telan leveys tallennusruutuun (H).

HUOMAA: Määritä käyttäjän rajat, jotka estävät työkonetta saavuttamasta suurinta tai pienintä leveyttä.

7. Syötä käyttäjän vähimmäisraja tallennusruutuun (I).
8. Syötä käyttäjän enimmäisraja tallennusruutuun (J).

Plow Configuration

Definition Mode: Individual Elements (A)

Physical Element Limits

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

User Element Limits

Minimum: 100 (I) cm Maximum: 300 (J) cm Track Width: 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

Yksittäiset elementit

- | | |
|--|---|
| A—Tilan alavetovalikko | F—Elementtien määrän tallennusruutu |
| B—Fyysisen enimmäisrajan tallennusruutu | G—Aseta keskiasento -painike |
| C—Aseta enimmäisleveys -painike | H—Telan leveyden tallennusruutu |
| D—Fyysisen vähimmäisrajan tallennusruutu | I—Käyttäjän vähimmäisrajan tallennusruutu |
| E—Aseta vähimmäisleveys -painike | J—Käyttäjän enimmäisrajan tallennusruutu |

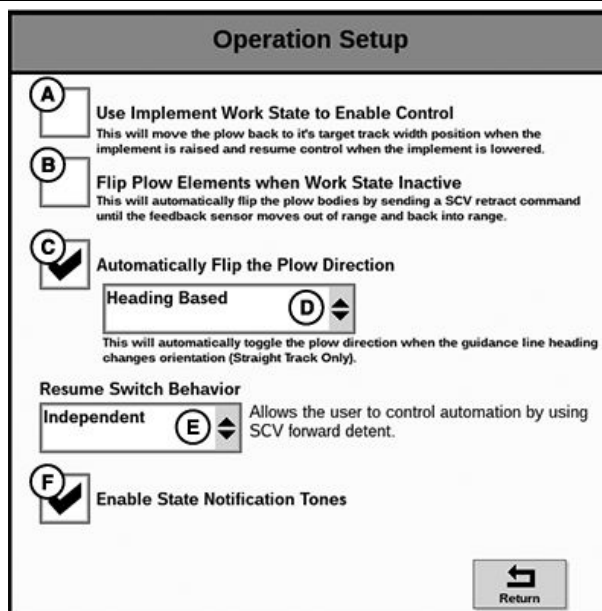
zb48j11,1693514880432 -22-31AUG23-2/2

PC589254—UN—09AUG23

Käytön asettelu – Auran ohjaus

Valitse Auran ohjaus -toiminnevalitsin > Asetukset-välilehti > Käytön asettelun muokkausepainike.

- Jos haluat siirtää auran takaisin telan tavoitelevyyteen, kun työkonetta nostetaan, ja jatkaa ohjausta, kun työkonetta lasketaan, valitse Ota ohjaus käyttöön työkonetta työtilan perusteella -valintaruutu (A). Kun tämä on käytössä ja työkonetta ei ole työskentelyasennossa, auran ohjausta estetään liikuttamasta työkonetta.
- Jos haluat kääntää auran rungon automaattisesti lähettämällä ulosottoventtiiliin (SCV) lyhennyskomenton, kunnes takaisinkytkentätunnistin siirtyy alueen ulkopuolelle ja takaisin alueelle, valitse Käännä auraelementit, kun työtila ei ole aktiivinen -valintaruutu (B).
- Jos haluat kääntää auran suunnan automaattisesti, valitse valintaruutu (C). Valitse sitten joko Suuntaperusteinen tai Kallistusperusteinen alavetovalikko (D).
 - Kallistusperusteinen valitsee auran suunnan automaattisesti traktorin kallistuskulman perusteella (vain vakojen vetämistä varten).
 - Suuntaperusteinen vaihtaa auran suunnan automaattisesti, kun ajouran suunta vaihtuu (vain suora ajoura).
- Valitse joko Itsenäinen tai Kytke kaikki aktivointikatkaisimen toiminnan alavetovalikosta (E).
 - Itsenäinen kytkee työkonetta ohjauksen, kun SCV asetetaan manuaalisesti eteenpäin asentolukkoon.
 - Kytke kaikki kytkee sekä koneen että työkonetta ohjauksen, AutoTrac-aktivointikatkaisinta painetaan ja työkonetta ohjauksen SCV on asentolukossa.



Käytön asettelu

- | | |
|---|--|
| A—Ota ohjaus käyttöön työkonetta työtilan perusteella -valintaruutu | D—Auran suunnan automaattisen kääntämisen alavetovalikko |
| B—Käännä auraelementit, kun työtila ei ole aktiivinen -valintaruutu | E—Aktivointikatkaisimen toiminnan alavetovalikko |
| C—Käännä auran suunta automaattisesti -valintaruutu | F—Ota tilailmoitusten äänimerkit käyttöön -valintaruutu |

- Ota käyttöön äänimerkit käytön asettelun tilan muuttuessa valitsemalla valintaruutu (F).

zb48j1t,1693514880390 -22-31AUG23-1/1

Leveyssäädön kalibrointi—Auran ohjaus

Valitse Auran ohjaus -toiminnevalitsin > Kalibroinnit-välilehti.

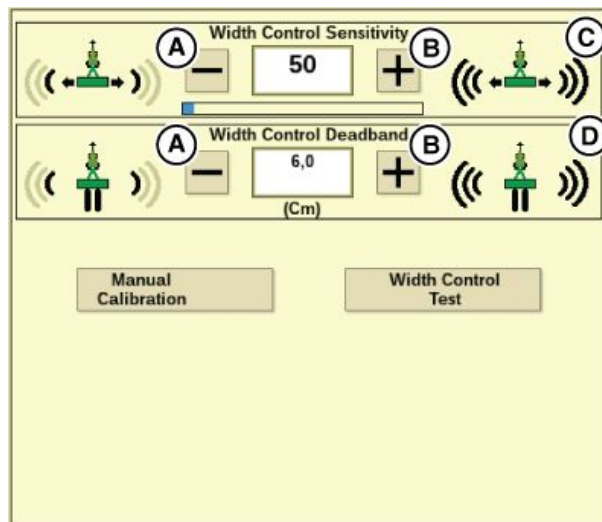
Säädä leveyssäädön asetuksia valitsemalla vähennys- (A) tai lisäyspainike (B).

Leveyssäädön herkkyys (C) – Määrittää, kuinka aggressiivisesti järjestelmä vastaa Toiminnevalitsimen leveyskomentoihin. Suuremmilla arvoilla järjestelmä vastaa aggressiivisemmin.

Leveyssäädön kuollut alue (D) – Määrittää alueen tai toleranssin, jolla järjestelmä ei liikuta auraa korjauksia varten. Jos asetus on liian alhainen, venttiili säätää työkonetta jatkuvasti.

A—Vähennyspainike
B—Lisäyspainike

C—Leveyssäädön herkkyys
D—Leveyssäädön kuollut alue



Leveyssäädön asetukset

zb48j1t,1693514880352 -22-31AUG23-1/1

Leveyssäätö—Auran ohjaus

Valitse Auran ohjaus -toiminnevalitsin > Asetukset-välilehti > Leveyssäädön muokkauspainike.

Alasvetovalikot (A–D) täytetään automaattisesti CAN-signaalin ja laitteistosignaalin tunnistuksen perusteella. Varmista, että Toiminnevalitsin on liitetty CAN-väylään ja että kaikki tulo- ja lähtölaitteet on kytketty ennen määrittystä.

1. Varmista, että jokainen valinta on oikein.
2. Valitse venttiilin kalibroituspainike (E) ja suorita manuaalinen kalibointi.
3. Valitse GPS-siirtymät-painike (F) ja syötä vastaanottimen siirtymät.

(Lisätietoja manuaalisesta kalibroinnista on kohdassa Ohjauksen kalibroinnit.)

A—Venttiilin valinnan
alasvetovalikko
B—Liitännän alasvetovalikko
C—Leveyden takaisinkytkentä-
tunnistimen alasveto-
valikko

D—GPS-vastaanottimen
alasvetovalikko
E—Venttiilin kalibroituspainike
F—GPS-siirtymät-painike

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.

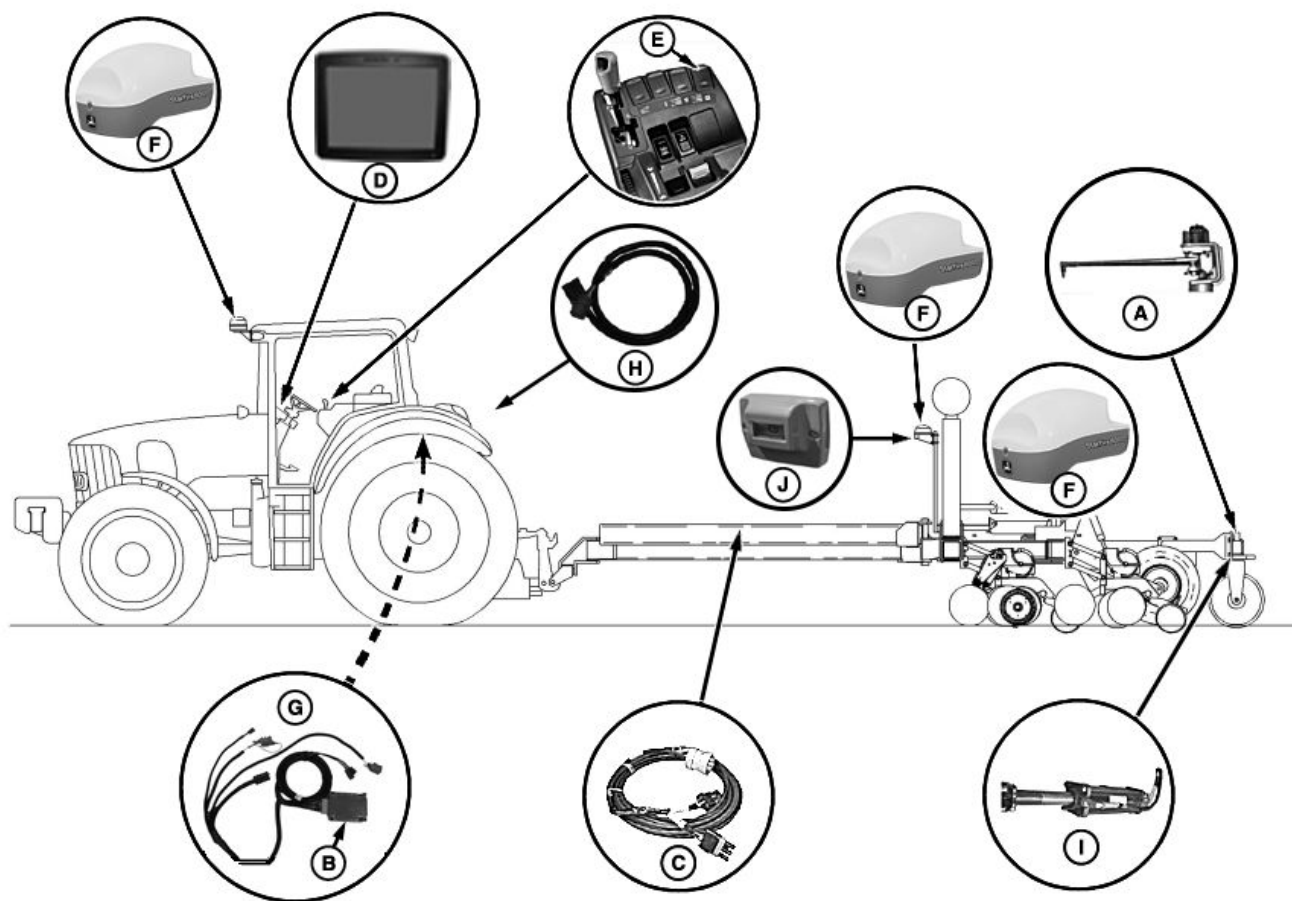
Leveyssäätö

PC589269 —UN—09AUG23

zb48j11,1693514880296 -22-31AUG23-1/1

Käyttö

Perustoimintojen yleiskatsaus



Active Implement Guidance -ohjauksen yleiskatsaus

- | | | | |
|--|---------------------------------|--|--|
| A—Pyöräkulmatunnistin | D—Näyttö | H—9-napainen koneen puolen työkonteen takaisinkytkennän johtosarja | J— AutoTrac Vision -kamera (lisävaruste) |
| B—Toiminnevalitsin UCC2 | E—SCV:n ohjausvipu | I— Työkonteen ohjausmekanismi | |
| C—Työkonteen takaisinkytkentä-tunnistimen johtosarja | F—StarFire-vastaanotin | | |
| | G—Toiminnevalitsimen johtosarja | | |

- Ulosottoventtiili (SCV) on asetettu automaattitilaan.

HUOMAA: Ulosottoventtiili ei voi vaihtaa automatiikan tilaan, kun kone on pysäköintivaihteella. Automaatiikkaa varten nopeuden on oltava vähintään 0,1 km/h (0.06 mph), jotta työkonteen hydraulikka kytkeytyy automaattisesti.

