

Guidage d'équipement actif John Deere



JOHN DEERE

LIVRET D'ENTRETIEN

John Deere Active Implement Guidance

(N.S. PCXL01C200000—)

(N.S. PCXL02C200000—)

(N.S. PCXL01D3500000—)

OMPFP27099 ÉDITION L5 (FRENCH)

CALIFORNIA

Avertissement de la Proposition 65

Les gaz d'échappement des moteurs diesel et certains de leurs éléments sont reconnus, par l'État de Californie, comme pouvant entraîner le cancer, des malformations congénitales et d'autres troubles du système reproducteur.

Si ce produit contient un moteur à essence:

⚠ AVERTISSEMENT

Les gaz d'échappement de ce produit contiennent des substances chimiques reconnues par l'État de Californie comme cancérogènes et responsables de malformations congénitales ou autres complications préjudiciables à l'appareil reproductif.

L'État de Californie exige les deux avertissements ci-dessus.

John Deere Ag Management Solutions

PRINTED IN U.S.A.

Introduction

Introduction

MERCI d'avoir acheté ce produit John Deere.

LIRE ATTENTIVEMENT LE PRÉSENT LIVRET afin d'utiliser et d'entretenir correctement le produit. Toute négligence à cet égard peut entraîner des blessures ou des dégâts matériels. Ce livret et les autocollants de sécurité du produit sont éventuellement disponibles dans d'autres langues. Pour commander, consulter www.techpubs.deere.com (Matériels agricoles et d'entretien des espaces verts/JDPS), www.johndeeretechno.com (Matériels de construction et forestiers) ou le concessionnaire John Deere.

CE LIVRET DOIT ÊTRE CONSIDÉRÉ comme faisant partie intégrante du produit et doit l'accompagner lors de la vente.

LES MESURES données dans ce livret sont exprimées en unités métriques et leurs équivalents US habituels. N'utiliser que les pièces de rechange et les éléments de boulonnerie appropriés. Les éléments de boulonnerie métrique et US nécessitent l'emploi de clés métriques et US correspondantes.

LES INDICATIONS DE CÔTÉ, telles que droite et gauche, s'entendent par rapport au sens de marche avant de la machine ou de l'équipement.

NOTER LES NUMÉROS D'IDENTIFICATION DU PRODUIT (NIP) dans le livret d'entretien. Noter tous les

numéros avec exactitude car ils permettraient de retrouver plus facilement le produit en cas de vol. Les communiquer également au concessionnaire lors de toute commande de pièces. Prendre soin de recopier les numéros d'identification sur une feuille séparée à conserver dans un endroit sûr autre que la machine ou le produit.

La GARANTIE est fournie dans le cadre du programme d'assistance de John Deere destiné aux clients qui utilisent et entretiennent leur matériel de la façon décrite dans ce manuel. La garantie est expliquée sur le certificat ou la déclaration de garantie qui a dû être remis(e) au client par le concessionnaire.

Cette garantie donne l'assurance que John Deere reprendra ses matériels, s'il s'avère qu'ils sont défectueux, pendant la période de garantie. Dans certains cas, John Deere apporte, souvent à titre gratuit, des améliorations sur le terrain, même après expiration de la période de garantie. Si l'équipement est soumis à un usage abusif ou s'il est modifié en vue d'améliorer ses performances au-delà des caractéristiques d'usine, la garantie sera annulée et les améliorations pourraient être refusées.

S'il s'agit d'un produit d'occasion, il est de votre intérêt de contacter le concessionnaire John Deere le plus proche et de lui communiquer le numéro de série du tracteur. John Deere sera ainsi en mesure d'informer le client en cas de problèmes ou d'améliorations de produit.

DX,IFC,PRE -28-24SEP25-1/1

John Deere au service du client

John Deere accorde une grande importance à la satisfaction du client.

Nos concessionnaires s'efforcent de fournir au client le service et les pièces dont il a besoin d'une manière prompte et efficace:

- Entretien et pièces détachées pour la maintenance de l'équipement.
- Techniciens qualifiés et outils de diagnostic et de remise en état nécessaires à l'entretien de l'équipement.
- **Les pièces de rechange John Deere, les services de remise en état et les informations pour l'entretien ou la remise en état sont disponibles. Pour plus d'informations, consulter deere.com ou deere.ca.**