- Pyöräkulmatunnistin (A) viestii Toiminnevalitsimelle UCC2 (B) työkonteen takaisinkytkentätunnistimen johtosarjan kautta.
- Käyttäjä kalibroi järjestelmän näytön (D) ja SCV:n ohjausvivun (E) avulla.
- Toiminnevalitsin UCC2 laskee työkonteen asennon käyttämällä StarFire-vastaanottimia (F).
- Kun säätö on tarpeen, Toiminnevalitsimelta UCC2 lähetetään signaali Toiminnevalitsimen johtosarjasta

(G) joko koneen SCV-ohjainyksikköön työkonteen takaisinkytkennän johtosarjan (H) kautta tai ulkoiseen venttiiliin CAN-väylän kautta.

HUOMAA: Jos käytössä on ulkoinen venttiili, 9-napaista koneen puolen työkonteen takaisinkytkennän johtosarjaa ei voi käyttää. Irrota johtosarja, kun kone on sammutettu.

- SCV-ohjainyksikkö toimittaa ohjeet hydraulinesteen lähettämisestä työkonteen ohjausmekanismiin (I).
- AutoTrac Vision -kamera (J) on valinnainen komponentti, joka toimittaa paikallisen sijainnin Toiminnevalitsimeen UCC2 korjauksen laskemiseksi ja suorituskyvyn parantamiseksi.
- Järjestelmä seuraa ja säätää työkonteen asentoa jatkuvasti.

zb48j1t,1693515046544 -22-31AUG23-1/1

PC27855—UN—18FEB20

Työkoneautomaation kytkentä

! HUOMIO: Kuoleman ja vakavien vammojen välttämiseksi poista koneen ja työkoneen ohjausjärjestelmät käytöstä ennen teillä ajamista.

1. Aseta ajoura näytössä.
2. Varmista, että toiminne on valmis käyttöön otettavaksi:
 - Varmista, että Active Implement Guidance -ohjauksen tilan ympyräkuvakkeessa (A) on 2/4 osaa.
 - Varmista, että auran ohjauksessa on Valmis käyttöön otettavaksi -tila (keltainen) (A).

(Lisätietoja on kohdassa Diagnostiikka.)

HUOMAA: Ulosottoventtiili ei voi vaihtaa automatiikan tilaan, kun kone on pysäköintivaihteella.

Automatiikkaa varten nopeuden on oltava vähintään 0,1 km/h (0.06 mph), jotta työkoneen hydraulikka kytkeytyy automaattisesti.

3. Ota kone pois pysäköintivaihteelta.

HUOMAA: Jätä ulosottoventtiili 3 asentolukkuun kunkin saran jälkeen.

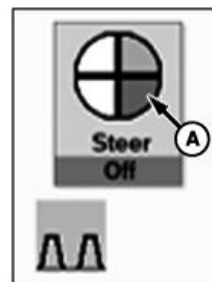
4. Kytke työkoneen automatiikka päälle asettamalla ulosottoventtiilin ohjausvipu (A) eteenpäin lukitusasentoon.
 - Jos koneessa on TouchSet-näyttö, varmista, että EC vaihtuu AC:ksi (B).
 - Jos koneessa on CommandCenter, varmista, että automaattitila POIS PÄÄLTÄ (C) vaihtuu automaattitilaksi PÄÄLLÄ (D).
5. Laske työkone tarvittaessa työskentelyasentoon.

! HUOMIO: Active Implement Guidance alkaa etsiä viivaa heti, kun se on kytketty päälle. Jos työkone käyttää vannasohjausjärjestelmää, liike alkaa, vaikka työkone ei olisi kosketuksissa maahan. Kuoleman ja vakavien vammojen välttämiseksi varmista, ettei koneen ja työkoneen lähellä ole sivullisia.

6. Kytke työkoneautomaatio päälle. Kytchentävaatimukset riippuvat määräytyksestä.

HUOMAA: Järjestelmä kytkee automaation pois päältä, jos koneen nopeus on enimmäisnopeutta suurempi.

- Active Implement Guidance -ohjauksen AutoTrac-enimmäisnopeus vaihtelee alustan mukaan.
(Lisätietoja on koneen käyttöohjeessa.)
- Seurantatilan enimmäisnopeus on 36 km/h (22.4 mph).



Ohjauspainike

A—Ympyräkuvio

PC589256 —UN—09AUG23



Auran ohjauspainike

A—Valmis käyttöön otettavaksi -tila



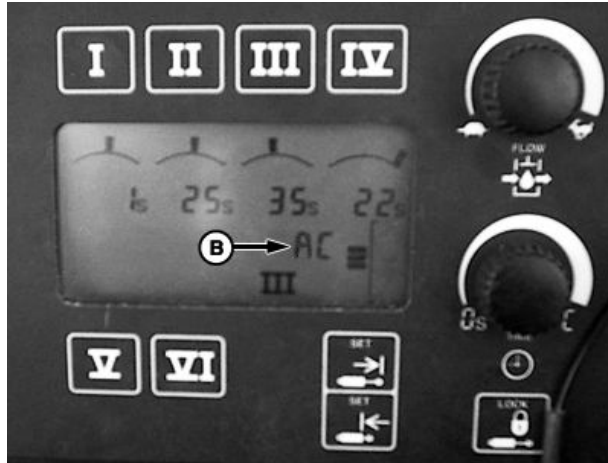
Ulosottoventtiilin ohjausvipu

A—SCV:n ohjausvipu

- Auran ohjauksen enimmäisnopeus on 15 km/h (9.3 mph).

Active Implement Guidance -ohjauksen tilan ympyräkuvakkeessa (A) näkyy 4/4 osaa, kun se on kytketty.

- a. Kytke ohjauspainike (B) päälle.



RHD-näyttö

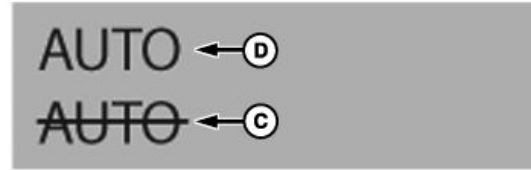
HUOMAA: Seurantatila määrittää työkoneen ohjausreitit koneen vastaanottimen kanssa samalle reitille. Tämä sisältää käännökset rivin päissä tai ajettaessa konetta ilman määritettyä ajouraa. Seurantatila on hyödyllinen ensimmäisen saran aikana, kun ajouraa määritetään. Seurantatila kytkeytyy automaattisesti pois päältä, jos koneen nopeus on 120 sekunnin ajan pienempi kuin vähimmäisnopeus 0,1 km/h (0,06 mph).

- Ota AutoTrac käyttöön ja valitse AutoTrac-aktivointikatkaisin tai valitse seurantatilan painike (C).
- Jos Poista ohjaus käytöstä, kun työn tallentaminen on pois päältä -valintaruutu on valittuna, ota työn tallentaminen käyttöön.

Auran ohjauksen tila on aktiivinen (sininen) (A), kun se on kytketty.

- Kytke auran ohjauspainike (B) päälle.
- Jos Ota ohjaus käyttöön työkoneen työtilan perusteella -valintaruutu on valittuna, ota työn tallentaminen käyttöön.

B—AC-tila

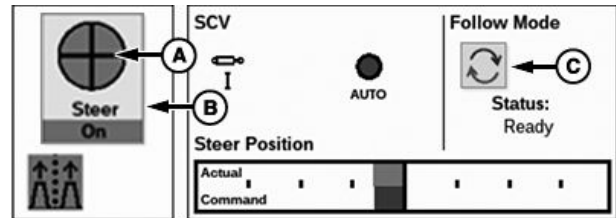


CommandCenterin automaattinen SCV-ohjaus

C—Automaattitila POIS PÄÄLTÄ

D—Automaattitila PÄÄLLÄ

PC18234 —UN—11DEC13



AIG 4/4 -ympyräkuvake

A—Ympyräkaavio
B—Ohjauspainike

C—Seurantatilan painike

PC28291 —UN—17NOV20



Auran ohjauksen aktiivinen tila

A—Aktiivinen tila

B—Auran ohjauspainike

- Jos aktivointikatkaisimen toiminnalle on valittu Kytke kaikki, ota AutoTrac käyttöön ja valitse AutoTrac-aktivointikatkaisin.

zb48j1t,1693515046462 -22-31AUG23-2/2

Työkoneautomaation poiskytkentä, deaktivointi ja poistaminen käytöstä



HUOMIO: Kuoleman ja vakavien vammojen välttämiseksi poista koneen ja työkoneen ohjausjärjestelmät käytöstä ennen teillä ajamista.

Työkoneautomaation poiskytkentä

- Hidasta kone nopeuteen, joka on pienempi kuin vähimmäisnopeus 0,1 km/h (0.06 mph).
 - Active Implement Guidance and auran ohjaus kytkeytyvät automaattisesti pois käytöstä, jos nopeus on pienempi kuin vähimmäisnopeus.
 - Seurantatila kytkeytyy pois päältä 120 sekunnin kuluttua, jos nopeus on pienempi kuin vähimmäisnopeus.

- Kytke varustelusta riippuen joko ohjauspainike, seurantatilan painike tai auran ohjauspainike POIS PÄÄLTÄ.
- Kytke varustelusta riippuen AutoTrac pois päältä. (Lisätietoja AutoTrac-ohjauksesta on näytön käyttöohjeessa.)

Työkoneautomaation deaktivointi

Määrityksestä riippuen kytke joko ohjauspainike, seurantatilan painike tai auran ohjauspainike pois päältä.

Työkoneautomaation poistaminen käytöstä

- Sulje ulosottoventtiili (SCV).
- Kytke automaattitila pois päältä.
- Kytke varustelusta riippuen AutoTrac pois päältä. (Lisätietoja AutoTrac-ohjauksesta on näytön käyttöohjeessa.)

zb48j1t,1693515046420 -22-31AUG23-1/1

Ulosottoventtiilin ohjaus komennoin

Jos valitun Toiminnevalitsimen UCC2 profiili on määritetty käyttämään ulosottoventtiilejä, se ohjaa komennoin kyseisiä ulosottoventtiilejä vaikka toiminne ei olisi käytössä. Muut toiminnot eivät tällöin voi lähettää

komentoja kyseisiin ulosottoventtiileihin. Jos et halua enää ohjata ulosottoventtiilejä komennoin, luo ja valitse Toiminnevalitsimen UCC2 profiili ilman ulosottoventtiilejä tai kytke Toiminnevalitsin UCC2 irti.

RW00482,0000A93 -22-25NOV20-1/1

AutoTrac Vision -peittokuva

AutoTrac Vision -näkyssä näkyy Vision-kameran kuva sekä järjestelmätulojen ja tilojen osoittimia. Vision-näkymä näkyy aloitussivulla Näytönvalitsimen Video-valinnalla.

Kamera-kuvake (A) näyttää Vision-kameran värikoodatun varmuustason. Todellinen varmuustaso (0–10) näytetään järjestelmän diagnostiikkasivuilla.

Varmuustaso 10 – näyttää kamerakuvakkeen vihreällä. Tämä ilmaisee, että Vision-ohjaus pystyy paikallistamaan rivin keskikohdan suurella varmuudella.

Varmuustaso 8 tai 9 – näyttää kamerakuvakkeen keltaisella. Tässä tilassa Vision-ohjaus on edelleen aktiivinen ja pystyy ohjaamaan konetta. Vision-ohjaus toimii kuitenkin epäihanteellisissa olosuhteissa, kuten katoksellisten viljelykasvien tai lyhyiden viljelykasvien läheisyydessä tai paljon rikkaruohoja sisältävissä olosuhteissa.

Varmuustaso 7 tai alle – näyttää kamerakuvakkeen punaisella. Nämä varmuustasot eivät ole riittävän hyviä ohjaukseen. Näissä olosuhteissa Vision-järjestelmä kytketään pois päältä ja GPS-ohjausta käytetään, jos ajoura on määritetty. Jos ajouraa ei ole määritetty, käyttäjän on otettava vastuu koneen ohjauksesta ja ohjattava manuaalisesti.

HUOMAA: Vision-kameran varmuustaso ei kerro, kuinka hyvin kone seuraa ajolinjaa. Vision-ohjaus paikallistaa vain rivin keskikohdan. AutoTrac-järjestelmä on vastuussa koneen ajouran seuraamisesta rivissä.

Kallistuskulma-kuvake (B) antaa reaaliaikaista palautetta rinneolosuhteista. AutoTrac pystyy



AutoTrac Vision -peittokuva

A—Kamera-kuvake
B—Kallistuskulma-kuvake
C—Riviväli-kuvake
D—RowSense-tilakuvake

rinnekompensointiin, mutta rinteiden kulman kasvaessa suorituskyky saattaa heikentyä. Kuvake näyttää rinteiden numeerisesti ja vaihtamalla kuvakkeen väriä:

- Vihreä kuvake – rinne on 0–2 astetta
- Keltainen kuvake – rinne on 2–6 astetta
- Punainen kuvake – rinne on yli 6 astetta

Riviväli-kuvake (C) näyttää järjestelmälle valitun rivivälin. Jos näytetty väli ei ole oikein, kuljettajan on syötettävä oikea riviväli ja kalibroitava AutoTrac Vision-järjestelmä.

Järjestelmään sovellettava siirtymä näkyy myös kuvakkeessa. Jos siirtymä ei ole oikein tai jos sitä ei haluta soveltaa, käyttäjän on muutettava asetusta asetustoimenpiteellä.

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693515046343 -22-31AUG23-1/2

PC590596 —UN—21AUG23

Rivin keskikohdan osoitin (E)—Valkoinen katkoviiva osoittaa rivin keskikohdan, joka on ihanteellinen seurantasijainti koneen pyörälle. Viiva muuttuu hieman viljelykasviolosuhteiden mukaan. Viivassa näkyy lisää muutoksia, kun konetta käytetään reittien välissä tai kun viljelykasvi on istutettu ilman GPS-ohjausta.

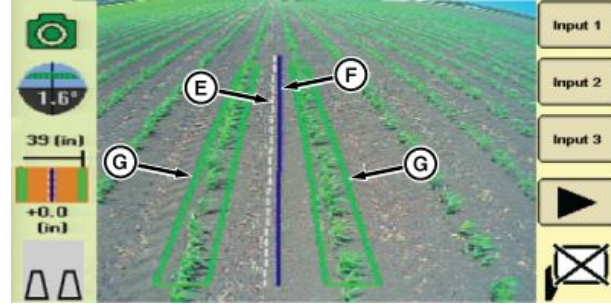
Pyörän keskikohdan osoitin (F)—Kiinteä sininen viiva osoittaa pyörän keskikohdan, joka määritetään kalibroinnin aikana. Pyörän keskikohdan osoitin liikkuu, jos järjestelmään sovelletaan siirtymää.

Viljelyrivin osoitin (G)—Kahdella vihreällä suorakulmiolla näytetään viljelyrivit ja ilmoitetaan, minne Vision-kamera on laskenut niiden sijainnin.

RowSense-tilakuvake (D) ilmaisee RowSense-tilan. Kuvakkeen väri ilmaisee, mitä koneessa sillä hetkellä tapahtuu. Kuvakkeen väri muuttuu RowSense-toimintatilan perusteella.

- Harmaa väri: Järjestelmä asennettu
- Vihreä väri: Järjestelmä aktiivinen, käyttää sekä rivitunnistinta että GPS:ää
- Keltainen väri: GPS menetetty, toiminta vain rivitunnistimen tietojen varassa
- Oranssi väri: Rivitunnistimen signaali menetetty, toiminta vain GPS:n varassa

Seuraavassa taulukossa on yleisiä sääntöjä, joita sovelletaan rivin keskikohdan osoittimen ja pyörän keskikohdan osoittimen käyttäytymistä tarkkailtaessa riviä ajettaessa.



AutoTrac Vision -peittokuva

E—Rivin keskikohdan osoitin G—Viljelyrivin osoitin
F—Pyörän keskikohdan osoitin

AutoTrac Vision -kalibroinnin laatu	AutoTrac-asetus	Havaittu tulos
Hyvä	Hyvä	Rivin keskikohdan osoitin ja pyörän keskikohdan osoitin on kohdistettu hyvin (alle 10 cm:n [4 in] siirtymä) kaikilla nopeuksilla.
Hyvä	Heikko	Rivin keskikohdan osoitin ja pyörän keskikohdan osoitin on kohdistettu hyvin alhaisilla nopeuksilla (alle 16 km/h [10 mph]). Osoittimet ovat liian aggressiivisia, liian hitaita kohdistamiseen tai liian hitaita vastaamiseen suuremmilla nopeuksilla.
Heikko	Hyvä tai heikko	Rivin keskikohdan osoitinta ja pyörän keskikohdan osoitinta ei koskaan kohdisteta millään nopeudella. Osoittimet ovat ehkä yliviivattuja tässä tapauksessa.

zb48j1t,1693515046343 -22-31AUG23-2/2

PC582181 —UN—21AUG23

Toiminnevalitsimen UCC2 nollaus

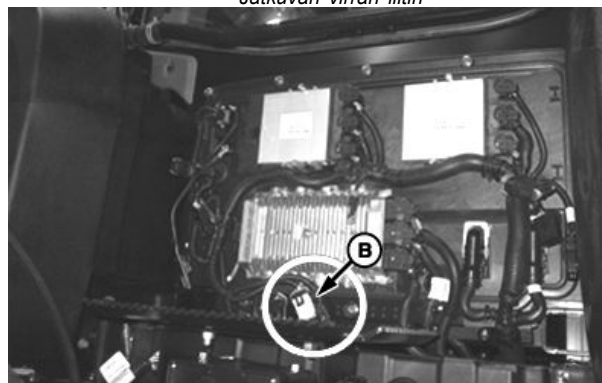
TÄRKEÄÄ: Älä kytke Toiminnevalitsinta UCC2, kun koneeseen on kytketty virta. Toiminnevalitsimen kytkeminen koneen virran ollessa kytkettynä voi aiheuttaa CAN-väylän tiedonsiirtovirheitä ja hydrauliiikan ohjainyksikön vikoja.

1. Sammuta kone.
2. Irrota jatkuvan virran liitin (A) ja apukäynnistysliitin (B).

A—Jatkuvan virran sähköliitin B—Apukäynnistysliitin



Jatkuvan virran liitin



Apukäynnistysliitin

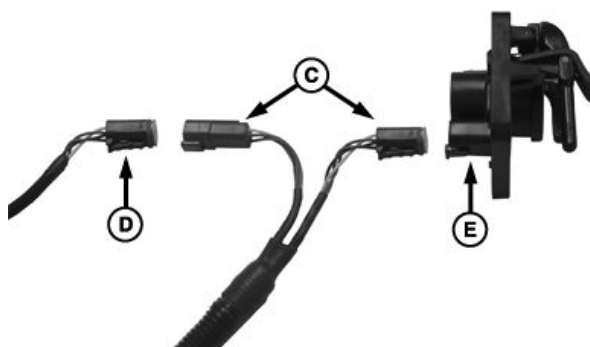
zb48j1t,1693893905613 -22-05SEP23-1/2

PC22232 —UN—29FEB16

PC22233 —UN—29FEB16

3. Irrota CAN-väylän T-liittimet (C) ja liitä 4-napainen CAN-väylän liitin (D) suoraan työkoneen ISO-liittimeen (E).
4. Käynnistä kone. Kun kaikki järjestelmät käynnistyvät, avaa ja poista koneen kaikki vikakoodit ja sammuta sitten kone.
5. Liitä jatkuvan virran liitin ja apukäynnistysliitin uudelleen.
6. Liitä CAN-väylän T-liittimet uudelleen 4-napaisen sähköliittimen ja työkoneen ISO-liittimen välille.

C—CAN-väylän T-liittimet E—Työkoneen ISO-liitin
D—4-napainen CAN-väylän sähköliitin



CAN-väylän liittimet

zb48j1t,1693893905613 -22-05SEP23-2/2

PC22234 —UN—29FEB16

Tilakoodi, navigointilähde ja poistumiskoodi

Tilakoodi	Kuvaus	Ratkaisu
Pois käytöstä	Järjestelmässä on vikoja.	Lisätietoja ja apua vikojen ratkaisuun on Active Implement Guidance -ohjauksen diagnostiikkasivuilla.
Valmis käyttöön otettavaksi	Järjestelmä odottaa, että käyttäjä ottaa toiminnon käyttöön.	Ota toiminto käyttöön valitsemalla Ohjaus päällä -painike.
Käytössä	Järjestelmä odottaa, että käyttäjä ottaa työkoneautomaation käyttöön.	Järjestelmän käyttöönotto riippuu siitä, miten se on määritetty. (Lisätietoja on kohdassa Käyttö.)
Aktiivinen	Järjestelmä ohjaa työkonetta aktiivisesti GPS-järjestelmää käyttävällä ohjauksella.	Järjestelmä toimii normaalisti.

Navigointilähde	Kuvaus	Ratkaisu
Ei tilaa	Järjestelmä ei ole aktiivinen. Tunnistinta ei ole käytössä.	Määritä järjestelmä.
Aktiivinen – GPS	Järjestelmä ohjaa työkonetta aktiivisesti GPS-järjestelmää käyttävällä ohjauksella.	Normaali käyttö, määritetty määräityksen aikana.
Aktiivinen – ensisijainen paikallinen tunnistin	Järjestelmä ohjaa työkonetta aktiivisesti ensisijaisia paikallisia virheitä käyttävällä ohjauksella.	Normaali käyttö, määritetty määräityksen aikana.
Aktiivinen – toissijainen paikallinen tunnistin	Järjestelmä ohjaa työkonetta aktiivisesti toissijaisia paikallisia virheitä käyttävällä ohjauksella.	Normaali käyttö, määritetty määräityksen aikana.
Aktiivinen – pysy GPS-ohjauksessa	Järjestelmä ohjaa työkonetta aktiivisesti GPS-järjestelmää käyttävällä ohjauksella. Järjestelmä kytkee työkoneautomaation pois päältä, kun AutoTrac valitsee seuraavan ajouran.	Normaali käyttö, määritetty määräityksen aikana.
Aktiivinen – pysy ensisijaisen paikallisten virheiden ohjauksessa	Järjestelmä ohjaa työkonetta aktiivisesti ensisijaisia paikallisia virheitä käyttävällä ohjauksella. Järjestelmä kytkee työkoneautomaation pois päältä, kun AutoTrac valitsee seuraavan ajouran.	Normaali käyttö, määritetty määräityksen aikana.
Aktiivinen – pysy toissijaisen paikallisten virheiden ohjauksessa	Järjestelmä ohjaa työkonetta aktiivisesti toissijaisia paikallisia virheitä käyttävällä ohjauksella. Järjestelmä kytkee työkoneautomaation pois päältä, kun AutoTrac valitsee seuraavan ajouran.	Normaali käyttö, määritetty määräityksen aikana.

Poistumiskoodit	Kuvaus	Ratkaisu
OK	Työkoneautomaatio on valmis käytettäväksi tai toimii ilman virheitä. Kaikki viat ovat todennäköisesti riippumattomia Toiminnevalitsimen UCC2 järjestelmästä.	Järjestelmä toimii oikein.
Ei aktivoitu	Haluttua toiminnetta ei ole aktivoitu Toiminnevalitsimessa UCC2.	Lisätietoja on kohdassa Aktivointikoodin syöttö.
Koneen GPS-tarkkuus ei täyty	Koneen GPS-signaalia ei ole saatavilla tai tarkkuustaso on liian alhainen.	Lisätietoja on kohdassa Satelliittitiedot tai StarFire-vastaanottimen käyttöohjeessa.
Työkoneen GPS-tarkkuus ei täyty	Työkoneen GPS-signaalia ei ole saatavilla tai tarkkuustaso on liian alhainen.	Lisätietoja on kohdassa Satelliittitiedot tai StarFire-vastaanottimen käyttöohjeessa.
Takaisinkytkentätunnistinta ei valittu	Takaisinkytkentätunnistinta ei ole valittu.	Valitse jompikumpi seuraavista: • Active Implement Guidance -toiminnevalitsin > Asetukset-välilehti > Ohjauksen hallinnan muokkuspainike > takaisinkytkentätunnistin. • Valitse Auran ohjaus -toiminnevalitsin > Asetukset-välilehti > Leveyssäätö.
Takaisinkytkentätunnistinta ei havaittu	Valittu takaisinkytkentätunnistin ei ole käytettävissä tai se on sallitun alueen ulkopuolella (<0,1 V tai >4,9 V).	Liitä tunnistin tai säädä vivustoa jännitealueella pysymiseksi.
Takaisinkytkentätunnistinta ei kalibroitu	Valitun ohjauksen takaisinkytkentätunnistimen vasenta tai oikeaa ääriasentoa tai keskiasentoa ei ole asetettu tai ne on asetettu väärin.	Varmista, että vasen ja oikea ääriasento ja keskiasento on asetettu oikein. Varmista, että vasemman ja oikean ääriasennon ero on vähintään 1 V. Säädä vivustoa tarpeen mukaan.