TS201 —UN—15APR13

DX,IFC,JDS -28-30SEP25-1/1

Marques commerciales

Marques commerciales	
AutoTrac™	Marque commerciale de Deere & Company
CommandARM™	Marque commerciale de Deere & Company
CommandCenter™	Marque commerciale de Deere & Company
GreenStar™	Marque commerciale de Deere & Company
iGrade™	Marque commerciale de Deere & Company
ILS™	Marque commerciale de Deere & Company
RowSense™	Marque commerciale de Deere & Company
RTK Extend™	Marque commerciale de Deere & Company
Service ADVISOR™	Marque commerciale de Deere & Company
StarFire™	Marque commerciale de Deere & Company
TLS™	Marque commerciale de Deere & Company
TouchSet™	Marque commerciale de Deere & Company

zb48j1t,1693379220046 -28-30AUG23-1/1

Librairie des informations techniques John Deere

Il est possible que les fonctionnalités du produit ne soient pas entièrement présentées dans ce document,

certaines modifications ayant pu être apportées après la date d'impression. Lire le dernier livret d'entretien avant utilisation. Pour obtenir une copie, consulter le concessionnaire ou visiter techpubs.deere.com.

CZ76372,000071F -28-04AUG25-1/1

Table des matières

	Page		Page
Sécurité		Ensemble	
Identification des consignes de sécurité.....	05-1	Pilote du circuit "low side".....	50-1
Comprendre les termes de mise en garde	05-1		
Respect des consignes de sécurité.....	05-1	Configuration—Machine et équipement	
Entretien en toute sécurité.....	05-2	Connexion d'équipement.....	60A-1
Utilisation correcte du marchepied et		Configuration du récepteur StarFire	
des mains courantes.....	05-2	d'équipement.....	60A-1
Manipulation des composants		Optimisation du module de	
électroniques et des supports en		compensation de terrain (TCM)	60A-2
toute sécurité.....	05-3	Calibrage du module de compensation	
Utilisation correcte de l'affichage électronique ...	05-3	de terrain (TCM).....	60A-2
Sécurité de l'utilisation des systèmes		Réglage du distributeur auxiliaire	60A-6
de guidage	05-4	Réglage de la soupape de	
Utilisation correcte de la ceinture de sécurité.....	05-4	contrecharge double	60A-8
Sécurité de l'utilisation des systèmes			
d'automatisation d'équipement.....	05-5	Configuration—Contrôleur d'application UCC2	
Attention aux liquides sous haute pression	05-5	Aperçu de l'assistant de configuration.....	60B-1
		Décalages du GPS	60B-2
Informations réglementaires et de conformité		Ports série	60B-4
Identification du code de date.....	20-1	Configuration de la page d'exécution	60B-4
Union économique eurasiatique – UEE.....	20-2		
Déclaration de conformité pour l'Union		Configuration—John Deere Active Implement	
européenne	20-5	Guidance	
Déclaration de conformité R.U.	20-6	Commande de direction—Guidage	
		d'équipement actif	60C-1
Vue d'ensemble du système		Calibrages de la direction—Guidage	
Principe de fonctionnement.....	30-1	d'équipement actif	60C-2
Conditions requises	30-2	Sensibilité de la direction — John	
Accès aux pages du contrôleur d'application	30-3	Deere Active Implement Guidance™	60C-6
Accès aux pages StarFire	30-4	Correction d'erreur — John Deere	
Saisie du code d'activation	30-5	Active Implement Guidance™	60C-7
Compatibilité de la machine	30-6	Commande de vitesse — John Deere	
Remplacement de la mémoire morte		Active Implement Guidance™	60C-8
programmable effaçable (EPROM).....	30-6	Paramètres RowSense—John Deere	
		Active Implement Guidance	60C-9
Vue d'ensemble des composants		Options d'automatisation — John	
Récepteur StarFire	40-1	Deere Active Implement Guidance™	60C-10
Console	40-3	Calibrage de la caméra de guidage	
Capteur d'angle de roue	40-4	Vision — John Deere Active	
Contrôleur d'application.....	40-5	Implement Guidance™	60C-11
Soupape de contrecharge	40-5	Guidage d'équipement—Guidage	
Distributeur externe	40-6	d'équipement actif	60C-13
Interrupteur de hauteur d'équipement	40-6		
Caméra AutoTrac Vision.....	40-7		

Suite, voir page suivante

Livret original. Toutes les informations, illustrations et caractéristiques contenues dans la présente publication sont à jour au moment de la publication, le constructeur se réservant le droit d'apporter sans notification toute modification jugée appropriée.