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693893916402 -22-05SEP23-1/2

Venttiiliä ei valittu	Venttiiliin valintaa tai liitääntä ei ole valittu.	Valitse jompikumpi seuraavista: • Active Implement Guidance -toiminnevalitsin > Asetukset-välilehti > Ohjauksen hallinnan muokauspainike > venttiiliin valinta tai liitääntä. • Valitse Auran ohjaus -toiminnevalitsin > Asetukset-välilehti > Leveyssäätö.
Venttiili ei saatavilla	Valittua venttiiliä ei tällä hetkellä havaita tai se ei toimi.	Tarkista liitännät ja yritä sitten palautusta käynnistämällä kone uudelleen.
Venttiili ei automatiikan tilassa	Valittua venttiiliä ei ole asetettu automatiikan tilaan.	Jos käytät vanhaa JD:n omaa tai JD:n omaa versiota, aseta haluamasi venttiili lukitusasentoon ja vapauta se. Jos käytössä on ISO-venttiiliiliitääntä, valitse aktivointikatkaisin.
Venttiilin vika	Valittu venttiili ilmoittaa viasta, eikä sitä voi käyttää.	Tarkasta venttiili ja yritä sitten palautusta käynnistämällä kone uudelleen.
Venttiili kalibroimatta	Valitun venttiilin raja-arvoja ei ole kalibroitu.	Kalibroi raja-arvot. Valitse jompikumpi seuraavista: • Active Implement Guidance -toiminnevalitsin > Kalibroinnit-välilehti > Automaattisen tai manuaalisen kalibroinnin painike. • Auran ohjaus -toiminnevalitsin > Kalibroinnit-välilehti > Manuaalisen kalibroinnin painike.
Ei koneen AutoTrac-ohjausta	Koneen AutoTrac-ohjausta ei havaita tai sitä ei ole määritetty.	Varmista, että AutoTrac on asennettu ja toimii.
Ajouran numero muuttunut	Normaali toiminta ja näytöt, kun Pysy ohjauksessa -valinta on käytössä; järjestelmä kytkeytyy pois päältä, kun AutoTrac vaihtaa valittua ajouraa.	Järjestelmä toimii normaalisti.
GPS:n keskeytys	Paikannustarkkuuslaimentuma (PDOP) tai korjausten ikä on liian suuri.	Tarkasta GPS-tarkkuus ja satelliitit. (Lisätietoja on StarFire-vastaanottimen käyttöohjeessa.)
Nopeus liian pieni	Koneen nopeus on alle 0,1 km/h (0.06 mph) eikä se pysty ohjaamaan venttiilejä.	Suurennna koneen nopeutta yli pienimmän nopeuden raja-arvon 0,1 km/h (0.06 mph).
Työkone ei tallenna	Kytke ohjaus pois päältä, kun työn tallentaminen on pois käytöstä ja näyttö ilmoittaa, että työn tallentaminen on pois käytöstä.	Tarkista näytössä työn tallentamisen asetukset.
Ensisijaista paikallista virhettä ei havaittu	RowSense on käytössä, mutta paikallisia virhelähteitä ei havaita.	Yhdistä paikallinen virhelähde tai poista RowSense käytöstä.
Ei toissijaista paikallista virhettä	RowSense on käytössä, mutta paikallisia virhelähteitä ei havaita.	Yhdistä paikallinen virhelähde tai poista RowSense käytöstä.
Odottaa käyttäjän käyttöönottoa	Odottaa, että käyttäjä valitsee Ohjaus päällä -painikkeen.	Valitse Ohjaus päällä -painike.
Nopeus ei sallitulla alueella	Nopeus on liian suuri tai liian pieni.	Käytä konetta nopeudella 0,1 km/h (0,06 mph) ja enimmäisnopeudella. • Active Implement Guidance -ohjauksen AutoTrac-enimmäisnopeus vaihtelee alustan mukaan. (Lisätietoja on koneen käyttöohjeessa.) • Seurantatilan enimmäisnopeus on 36 km/h (22.4 mph). • Auran ohjauksen enimmäisnopeus on 15 km/h (9.3 mph).
Käyttäjä ei istuimella	Käyttäjä ei ole istuimella.	Käyttäjän on oltava istuimella. Tarkasta istuimen kytkin.
Valmis	Järjestelmä on valmis kytkettäväksi.	Valitse aktivointikatkaisin.
Venttiilin virhe – Yritä palautusta käynnistämällä uudelleen	Venttiilivika on raportoitu.	Tarkasta johdotus ja yritä sitten palautusta käynnistämällä kone uudelleen.
AutoTrac ei ole aktiivinen	AutoTrac ei ole aktiivinen.	Ota AutoTrac käyttöön.

zb48j1t,1693893916402 -22-05SEP23-2/2

Vikakoodit (DTC)

DTC	Kuvaus	Toimenpidesuositus
168,03	Kytetty jännite on yli normaalin.	Tarkasta virransyöttö.
168,04	Kytetty jännite on alle normaalin.	Tarkasta virransyöttö.
629	Käyttöjärjestelmä ei reagoinut 1 sekunnin ajan.	Jos ongelma ei poistu, kytke koneen virta uudelleen.
517232,02	Työkoneen CAN-väylä ei ole aktiivinen.	Jos ongelma ei poistu, kytke koneen virta uudelleen.
517857,14	Järjestelmä on havainnut useita Toiminnevalitsimia CAN-väylässä.	Irrota jokin Toiminnevalitsimista.
523773,03	Koneen CAN-väylän korkea jännite on yli normaalin.	Jos ongelma ei poistu, kytke koneen virta uudelleen.
523773,04	Koneen CAN-väylän korkea jännite on alle normaalin.	Jos ongelma ei poistu, kytke koneen virta uudelleen.
523774,03	Koneen CAN-väylän alhainen jännite on yli normaalin.	Jos ongelma ei poistu, kytke koneen virta uudelleen.
523774,04	Koneen CAN-väylän alhainen jännite on alle normaalin.	Jos ongelma ei poistu, kytke koneen virta uudelleen.
524215,03	Työkoneen CAN-väylän korkea jännite on yli normaalin.	Jos ongelma ei poistu, kytke koneen virta uudelleen.
524215,04	Työkoneen CAN-väylän korkea jännite on alle normaalin.	Jos ongelma ei poistu, kytke koneen virta uudelleen.
524217,03	Työkoneen CAN-väylän alhainen jännite on yli normaalin.	Jos ongelma ei poistu, kytke koneen virta uudelleen.
524217,04	Työkoneen CAN-väylän alhainen jännite on alle normaalin.	Jos ongelma ei poistu, kytke koneen virta uudelleen.
524259,00	Toiminnevalitsimen lämpötila on yli 90 °C (194 °F).	Varmista, että Toiminnevalitsimessa ei ole likaa, pölyä tai vieraita aineita.

RW00482,0000987 -22-06OCT21-1/1

Diagnostiikka

Valitse jompikumpi seuraavista:

- Active Implement Guidance -toiminnevalitsin > Diagnostiikka-välilehti > Diagnostiikka
- Auran ohjaus -toiminnevalitsin > Diagnostiikka-välilehti

Diagnostiikkanäytöt:

- Tila (A) – toimintatila.
- Ehto (B) – kunkin tilan saavuttamista koskevat vaatimukset.
- On valmis (C) – ilmoittaa, että ehto on täytetty.

A—Tila
B—Ehto

C—Valmis

Status	Setup	Calibrations	Diagnostics
Last Exit 1 Feedback Sensor Not Detected Codes Issued 2 Feedback Sensor Not Selected 3 Feedback Sensor Not Detected Diagnostics			
A	B	C	
	Activated	Is Ready	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	

Diagnostiikka – Active Implement Guidance

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

Diagnostiikka – Auran ohjaus

zb48j1t,1693893964042 -22-05SEP23-1/1

PC589258 —UN—09AUG23

PC589259 —UN—09AUG23

Askelvaste – Active Implement Guidance

Valitse Active Implement Guidance -toiminnevalitsin > Diagnostiikka-välilehti > Askelvaste.

! HUOMIO: Vammojen välttämiseksi varmista, ettei työkoneen lähellä ole ihmisiä tai esteitä ja että työkone voi vaihtaa asentoa ilman laitevaurioita.

Askelvaste testaa ohjauksen säätömoottoria siirtämällä työkoneen kalibroituun keskiasentoon. Tämä auttaa arvioimaan ohjausjärjestelmän kykyä hallita asentoa ja järjestelmän säätöä.

Siirrä työkoneen ohjauksen säätömoottori pois keskiasennosta.

Suorita testi pitämällä AutoTrac-aktivointikatkaisinta painettuna ja valitsemalla Aloita testi -painike (A).

A—Aloita testi -painike

Askelvaste

zb48j1t,1693893982740 -22-05SEP23-1/1

PC589270 —UN—09AUG23

Taajuuspyyhkäisy—Active Implement Guidance

Valitse Active Implement Guidance -toiminnevalitsin > Diagnostiikka-välilehti > Taajuuspyyhkäisy.

! HUOMIO: Vammojen välttämiseksi varmista, ettei työkoneen lähellä ole ihmisiä tai esteitä ja että työkone voi vaihtaa asentoa ilman laitevaurioita.

Taajuuspyyhkäisy testaa ohjauksen toimilaitetta sinimuotoisen asennon komennon taajuuspyyhkäisyllä. Tämä auttaa arvioimaan ohjausjärjestelmän kykyä hallita asentoa, järjestelmän säätöä ja muuttaa asentoa ilman laitevaurioita.

Suorita testi syöttämällä haluamasi testiparametrit (A–D) ja pitämällä sitten AutoTrac-aktivointikatkaisinta painettuna ja valitsemalla Aloita testi -painike (E).

A—Asentokomento
B—Pyyhkäisy aika
C—Aloitustaajuus

D—Lopetustaajuus
E—Aloita testi -painike

Taajuuspyyhkäisy

zb48j1t,1693894028541 -22-05SEP23-1/1

PC589271 —UN—09AUG23

Asentokomento—Active Implement Guidance

Valitse Active Implement Guidance -toiminnevalitsin > Diagnostiikka-välilehti > Asennon komento.

! HUOMIO: Vammojen välttämiseksi varmista, ettei työkonene lähellä ole ihmisiä tai esteitä ja että työkonene voi vaihtaa asentoa ilman laitevaurioita.

Asennon komento testaa ohjauksen säätömoottoria siirtämällä työkonene käyttäjän määrittämään asentoon. Tämä auttaa arvioimaan ohjausjärjestelmän kykyä hallita asentoa ja järjestelmän säätöä.

Suorita testi syöttämällä haluamasi asentokomento (A) ja pitämällä sitten AutoTrac-aktivointikatkaisinta painettuna ja valitsemalla Aloita testi -painike (B).

A—Asentokomento

B—Aloita testi -painike

Asennon komento

zb48j1t,1693894110616 -22-05SEP23-1/1

PC589272 —UN—09AUG23

Virtauskomento—Active Implement Guidance

Valitse Active Implement Guidance -toiminnevalitsin > Diagnostiikka-välilehti > Virtauskomento.

! HUOMIO: Vammojen välttämiseksi varmista, ettei työkonene lähellä ole ihmisiä tai esteitä ja että työkonene voi vaihtaa asentoa ilman laitevaurioita.

Virtauskomento testaa ohjauksen säätömoottoria käyttämällä manuaalisesti syötettyä virtauskomentoprosenttia. Tämä auttaa arvioimaan ohjauskomentojen tehoa.

Suorita testi syöttämällä haluamasi virtauskomento (A) ja pitämällä sitten AutoTrac-aktivointikatkaisinta painettuna ja valitsemalla Aloita testi -painike (B).

A—Virtauskomento

B—Aloita testi -painike

Virtauskomento

zb48j1t,1693894110545 -22-05SEP23-1/1

PC589273 —UN—09AUG23

Navigointitunnistimet—Active Implement Guidance

Valitse Active Implement Guidance -toiminnevalitsin > Diagnostiikka-välilehti > Navigointitunnistimet.

Navigointitunnistimet näyttävät seuraavat tiedot GPS:stä, ensisijaisesta tunnistimesta ja toissijaisesta tunnistimesta:

- Lähde (A)
- Sivuttaisvirhe (B)
- Suuntavirhe (C)
- Kaarevuus (D)
- Varmuus (E)
- Lähdeosoite (F)
- Ensisijainen (G)

A—Lähde
B—Sivuttaisvirhe
C—Suuntavirhe
D—Kaarevuus

E—Varmuus
F—Lähdeosoite
G—Ensisijainen

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

Navigointitunnistimet

zb48j1t,1693894128823 -22-05SEP23-1/1

PC26431 —UN—25OCT18

Nopeuden säätö – Active Implement Guidance

Valitse Active Implement Guidance -toiminnevalitsin > Diagnostiikka-välilehti > Nopeuden säätö.

Nopeuden säätö näyttää seuraavat:

- Ohjaustila (A)
- Rajoitustila (B)
- Poistumiskoodi (C)
- Käyttäjän rajoitus (D)
- Koneen nopeus (E)
- Nopeuden komento (F)

A—Ohjaustila
B—Rajoitustila
C—Poistumiskoodi

D—Käyttäjän rajoitus
E—Koneen nopeus
F—Nopeuden komento

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

Nopeuden säätö

zb48j1t,1693894235577 -22-05SEP23-1/1

PC589274 —UN—09AUG23

Diagnostiikka – Auran ohjaus

Valitse Auran ohjaus -toiminnevalitsin > Diagnostiikka-välilehti.

Diagnostiikkakanäytöt:

- Tila (A) – auran ohjauksen toimintatila.
- Ehdot (B) – kunkin tilan saavuttamista koskevat vaatimukset.
- Valmis (C)—Ilmoittaa, onko ehto täytetty.

A—Tila
B—Ehto

C—Valmis

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

Diagnostiikka

zb48j1t,1693894235528 -22-05SEP23-1/1

PC589259 —UN—09AUG23

Laitteisto/ohjelmisto

Valitse Ohjainyksikön asetukset -toiminnevalitsin > Diagnostiikka-välilehti > Laitteisto/ohjelmisto alasvetovalikosta (A).

Laitteisto/ohjelmisto näyttää Toiminnevalitsimen ohjainyksikön:

- Laitteistoversio (B)
- Ohjelmistoversio (C)
- Sarjanumero (D)
- Ensisijainen lähdeosoite (E)
- Toissijainen lähdeosoite (F)

Ota diagnostisten arvojen ja tilojen lähettäminen CAN-tallennusta varten käyttöön valitsemalla Ota CAN-diagnostiikka käyttöön -valintaruutu (G). CAN-tallenteita käytetään vaativaan vianetsintään.

A—Alasvetovalikko
B—Laitteistoversio
C—Ohjelmistoversio
D—Sarjanumero

E—Ensisijainen lähdeosoite
F—Toissijainen lähdeosoite
G—Ota CAN-diagnostiikka käyttöön -valintaruutu

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

Laite/Ohjelmisto

zb48j1t,1693894235476 -22-05SEP23-1/1

PC589260 —UN—09AUG23

Käyttötunnit

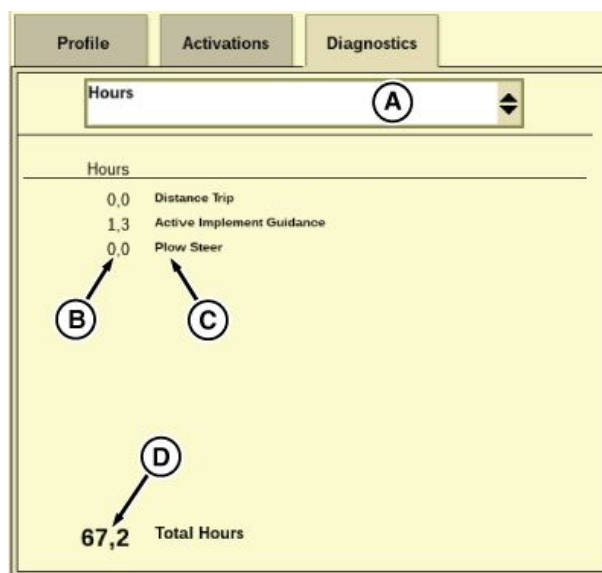
Valitse Toiminnevalitsimen toiminnevalitsin > Diagnostiikka-välilehti > Tunnit alasvetovalikosta (A).

Näytössä näkyvät tunnit (B) kuvaavat aikaa, jonka kukin toiminne (C) toimi aktiivisessa tilassa.

Näytössä näkyvät tunnit yhteensä (D) kuvaavat kokonaisaikaa, jonka Toiminnevalitsin toimi aktiivisessa tilassa.

A—Alasvetovalikko
B—Tunnit

C—Toiminne
D—Tunnit yhteensä



Tunnit

zb48j1t,1693894235420 -22-05SEP23-1/1

PC589261—UN—09AUG23

Ulosottoventtiilin diagnostiikka

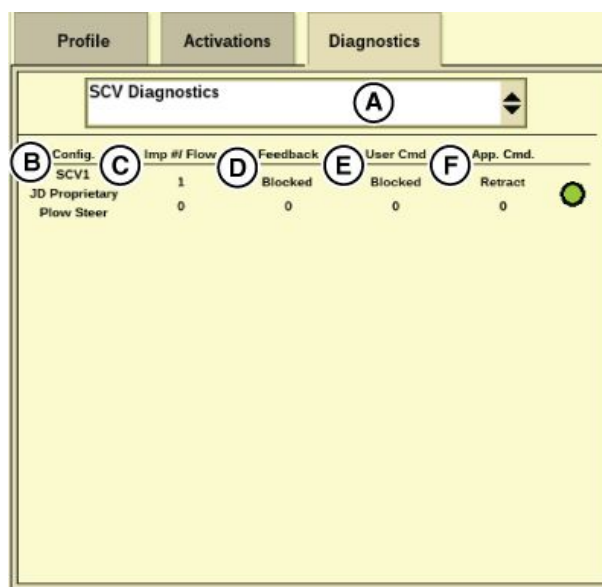
Valitse Ohjainyksikön asetukset -toiminnevalitsin > Diagnostiikka-välilehti > Ulosottoventtiilin diagnostiikka alasvetovalikosta (A).

Ulosottoventtiilin diagnostiikkänäytöt:

- Määrittys (B)
- Työkoneen numeron virtaus (C)
- Tunnistimen takaisinkytkentä (D)
- Käyttäjän komento (E)
- Toiminnevalitsimen komento (F)

SCV:n diagnostiikka-arvot		
Virtauksen tila	Numero	Määritelmä
Estetty	0	Venttiili ei salli virtausta.
Pidennys	1	Venttiili sallii positiivisen virtauksen.
Lyhennys	2	Venttiili sallii negatiivisen virtauksen.
Kellunta	3	Venttiili on auki.
Virhe	14	Jokin meni vikaan.

SCV:n diagnostiikka-arvot



Ulosottoventtiilin diagnostiikka

A—Alasvetovalikko
B—Määrittys
C—Työkoneen numeron virtaus

D—Tunnistimen takaisinkytkentä
E—Käyttäjän komento
F—Toiminnevalitsimen komento

zb48j1t,1693894235326 -22-05SEP23-1/1

PC589262—UN—09AUG23

Tulon/lähdön lukemat

Valitse Ohjainyksikön asetukset -toiminnevalitsin
> Diagnostiikka-välilehti > Tulon/lähdön lukemat
alasvetovalikosta (A).

Tulon/lähdön lukemat näyttää signaalin tyyppin (B–D) ja Toiminnevalitsimen liittimessä käytettävän navan numeron (E).

- Analogiset signaalit näyttävät jännitteen (F).
- Digitaaliset signaalit näyttävät tilan (G) ja taajuuden (H).
- Miinusjännitteen kytkimet näyttävät tilan (G) ja virran (I).

A—Alasvetovalikko
B—Analoginen signaali
C—Digitaalinen signaali
D—Miinusjännitteen kytkimen signaali
E—Navan numero
F—Jännite
G—Tila
H—Taajuus
I—Virta

Profile

Activations

Diagnostics

Input/Output Readings

A

B

Signal

Pin

E

Voltage

F

Analog In 1

G2

0,01

Analog In 2

K2

0,01

Analog In 3

G3

0,00

Analog Out 1

H1

0,03

Analog Out 2

J1

0,02

5 V In

E1

0,02

5 V Out

K3

4,95

C

Signal

Pin

E

State

G

Frequency (Hz)

H

Dig In 1

G1

0

0

Dig In 2

K1

0

0

Dig In 3

C3

0

0

D

Signal

Pin

E

State

G

Current (mA)

I

Low Side Driver 1

E3

0

25

Low Side Driver 2

E2

1

18

Low Side Driver 3

D3

1

10

Tulon/lähdön lukemat

Analoginen ja jännite			Valittu ulosottoventtiilin tyyppi			
Signaali	Tap-pi	Jännite	Vanha JD:n oma versio	JD:n oma versio	ISO	Ulkoinen venttiili
Analogi-nen tulo 1	G2	Pyöräkulmatunnistimen jännitelukema määritetylle ulosottoventtiilille. (Myös auran ohjauksen jälleennyjään ulosottoventtiiliin kalibrointityökalu voi käyttää tätä tuloa.) 0–5 V, 2,5 V = vapaa	Nykyinen pyöräkulmatunnistimen jännitelukema kytkettynä työkoneen takaisinkytkennän johtosarjan määrättyyn ulosottoventtiiliin.			
Analogi-nen tulo 2	K2	Pyöräkulmatunnistimen jännitelukema määritetylle ulosottoventtiilille. (Myös auran ohjauksen jälleennyjään ulosottoventtiiliin kalibrointityökalu voi käyttää tätä tuloa.) 0–5 V, 2,5 V = vapaa	Nykyinen pyöräkulmatunnistimen jännitelukema kytkettynä työkoneen takaisinkytkennän johtosarjan määrättyyn ulosottoventtiiliin.			
Analogi-nen tulo 3	G3	Ei koske Active Implement Guidance-ohjausta, auran ohjausta tai etäisyysmittaria.	Ei käytössä			
Analogi-nen lähtö 1	H1	Ulosottoventtiilin komennettu jännitearvo. 0–5 V, 2,5 V = vapaa	Kun asetuksista on valittu ulosottoventtiili 1, tämä on hydraulikan ohjainyksikölle komennettu jännite. Jos järjestelmä ei ole automatiikan tilassa, se on vastaavan ulosottoventtiiliin nykyinen komennettu jännite.	Ei käytössä	Ei käytössä	Kun asetuksista on valittu ulosottoventtiili 1, tämä on ulkoisen ulosottoventtiiliin vivun jännitelukema. Noin 2,8 V vastaa vapaa-asentoa. Jos jännite on lähellä arvoa 0 V ja/tai se ei muutu etäasennettavan sähkötoimisen ulosottoventtiiliin ohjausvivun liikkeessä, varmista, että ulkoinen venttiili on kytketty ja että valo palaa.

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693894270695 -22-05SEP23-1/2

PC589263 —UN—09AUG23

Analoginen lähtö 2	J1	Ulosottoventtiilin komennettu jännitearvo. 0–5 V, 2,5 V = vapaa	Kun asetuksista on valittu ulosottoventtiili 3, tämä on hydraulikan ohjainyksikölle komennettu jännite. Jos järjestelmä ei ole automatiikan tilassa, se on vastaavan ulosottoventtiilin nykyinen komennettu jännite.	Ei käytössä	Ei käytössä	Kun asetuksista on valittu ulosottoventtiili 2, tämä on ulkoisen ulosottoventtiilin vivun jännitelukema. Noin 2,8 V vastaa vapaa-asentoa. Jos jännite on lähellä arvoa 0 V ja/tai se ei muutu etäasennettavan sähkötoimisen ulosottoventtiilin ohjausvivun liikkeessä, varmista, että ulkoinen venttiili on kytketty ja että valo palaa.
5 V:n tulo	E1	0–5 V:n tunnistimen jännite. Kun työkonen takaisinkytkentätunnistimen johtosarja, se on 5 V. Traktorin ulosottoventtiilillä se on 0 V ja muuttuu komennon mukaan.	Hydraulikan ohjainyksikön jännitelukeman tulee olla 5 V.	Ei käytössä	Ei käytössä	Ei käytössä
5 V:n lähtö	K3	Järjestelmän syöttöjännite. 0–5 V	Järjestelmän syöttöjännitteen tulee olla lähes 5 V.			

Analoginen ja jännite

Digitaalinen signaali	Tappi	Tila	Taajuus (Hz)
Digitaalinen lähtö 1	G1	Etäasennettavan sähkötoimisen ulosottoventtiilin ohjausvipu, 0 = ei komentoa, 1 = komento	Ei koske Active Implement Guidance -ohjausta tai auran ohjausta.
Digitaalinen lähtö 2	K1	Arvo on 1	
Digitaalinen lähtö 3	C3	Ei koske Active Implement Guidance -ohjausta tai auran ohjausta.	