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

Page	Page
Configuration—John Deere Active Implement Guidance intégré du tracteur	
Aperçu de John Deere Active Implement Guidance™ intégré du tracteur.. 60D-1	Heures 80-11
Configuration de John Deere Active Implement Guidance™ pour John Deere Active Implement Guidance™ intégré du tracteur 60D-1	Diagnostics de distributeur auxiliaire 80-11
Première utilisation — Réglage de l'équipement..... 60D-5	Relevés d'entrée/sortie 80-12
	Configuration de la machine..... 80-15
	Distributeur externe 80-20
	Récepteur 80-22
	Caméra AutoTrac Vision..... 80-24
	Performances de l'équipement — John Deere Active Implement Guidance™ 80-25
	Performances de l'équipement—Guidage de charrue..... 80-28
Configuration—Guidage de charrue	
Test de commande de largeur — Guidage de charrue 60E-1	Entretien
Calibrage manuel du distributeur auxiliaire — Guidage de charrue..... 60E-2	Machine 100-1
Configuration de la charrue—Guidage de charrue 60E-4	Liste de vérifications en début de saison..... 100-1
Configuration de l'opération — Guidage de charrue 60E-6	Liste de vérifications quotidiennes..... 100-1
Calibrage de la commande de largeur—Guidage de charrue..... 60E-7	Liste de vérifications d'après saison 100-2
Commande de largeur—Guidage de charrue.. 60E-7	
Fonctionnement	
Aperçu et fonctionnement de base..... 70-1	
Engagement de l'automatisation de l'équipement..... 70-2	
Désengagement, désenclenchement et désactivation de l'automatisation de l'équipement..... 70-4	
Contrôle de commande de distributeur auxiliaire 70-4	
Incrustation d'AutoTrac Vision 70-5	
Pannes et remèdes	
Informations satellite..... 80-1	
Réinitialisation du contrôleur d'application UCC2..... 80-2	
Code d'état, source de navigation et code avant désactivation..... 80-3	
Codes de diagnostic 80-5	
Diagnostics 80-6	
Réponse indicielle — John Deere Active Implement Guidance™ 80-7	
Balayage de fréquence—Guidage d'équipement actif 80-7	
Commande de position—Guidage d'équipement actif 80-8	
Commande de débit—Guidage d'équipement actif 80-8	
Capteurs de navigation—Guidage d'équipement actif 80-9	
Commande de vitesse — John Deere Active Implement Guidance™ 80-9	
Diagnostics—Guidage de charrue..... 80-10	
Matériel/logiciel..... 80-10	

Sécurité

Identification des consignes de sécurité

Ceci est un symbole de mise en garde. Il apparaît sur la machine ou dans le présent livret pour prévenir d'un risque de blessure.

Prendre toutes les précautions recommandées et suivre les consignes de sécurité.



T81388 —UN—28JUN13

DX,ALERT -28-29SEP98-1/1

Comprendre les termes de mise en garde

Le symbole de mise en garde est accompagné d'un terme, tel que DANGER, AVERTISSEMENT ou ATTENTION. Le terme DANGER repère les dangers les plus graves.

Les autocollants avec DANGER ou AVERTISSEMENT signalent des dangers spécifiques. Les autocollants avec ATTENTION se réfèrent à des précautions d'ordre général. Dans la présente publication, le terme ATTENTION accompagne les messages de sécurité.



TS187 —28—03JUN19

DX,SIGNAL -28-03MAR93-1/1

Respect des consignes de sécurité

Lire attentivement tous les messages de sécurité de ce livret et les autocollants de sécurité apposés sur la machine. Veiller à ce que les autocollants de sécurité soient lisibles. Remplacer les autocollants de sécurité manquants ou endommagés. S'assurer que les autocollants adéquats sont apposés sur les nouveaux équipements et les pièces de rechange. Des autocollants de sécurité de rechange sont disponibles auprès du concessionnaire John Deere.

Il peut exister des informations de sécurité supplémentaires non reproduites dans ce livret d'entretien sur les pièces et les composants provenant de fournisseurs.

Se familiariser avec l'utilisation de la machine et de ses commandes. Ne jamais laisser une personne non instruite utiliser la machine.

Maintenir la machine en permanence en bon état de fonctionnement. Toute modification illicite risque d'en



TS201 —UN—15APR13

affecter le fonctionnement et/ou la sécurité et d'en réduire la durée de vie.

Prendre contact avec le concessionnaire John Deere en cas de difficultés à comprendre certaines parties de cette publication et pour obtenir une assistance.

DX,READ -28-01AUG22-1/1

Entretien en toute sécurité

Avant de passer au travail, veiller à bien comprendre les instructions d'entretien. Tenir la zone de travail sèche et propre.

Ne jamais effectuer d'opérations de lubrification, d'entretien ou de réglage lorsque la machine est en mouvement. Garder les mains, les pieds et les vêtements à l'écart des pièces en mouvement. Débrancher toute source d'alimentation et actionner les commandes pour relâcher la pression. Abaisser l'équipement au sol. Arrêter le moteur et sécuriser la machine. Suivant équipement, retirer la clé, débrancher le câble de mise à la masse de la batterie et laisser la machine refroidir.