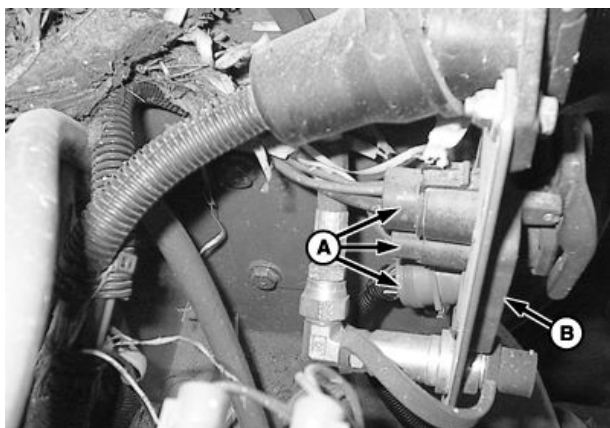
Digitaalinen signaali

Kytkimet	Tappi	Tila	Virta (mA)
Miinusjännitteen kytkin 1	E3	Kytkin releelle, jota käytetään elektronisilla jarruilla varustetuille työkoneille, jotka lukitsevat ja vapauttavat ohjauspyörät kääntymisen aikana; sekä hydraulisilla ohjausjärjestelmillä varustetuille työkoneille, jotka ohjaavat elektronisten arvojen avulla ohjaussylinterit kellumaan kääntymisen aikana. 0 = Active Implement Guidance ei ole aktiivinen, 1 = Active Implement Guidance on aktiivinen	<3000 mA
Miinusjännitteen kytkin 2	E2	Ei koske Active Implement Guidance -ohjausta tai auran ohjausta.	<3000 mA
Miinusjännitteen kytkin 3	D3	Ei koske Active Implement Guidance -ohjausta tai auran ohjausta.	<3000 mA

Kytkimet

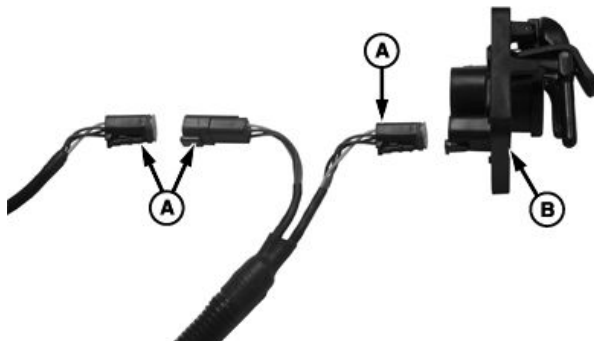
zb48j1t,1693894270695 -22-05SEP23-2/2

Koneen varustelu



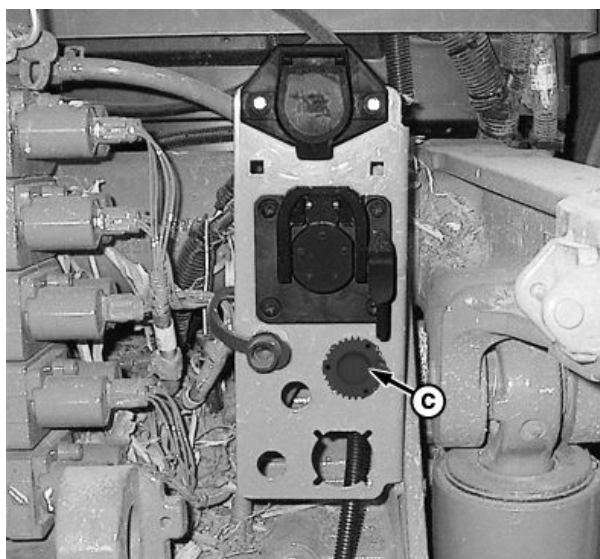
ISO-liitin

PC19673 —UN—28MAY14



Y-liitin

PC19672 —UN—27MAY14



Takaisinkytkentätunnistimen liitin

PC19674 —UN—28MAY14

A—Konepuolen sähköliittimet B—ISO-liitin C—Takaisinkytkentätunnistimen liitin

Tunnusmerkki

Työkone ei näy tai sitä ei voi käyttää.

Ongelma

Likaisia tai irronneita liittimiä (A) ISO-liittimen (B) koneen puolella.

GreenStar-johtosarja on kytketty väärin.

Johtosarjassa on sähköinen oikosulku.

Ratkaisu

Puhdista liittimet ja kytke ne takaisin tiukasti.

Katkaise koneen ja järjestelmän virta. Irrota sitten johtosarja, puhdista se ja asenna se oikein.

Tarkasta, onko sähköjohdoissa katkoksia, oikosulkuja tai vaurioita.

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693894927443 -22-07AUG25-1/4

Tunnusmerkki	Ongelma	Ratkaisu
	Toiminnevalitsin UCC2 kytkettiin koneen virran ollessa kytkettynä ja/tai aktiivisten koodien ollessa koneessa.	Sammuta kone ja irrota Toiminnevalitsin UCC2 kokonaan järjestelmästä. Käynnistä kone ja anna näytön käynnistyä kokonaan. Sammuta kone ja kytke Toiminnevalitsin UCC2 ja kaikki johtosarjat takaisin.
	Toiminnevalitsin UCC2 ei saa yhteyttä CAN-väylään, kun virta on kytketty pois päältä ja jälleen päälle.	Varmista, että Toiminnevalitsimeen UCC2 on kytketty virta. Jos Toiminnevalitsimessa UCC2 on jatkuva virta, se ei sammuta eikä näy näytössä, kun koneeseen palautetaan virta.
Ulosottoventtiili (SCV) ei siirry automatiikan tilaan.	Ulosottoventtiilin apukäynnistysliitintä ei ole kytketty.	Varmista, että 9-napainen ulosottoventtiilin apukäynnistysliitin on kytketty koneeseen.
	Ulosottoventtiiliä ei ole määritetty.	Varmista, että ulosottoventtiili on määritetty. (Lisätietoja on kohdassa Ohjauksen hallinta Active Implement Guidance -ohjaukselle ja kohdassa Leveyssäästö ja auran määrittäminen auran ohjausta varten.)
AC (automaattinen ohjaus) ei näy ulosottoventtiilin näytössä (30-sarjan traktori tai vanhempi). Automatiikan valintaruutu näkyy harmaana, eikä sitä voi valita (R-sarjan traktorit).	Koneen takaosassa on likainen tai irronnut työkonen takaisinkytkentätunnistimen liitin (C). Varhaisissa johtosarjamalleissa käytettiin 10-napaista suorakulmaista liitintä.	Puhdista liittimet ja kytke ne takaisin tiukasti.
	Ulosottoventtiili ei ole asentolukossa.	Varmista, että ulosottoventtiili on asentolukossa eikä kelluntatilassa. Jos ulosottoventtiilin vipu pysyy edessä, se on kellunta-asennossa.
	Asetukset ovat virheelliset.	Varmista, että oikea ohjaustyyppi on valittu, että SCV:t on valittu Active Implement Guidance -ohjauksen asetuksissa ja että virta on kytketty pois päältä ja jälleen päälle.
	CommandCenterissä on valittu väärä SCV (R-sarja).	Valitse käytössä oleva ulosottoventtiili CommandCenter-monitorissa.
Järjestelmä liikkuu yhteen suuntaan.	Järjestelmään on asennettu rivivastaventtiilejä.	Irrota vastaventtiilit.

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693894927443 -22-07AUG25-2/4

Tunnusmerkki	Ongelma	Ratkaisu
	Hydrauliikkaletkut on liitetty väärinpäin.	Vaihda hydrauliikkaletkujen paikkaa tai valitse Käänteinen lähtö -valintaruutu ja kalibroi ulosottoventtiili ja takaisinkytkentätunnistin. (Lisätietoja on kohdassa Ohjauksen hallinta Active Implement Guidance -ohjaukselle ja kohdassa Leveyssäätö ja auran määrittäminen auran ohjausta varten.)
	Toiminnevalitsin UCC2 kytkettiin koneen käydessä, mikä loi hydraulisen ohjainyksikön vikakoodeja.	(Lisätietoja on kohdassa Toiminnevalitsimen UCC2 nollaus.)
Sivulle siirtyvä kolmipistenos-tolaite lukittuu yhteen suuntaan päästeen saavuttamisen jälkeen.	Nostolaite ei liiku samansuuntaisesti koneen taka-akselin kanssa.	Asenna työkoneseen takaisinkytkentätunnistin ja johtosarja. Muuta ohjauksen valintaa työkoneseen siirrosta työkoneseen ohjaukseen. Kalibroi väsen, keskimmäinen ja oikea asento.
Työkone ohjautuu pois riviltä, kun AutoTrac-aktivointipainiketta painetaan.	SCV-letkut on kiinnitetty väärinpäin.	Vaihda hydrauliikkaletkujen paikkaa tai valitse Käänteinen lähtö -valintaruutu ja kalibroi ulosottoventtiili ja takaisinkytkentätunnistin. (Lisätietoja on kohdassa Ohjauksen hallinta Active Implement Guidance -ohjaukselle ja kohdassa Leveyssäätö ja auran määrittäminen auran ohjausta varten.)
	Pyöräkulmatunnistimeen on kytketty väärä työkoneseen takaisinkytkentätunnistimen liitin.	Kytke työkoneseen takaisinkytkentäliitin, joka vastaa asetuksissa valittua ulosottoventtiiliä.
Kone ei ohjaudu riviin.	Ulosottoventtiilin näytössä näkyy EC.	Tuo AC-tila esiin työntämällä oikea ulosottoventtiiliin ohjausvipu asentolukkoon.
Hydrauliikkasyylinteri ei reagoi hyvin.	Hydrauliikkasyylinteristä vuotaa nestettä.	Tarkasta, esiintyykö vuotoja. (Lisätietoja saat työkoneseen ohjaussyylinterin valmistajalta.) Korjaa tai vaihda sylinteri. Voit pyytää apua John Deere -jälleenmyyjältä tai muulta palveluntarjoajalta.
	Koneen hydraulipaine ei ole riittävä.	Tarkasta koneen hydraulipaine. (Lisätietoja on koneen käyttöohjeessa.)

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693894927443 -22-07AUG25-3/4

Tunnusmerkki	Ongelma	Ratkaisu
		Varmista, että vaihteistoöljy on käyttölämpötilassa.
		Käytä koneen paineelle sopivan kokoisia hydraulikkasyylintereitä.
	Vastapaineventtiili on säädetty väärin.	Säädä vastapaineventtiilin patruunat ja kalibroi raja-arvot.
	Hydrauliikkaletkut on liitetty väärin tai huonosti.	Tarkasta letkujen O-renkaat, kytke ne oikein ja kiristä liitännät.
	Venttiili on jäähtynyt.	Kierrä hydraulikkasyylinterit manuaalisesti kokonaan oikealle ja vasemmalle. Jos vika toistuu, öljy voi olla liikaista ja aiheuttaa tukkeutumista. Voi myös olla, että ulosottoventtiiliin tarvitaan vaihtventtiili, joka estää sitä siirtymästä lietteenpoistotilaan alhaisen virtauksen aikana.
	Toiminteen asetukset ovat virheelliset.	Varmista, että järjestelmä liikkuu sujuvasti pidennys- ja lyhennystesteissä, ja säädä herkkyydet ja raja-arvot vastaavasti.
Toiminne ei kytkeydy.	Tilana ei näy OK.	(Lisätietoja on kohdissa Tilakoodi, Virhelähde ja Poistumiskoodi.)
	Toiminnevalitsin UCC2 kytkettiin koneen käydessä, mikä loi hydraulisen ohjainyksikön vikakoodeja.	1. Sammuta kone. 2. Irrota Toiminnevalitsin UCC2, jatkuvan virran johtosarja ja apukäynnistysliitin ohjaamon ulkoisesta takapaneelistä. 3. Irrota CAN-väylän T-liittimet ja liitä 4-napainen liitin suoraan työkoneen ISO-liittimeen. 4. Käynnistä kone. Kun kaikki järjestelmät käynnistyvät, sammuta kone. 5. Kytke Toiminnevalitsin UCC2, jatkuvan virran johtosarja ja apukäynnistysliitin. 6. Liitä CAN-väylän T-liittimet uudelleen 4-napaisen sähköliittimen ja työkoneen ISO-liittimen välille.

zb48j1t,1693894927443 -22-07AUG25-4/4

Ulkoinen venttiili

Tunnusmerkki

Ulkoinen venttiili ei vastaa.

Ongelma

Koneen puolen työkoneen takaisinkytkentätunnistimen liitin on liitetty koneen takaosassa integroidun ulosottoventtiilin hallintaa varten. Varhaisissa johtosarjamalleissa käytettiin 10-napaista suorakulmaista liitintä.

Ulkoisen venttiilin johtosarja on irrotettu.

Asennettu ulkoinen venttiili ei ole yhteensopiva koneen hydraulikkajärjestelmän kanssa (avoin vs. suljettu järjestelmä).

Ulosottoventtiilin johtosarjan liitäntä Toiminnevalitsimen johtosarjaan on irronnut tai puuttuu.

Ulosottoventtiilin hallinnan johtosarja on kytketty työkoneen vastaanottimeen tai etujatkojohtosarjaan.

Pumpun letkun rivivastaventtiili ei toimi tai puuttuu.

Ratkaisu

Irrota takaisinkytkentätunnistimen liitin koneen puolelta.

Liitä ulkoisen venttiilin johtosarja. Ulkoisen venttiilin LED-valon pitäisi syttyä.

Varmista, että työkoneeseen asennetun venttiilin varaosanumero on yhteensopiva koneen hydraulikkajärjestelmän kanssa.

(Lisätietoja on kohdissa Toiminnevalitsin UCC2 ja Ulkoisen venttiilin asennusohjeet. Saat lisätietoja myös John Deere -jälleenmyyjältä tai muulta palveluntarjoajalta.)

Tarkista liitännät.

Varmista, että ulosottoventtiilin johtosarja on kytketty Toiminnevalitsimen johtosarjaan.

Asenna, korjaa tai vaihda vastaventtiili.

Tunnusmerkki	Ongelma	Ratkaisu
LED-valo on punainen.	Ulkoiseen venttiiliin on muodostunut vastapainetta.	⚠ HUOMIO: Ehkäise vakavat loukkaantumiset pitämällä laitteiden ympärillä oleva alue tyhjänä. Ulkoisen venttiilin ohjausvivun liikuttaminen voi saada työkoneen liikkumaan. Letkut on liitetty väärinpäin, mikä synnyttää vastapaineen. Varmista, että letkut on liitetty oikein. Jos ongelma ei poistu, toimi seuraavasti: 1. Aseta hydraulikka kelluntatilaan traktorin käydessä. 2. Katkaise koneen virta. 3. Kytke ulkoisen venttiilin ohjausvipu useita kertoja manuaalisesti. 4. Kytke virta takaisin, jotta punainen valo poistuu.
	Ulkoisen venttiilin virhe.	Ota yhteyttä John Deere -jälleenmyyjään tai muuhun palveluntarjoajaan.

RW00482,00007A8 -22-05AUG25-2/2

Vastaanotin

Vastaanottimen tarkkuusvaroitusta

Yhdistä parhaan tarkkuuden vastaanotin pääkoneeseen (ajoneuvoon) parhaan mahdollisen suorituskyvyn saavuttamiseksi.



Vastaanottimen tarkkuusvaroitusta

PC13798 —UN—02JUN11

Tunnusmerkki

Ongelma

Ratkaisu

Näytössä on vastaanottimen tarkkuusvaroitusta.

Korjaussignaali on korkeampi työkoneen vastaanottimessa.

Jaettu signaali käyttää automaattisesti koneen korjaussignaalia. Asenna koneeseen se vastaanotin, jonka korjaussignaali on korkeampi.

Tarkkuusvaroitusta ei kytke jaettua signaalia pois käytöstä.

Jaetun signaalin käyttö ei toimi koneen liikkeessä.

Ohjelmistossa on ongelma.

Varmista, että Toiminnevalitsin, näyttö ja vastaanotin käyttävät uusinta ohjelmistoa.

Molemmat vastaanottimet käyttävät reaaliaikaista kinemaattista mittausta (RTK) ja RTK on käytössä.

Kytke RTK pois käytöstä työkoneen vastaanottimessa.

(Lisätietoja on StarFire-vastaanottimen käyttöohjeessa.)

Työkoneen vastaanottimen etu-/taka-arvoja ei ole asetettu nollaan.

Aseta työkoneen etu-/taka-arvot nollaan.

Vastaanottimia ei ole yhdistetty jaettuun signaaliin.

Jaettu signaali on kytketty pois Työkoneen ohjausasetukset -sivulla.

1. Valitse valikkopainike.
2. Valitse Toiminnevalitsimen painike.
3. Valitse Toiminnevalitsimen päätoiminnevalitsin.
4. Valitse Työkoneen ohjausasetukset -painike.
5. Ota jaettu signaali käyttöön alasvetovalikosta.

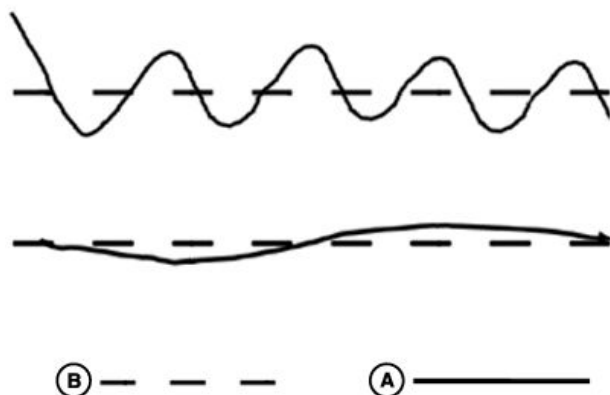
zb48j1t,1693894986469 -22-05SEP23-1/1

AutoTrac Vision -kamera

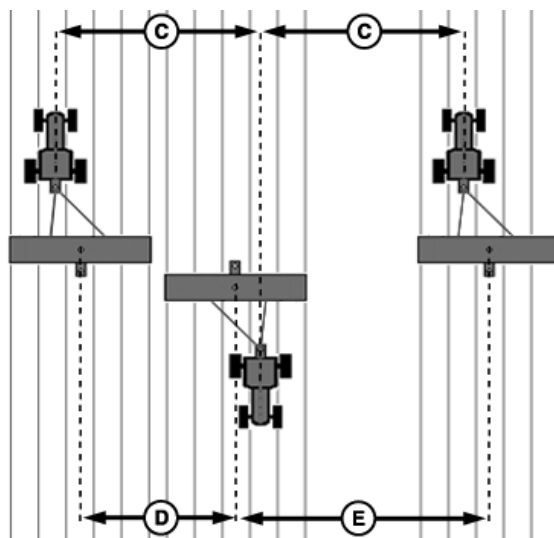
Tunnusmerkki	Ongelma	Ratkaisu
Vision-kameraa ei havaittu.	AutoTrac Vision -kameraa ei ole liitetty tai se on irronnut.	Varmista, että Vision-kamera on liitetty, eikä se ole löysällä. Jos ongelma ei katoa, käänny valtuutetun jälleenmyyjän tai muun palveluntarjoajan puoleen.
Kuvaa ei ole tai kuva on heikko.	Kameran linssi on likainen tai vaurioitunut.	Varmista, että kameran linssi ei ole rikki tai vaurioitunut. Puhdista kameran linssi.
Vision-ohjauksen suorituskyyky on heikko.	Sää vaikuttaa suorituskyykyyn.	Voimakas tuuli voi saada kasvit liikkumaan suuresti. Kalibroi järjestelmä vähemmän tuulisena päivänä tai vaihda GPS-ohjaukseen, jos se on käytettävissä. Varmista, että Vision-kameran linssi on puhdas. Tuulen ja sateen tuoma pöly ja lika voivat kertyä kameran linssiin.
	Kameraan kohdistuva suora auringonvalo tai heikko päivänvalo vaikuttaa suorituskyykyyn.	Suuntaa Vision-kamera kohti maata siten, että sillä on hyvä näkyvyys ainakin kahteen traktorin vieressä olevaan riviin. Käytä traktorin työ- ja ajovaloja. Jos GPS on käytettävissä, käytä sitä, kunnes olosuhteet paranevat.
	Vision-kamera ei ole hyvässä kulmassa.	Suuntaa Vision-kamera kohti maata siten, että sillä on hyvä näkyvyys ainakin kahteen traktorin vieressä olevaan riviin.

zb48j1t,1693894999968 -22-07AUG25-1/1

Työkoneen suorituskyky – Active Implement Guidance



S-mallinen liike



Leveä ja kapea riviväli

A—Työkoneen ajoreitti
B—Haluttu ajoura
C—Koneen keskikohtien välinen sama etäisyys

D—Työkoneen keskikohtien välinen kapea etäisyys

E—Työkoneen keskikohtien välinen leveä etäisyys

Tunnusmerkki

S-mallinen liike – Työkoneen ajoreitin (A) jatkuva edestakainen liike halutun ajouran (B) yli.

Leveä ja kapea riviväli – Rivivälissä on samansuuntaisia epäyhtenäisyyksiä koko pellon pituudelta sarkojen välillä.

Ongelma

Pelto-olosuhteet ovat heikot.

Vetopuomia ei ole lukittu paikalleen.

Linjaherkkyiden ajolinjan ohjauksen tai linjaherkkyiden kertyneitä asetuksia ei ole optimoitu.

Koneen keskikohtien välinen sama etäisyys (C) on sama sarkojen välillä. Työkoneen keskikohtien väliset etäisyydet (D ja E) eroavat jokaisella saralla, mikä aiheuttaa kapeita ja leveitä rivejä sarkojen välillä.

Ratkaisu

Jos varustuksessa on traktorin tasauspyörästäön lukko, käytä sitä.

Lukitse vetopuomi paikalleen.

(Lisätietoja on kohdassa Ohjausherkkyyys.)

1. Varmista, että Toiminnevalitsin UCC2, näyttö ja vastaanotin käyttävät uusinta ohjelmistoa.

(Mene osoitteeseen www.Stellar-Support.com ja siirry ohjelmistopäivityksiin.)

2. Kytke maastokorjausyksikkö (TCM) päälle ja kalibroi se.

(Lisätietoja on kohdassa Maastokorjausyksikön (TCM) kalibrointi.)

3. Tarkista ja säädä koneen lisäpainot, rengaspaineet ja renkaiden välit.

(Lisätietoja on koneen käyttöohjeessa.)

Tunnusmerkki	Ongelma	Ratkaisu
	Työkoneen keskikohtien välinen sama etäisyys on sama sarkojen välillä. Työkoneen ajolinja ei kulje suoraan koneen takana.	1. Mittaa ja syötä tarkat työkoneen siirtymät. (Lisätietoja on kohdassa GPS-siirtymät.) 2. Korjaa tai vaihda kuluneet tai vaurioituneet työkoneen komponentit. (Lisätietoja on työkoneen käyttöohjeessa.) 3. Säädä kolmipistenostolaite. Säädä koneen sivuttaisliikkeen rajoittimet ja nostotangot suositeltuihin asetuksiin. (Lisätietoja on koneen käyttöohjeessa.) 4. Mittaa ja säädä kaikki riviyksiköt symmetrisesti työkoneen keskilinjaa mukaan. (Lisätietoja on työkoneen käyttöohjeessa.)
Työkoneen AB-ajoura ei ole oikeassa paikassa.	Vaihtoja ei tyhjennetty näytöstä edellisen työn jäljiltä.	Luo ajoura uudelleen käyttämällä A+ suunta -menetelmää. Paras tapa on määrittää ajourat kriittisimpiä toimintoja varten. Käytä vaihtoja vähemmän kriittisissä toiminnoissa samalla pellolla. Tyhjennä kaikki vaihdot pellolta poistuessasi. (Lisätietoja ajourien luomisesta on näytön käyttöohjeessa.)
Suorituskyky vaihtelee.	Paikannustarkkuuslaimentuman (PDOP) arvo on yli 2,5, ja este on yli 5 asteen korkeuskulmassa. Reaaliaikaisen kinemaattisen mittauksen (RTK) signaali on heikko tai laskee RTK Extend (RTK-X) -differentiaaliin. PDOP-arvo on yli 2,5, ei esteitä.	Varmista, että esteet tai koneen ohjaamo eivät synnytä katvealuetta työkoneen vastaanottimelle missään ajosuunnassa. Käytä tukiasemaa, joka tarjoaa signaalin selvällä näköyhteydellä. Odota, että satelliittiratkaisu paranee. Jos asetuksia ja säätöjä tehdään, tallenna alkuperäiset asetusarvot ja syötä ne, kun PDOP laskee alle arvon 2,5.

Jatkuu seuraavalla sivulla

zb48j1t,1693895025120 -22-05SEP23-2/3

Tunnusmerkki	Ongelma	Ratkaisu
	Suorituskyky muuttuu vaihtelevaksi päisteessä kääntymisen jälkeen.	Varmista, että Toiminnevalitsin, näyttö ja vastaanotin käyttävät uusinta ohjelmistoa. (Mene osoitteeseen www.Stellar-Support.com ja siirry ohjelmistopäivityksiin.)
	Työkoneen ajolinjan ohjausvirhe on suurempi kuin Active Implement Guidance -ohjauksen ajolinjan ohjausvirhe työkoneessa.	Määritä koneen ajolinjan ohjauksen suuren virheen perimmäinen syy. (Lisätietoja on näytön käyttöohjeessa.)
Ohjausjärjestelmä ei vastaa, mutta tilana näkyy OK.	Ulosottoventtiilin raja-arvo on asetettu liian alhaiseksi.	Kalibroi ohjaus. (Lisätietoja on kohdassa Ohjauksen kalibroinnit—Active Implement Guidance.)

zb48j1t,1693895025120 -22-05SEP23-3/3

Työkoneen suorituskyky – Auran ohjaus

Tunnusmerkki	Ongelma	Ratkaisu
Hydrauliikkajärjestelmä ei vastaa, mutta tilana näkyy OK.	Ulosottoventtiilin raja-arvo on asetettu liian alhaiseksi.	Kalibroi ulosottoventtiili manuaalisesti. (Lisätietoja on kohdassa Manuaalinen ulosottoventtiilin kalibrointi – Auran ohjaus.)
	Takaisinkytkentätunnistinta ei ole kalibroitu.	Kalibroi takaisinkytkentätunnistin. (Lisätietoja on kohdassa Auran määrittäminen – Auran ohjaus.)
	Leveyssäädön herkkyys tai kuolleen alueen asetukset ovat virheelliset.	Kalibroi leveyssäädön herkkyys ja kuolleen alueen asetukset. (Lisätietoja on kohdassa Leveyssäädön kalibrointi – Auran ohjaus.)

RW00482,0000883 -22-06OCT21-1/1

Huolto

Kone

Lisätietoja huoltotoimenpiteistä on työkoneen ohjausmoduulissa.

CF86321.0000349 -22-23MAY11-1/1

Korjuukauden esitarkastuslista

Ennen kauden alkamista hyödynnä tarkastuslistan läpi käymisen lisäksi ennen kauden alkua tehtäviä tarkastusluetteloita, jos tapahtuu jokin seuraavista:

- Järjestelmään lisätään eri traktori tai työkone.
- Jokin järjestelmän hydraulikomponentti korjataan tai vaihdetaan tai sitä säädetään.
- Ag Management Solutions (AMS) -komponentti vaihdetaan.

Tarkastuslista ennen kautta

- ☐ Hanki uusi käyttöohje.
(Lisätietoja saa John Deeren teknisten tietojen kirjakaupasta.)

HUOMAA: Varmista, että laitteella on keskeytymätön virransyöttö ohjelmiston päivityksen aikana. Ohjelmiston päivitysajat vaihtelevat laitteen, verkon tai CAN-väylän nopeuden ja ohjelman tiedostokoon mukaan. Esimerkiksi Toiminnevalitsimen UCC2 päivitys kestää keskimäärin 30 minuuttia.

- ☐ Päivitä ohjelmisto. Hanki uusi ohjelmistoversio osoitteesta StellarSupport.com.
 - ☐ Näyttö
 - ☐ Koneen vastaanotin
 - ☐ Työkoneen vastaanottimet

- ☐ Tukiaseman vastaanotin
- ☐ Ohjainyksikkö
- ☐ Aktivoi toiminnot näyttöön.
- ☐ Tarkasta johtosarja kulumisen ja vaurioiden varalta puristuskohtien, kulmien, reunojen ja johtosarjan tukipisteiden ympäriltä. Korjaa tarpeen mukaan.
- ☐ Tarkista johtosarja liittimien kohdalla kulumisen ja paljaiden johtojen varalta. Korjaa tarpeen mukaan.
- ☐ Tarkista liittimien tiivisteet ja kiinnitysmekanismit. Korjaa tarpeen mukaan.
- ☐ Tarkista liittimien nastat kulumisen, roskien ja korroosion varalta. Puhdista ja korjaa tarpeen mukaan.
 - ☐ ISO-liitin
 - ☐ Vastaanottimet
 - ☐ Näyttö
- ☐ Tarkista kiinnitysosat. Kiristä tarpeen mukaan.
 - ☐ Näyttö
 - ☐ Vastaanottimet
 - ☐ Puomi
- ☐ Sääda ulosottoventtiilin virtaukset.
- ☐ Sääda vastapaineventtiili (jos sovellettavissa).
- ☐ Kalibroi ulosottoventtiilin raja-arvot.
- ☐ Kalibroi koneen ja työkoneen maastokorjausyksiköt (TCM).
- ☐ Tarkasta työkoneen hydraulikkasyylinteri vuotojen varalta.

(Katso yksityiskohtainen tarkastuslista työkoneen käyttöohjeesta.)

RW00482.0000A8C -22-24NOV20-1/1

Päivittäinen tarkastuslista

- ☐ Sääda linjaherkkyden ajolinjan ohjauksen ja kertyneet asetukset maaperän olosuhteisiin.
- ☐ Tarkasta johtosarja kulumisen ja vaurioiden varalta puristuskohtien, kulmien, reunojen ja johtosarjan tukipisteiden ympäriltä. Korjaa tarpeen mukaan.
- ☐ Tarkista johtosarja liittimien kohdalla kulumisen ja paljaiden johtojen varalta. Korjaa tarpeen mukaan.
- ☐ Tarkista kiinnitysosat. Kiristä tarpeen mukaan.
 - ☐ Näyttö

- ☐ Vastaanottimet
- ☐ Puomi
- ☐ Tarkasta työkoneen ohjausmekanismi kulumisen varalta.
- ☐ Tarkasta työkoneen takaisinkytkentävivuston mekanismi kulumisen varalta.
- ☐ Tarkasta työkoneen hydraulikkasyylinteri vuotojen varalta.

(Katso yksityiskohtainen tarkastuslista työkoneen käyttöohjeesta.)

RW00482.0000307 -22-12JUN14-1/1

Tarkastuslista kauden jälkeen

- ☐ Tarkasta johtosarja kulumisen ja vaurioiden varalta puristuskohtien, kulmien, reunojen ja johtosarjan tukipisteiden ympäriltä. Korjaa tarpeen mukaan.
- ☐ Tarkista johtosarja liittimien kohdalla kulumisen ja paljaiden johtojen varalta. Korjaa tarpeen mukaan.
- ☐ Tarkista liittimien tiivisteet ja kiinnitysmekanismit. Korjaa tarpeen mukaan.
- ☐ Tarkista liittimien nastat kulumisen, roskien ja korroosion varalta. Puhdista ja/tai korjaa tarpeen mukaan.
 - ☐ ISO-liitin
 - ☐ Vastanottimet
 - ☐ Näyttö
- ☐ Tarkista kiinnitysosat. Kiristä tarpeen mukaan.
 - ☐ Näyttö
 - ☐ Vastanottimet
 - ☐ Puomi
- ☐ Tarkasta työkoneen ohjausmekanismi kulumisen varalta.
- ☐ Tarkasta työkoneen takaisinkytkentävivuston mekanismi kulumisen varalta.
- ☐ Tarkasta työkoneen hydraulikkasylinteri vuotojen varalta.

(Katso yksityiskohtainen tarkastuslista työkoneen käyttöohjeesta.)

RW00482,0000308 -22-02JUN14-1/1

Hakemisto

Sivu

Sivu

A

Active Implement Guidance	
Koneen huolto.....	100-1
Koneen yhteensopivuus.....	30-6
Ohjelmisto ja asetukset.....	30-1
StarFire-vastaanottimet.....	40-1
Toimintaperiaate.....	30-1
Työkoneen suorituskyky.....	80-22
Aktiivinen työkoneen ohjaus	
Uudelleenohjelmoitavan lukumuistin (Erasable Programmable Read Only Memory, EPROM) vaihto	30-6
Vianetsintä	
Kone	80-14
Aktivointikoodi.....	30-5
Asentokomento	
Active Implement Guidance	80-8
Asetus	
Auran määrittäminen.....	60E-4
Automaation asetukset	60C-10
GPS-siirtymät.....	60B-2
Laitesiirtymät.....	60B-2
Leveyssäätö.....	60E-7
Nopeuden säätö.....	60C-8
Ohjauksen hallinta	60C-1
Ohjauksen kalibroinnit	
Aktiivinen työkoneen ohjaus.....	60C-2
Ohjausherakkeus	60C-6
RowSense-asetukset.....	60C-9
Sarjaliitännät	60B-4
SCV-kalibrointi	
Auran ohjaus	60E-2
Takaisinkytkentätunnistimen kalibrointi	
Aktiivinen työkoneen ohjaus.....	60C-2
Traktoriin integroitu Active Implement Guidance	60D-1
Työkoneen ajolinjan ohjaus.....	60C-13
Työsivu.....	60B-4
Virheen korjaus	60C-7
Vision-ohjauskameran kalibrointi	60C-11
Askelvaste	
Active Implement Guidance	80-7
Auran määrittäminen	60E-4
Auran ohjaus	
Käytön asettelu	60E-6
Työkoneen suorituskyky.....	80-24
Automaation asetukset.....	60C-10
Automaattinen ohjauksen kalibrointi	
Aktiivinen työkoneen ohjaus	60C-2
AutoTrac Vision -peittokuva.....	70-5

C

CommandCenter	40-3
SCV-hallintalaitteet	
Automaattitila.....	60A-5
Määrittäminen.....	60A-5

D

Diagnostiikka	80-6
Auran ohjaus.....	80-10
Diagnostiikka-välilehti	
Asentokomento	
Active Implement Guidance	80-8
Askelvaste	
Active Implement Guidance	80-7
Diagnostiikka.....	80-6
Auran ohjaus	80-10
Navigointitunnistimet	
Active Implement Guidance	80-9
Nopeuden säätö	
Active Implement Guidance	80-9
Taajuuspyyhkäisy	
Active Implement Guidance	80-7
Virtauskomento	
Active Implement Guidance	80-8

E

Elektroninen näyttö, asianmukainen käyttö	05-3
---	------

G

GPS-siirtymät	60B-2
GPS-vastaanotin	40-1

H

Huolto	
Kone.....	100-1
Hydrauliikka	
SCV-hallintalaitteet	
Automaattitila.....	60A-5
Määrittäminen.....	60A-5

I

iGrade	
Active Implement Guidance -ohjauksen käyttö iGrade-järjestelmän kanssa.....	60B-1

K

Kaksoisvastapaineventtiili	
Säätö.....	60A-7
Kalibrointi	
Leveyssäädön herkkyys.....	60E-6
Leveyssäädön kuollut alue.....	60E-6
Maastokorjausyksikkö (TCM).....	60A-2
Kalibrointi	
Ohjausherakkeus	60C-6
Komponenttien sijainnit	70-1

Jatkuu seuraavalla sivulla

Sivu	Sivu
Komponenttien toiminnot..... 70-1	
Koneen huolto 100-1	P
Koneen vianetsintä 80-14	Poiskytkentä, deaktivointi ja poistaminen käytöstä
Koneen yhteensopivuus 30-6	Työkoneautomaatio..... 70-4
Kytkeminen päälle	Poistumiskoodi 80-3
Active Implement Guidance 70-2	Pyöräkulmatunnistimet 40-4
Auran ohjaus..... 70-2	
Työkoneautomaatio..... 70-2	R
Käyttöohjeet	RowSense-asetukset..... 60C-9
AutoTrac Vision -peittokuva 70-5	
L	S
Laitesiirtymät 60B-2	Sarjaliitännät..... 60B-4
Laitteisto 30-2	Satelliittitiedot 80-1
Leveyssäädön testi..... 60E-1	Siirtyminen..... 30-3, 30-4
Leveyssäätö 60E-7	StarFire-vastaanotin
M	Jaettu signaali..... 40-1
Maastokorjausyksikkö (TCM)	StarFire-vastaanottimet 40-1
Kalibrointi 60A-2	StarFiren asetukset 60A-1
Koneen asemointi ja kalibrointi 60A-3	StarFiren etu-/takapituus 60A-1
Optimointi..... 60A-2	StarFiren korkeus 60A-1
Manuaalinen ohjauksen kalibrointi	Säätö
Aktiivinen työkoneen ohjaus 60C-2	Kaksoisvastapaineventtiili 60A-7
Manuaalinen SCV-kalibrointi	
Auran ohjaus..... 60E-2	T
N	Taajuuspyyhkäisy
Navigointilähde 80-3	Active Implement Guidance 80-7
Navigointitunnistimet	Takaisinkytkentätunnistimen kalibrointi..... 60C-2
Active Implement Guidance 80-9	Auran ohjaus..... 60E-4
Nopeuden säätö 60C-8	Tarkastuslista
Active Implement Guidance 80-9	Ennen kautta..... 100-1
Näyttö 40-3	Kauden jälkeen 100-2
O	Päivittäin 100-1
Ohjainyksikkö	Tilakoodi 80-3
Päivitä 30-6	Toimintaperiaate 30-1
Ohjainyksikön päivitys 30-6	Traktoriin integroidun Active Implement
Ohjattu asennus	Guidance -ohjauksen yleiskatsaus 60D-1
Yleiskatsaus..... 60B-1	Turvallisuus
Ohjauksen hallinta 60C-1	Turvallinen kunnossapito 05-2
Ohjausjärjestelmä	Turvallisuus, askelmat ja kahvat
Pyöräkulmatunnistimet..... 40-4	Askelmien ja kahvojen oikea käyttö 05-2
Ohjelmisto..... 30-2	Turvallisuus, vältä korkeapaineisia nesteitä
Ohjelmisto ja asetukset 30-1	Varo korkeapaineisia nesteitä 05-5
Optimointi	Työkoneautomaatio
Maastokorjausyksikkö (TCM)..... 60A-2	Poiskytkentä, deaktivointi ja poistaminen käytöstä.. 70-4
	Työkoneen ajolinjan ohjaus 60C-13
	Työkoneen suorituskyky
	Active Implement Guidance 80-22
	Auran ohjaus..... 80-24
	Työsivu 60B-4

Jatkuu seuraavalla sivulla

	Sivu		Sivu
U		Vianetsintä	
Ulkoinen venttiili		Koneen määritykset	80-14
Koneen yhteensopivuus.....	30-6	Toiminnevalitsin	
Ulosottoventtiilin (SCV) säätö		Laitteisto/ohjelmisto.....	80-10
GreenStar 3 CommandCenter	60A-6	SCV-diagnostiikka	80-11
TouchSet-näyttö	60A-6	Tulon/lähdön lukemat	80-12
Useita toimintoja	60B-1	Tunnit	80-11
Uudelleenohjelmoitavan lukumuistin		Vikakoodit	80-5
(Erasable Programmable Read Only		Virheen korjaus.....	60C-7
Memory, EPROM) vaihto	30-6	Virtauskomento	
		Active Implement Guidance	80-8
		Vision-ohjauskameran kalibrointi	60C-11
V		Y	
Vaativuudet	30-2	Yleistä	
Vastaanottimet		Yleisviitteet	
StarFire	40-1	Tavaramerkit.....	-3