Placer des supports stables sous les éléments de la machine devant être relevés pour les opérations d'entretien.

Veiller à ce que toutes les pièces soient en bon état et installées correctement. Effectuer les réparations immédiatement. Remplacer les pièces usées ou détériorées. Éliminer toute accumulation de graisse, d'huile ou de débris.

Sur les équipements automoteurs, débrancher le câble de mise à la masse (-) de la batterie avant d'intervenir sur les installations électriques ou d'effectuer des travaux de soudage sur la machine.

Sur les équipements tractés, débrancher les faisceaux du tracteur avant d'intervenir sur les composants du circuit électrique ou d'effectuer le soudage de la machine.

Toute chute pendant le nettoyage ou le travail en hauteur peut provoquer des blessures graves. Utiliser une échelle



ou une plate-forme permettant d'accéder facilement à l'emplacement voulu. Veiller à utiliser des mains courantes et des marchepieds robustes et sûrs.

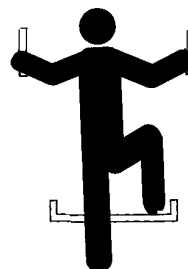
TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -28-25NOV25-1/1

Utilisation correcte du marchepied et des mains courantes

Pour éviter les chutes, monter et descendre face à la machine en utilisant le marchepied. Veiller à toujours maintenir le contact en trois points, avec le marchepied, les poignées et les mains courantes.

Redoubler de prudence lorsque les surfaces sont rendues glissantes par de la boue, de la neige ou de l'humidité. Veiller à ce que les marches soient toujours propres, sans traces de graisse ou d'huile. Ne jamais descendre de la machine en sautant. Ne jamais monter sur une machine ni en descendre lorsqu'elle est en mouvement.



T133468 —UN—15APR13

DX,WW,MOUNT -28-12OCT11-1/1

Manipulation des composants électroniques et des supports en toute sécurité

Les chutes survenant lors de la pose ou de la dépose des composants électroniques montés sur l'équipement peuvent provoquer des blessures graves. Utiliser une échelle ou une plate-forme permettant d'accéder facilement à chaque emplacement de montage. Veiller à utiliser des mains courantes et des marchepieds robustes et sûrs. Ne pas poser ou déposer les composants par temps humide ou en cas de gel.

Pour installer une station de base RTK ou en faire l'entretien sur une tour ou toute autre structure élevée, faire appel à un grimpeur certifié.

Si l'on procède à l'installation ou à l'entretien d'un mât de récepteur de positionnement global utilisé sur un équipement, utiliser des techniques de levage appropriées et porter un équipement de protection adapté. Le mât est



lourd et peut être difficile à manipuler. Deux personnes sont nécessaires si les emplacements de montage ne sont pas accessibles à partir du sol ou d'une plate-forme de service.

DX,WW,RECEIVER -28-24AUG10-1/1

TS249 —JUN—23AUG88

Utilisation correcte de l'affichage électronique

Les affichages électroniques sont des dispositifs secondaires permettant à l'utilisateur d'effectuer le travail dans les champs, d'améliorer son confort et de se divertir. Les affichages offrent une gamme étendue de fonctionnalités; ils sont utilisés dans de nombreuses applications de système de machine et peuvent être utilisés avec d'autres dispositifs secondaires tels que les appareils électroniques portatifs.

Un dispositif secondaire est un appareil qui n'est pas requis pour l'utilisation principale de la machine. L'utilisateur est toujours responsable de la sécurité de l'utilisation et du contrôle de la machine.

Pour éviter toute blessure lors de l'utilisation de la machine:

- Positionner l'affichage comme indiqué dans la notice de montage. S'assurer que l'appareil est bien fixé, qu'il n'obstrue pas la vue du conducteur et qu'il n'interfère pas avec les commandes de la machine.
- Ne pas se laisser distraire par la console. Rester vigilant. Faire attention à la machine et à la zone environnante.
- Ne pas modifier les réglages ni accéder aux fonctions nécessitant une utilisation prolongée des commandes

de la console pendant que la machine se déplace. Arrêter la machine dans un endroit sûr et la mettre en position de stationnement avant d'entreprendre de telles opérations.

- Veiller à ce que le volume sonore ne couvre pas le bruit de la circulation et des véhicules d'urgence.

Pour garantir la sécurité de l'utilisation, certaines fonctions des consoles peuvent être désactivées, à moins que le mouvement de la machine soit limité ou qu'elle se trouve en position de stationnement. Le contournement de ce dispositif de sécurité peut enfreindre les lois applicables et entraîner des détériorations ou des blessures graves, voire mortelles.

Utiliser la fonctionnalité disponible de la console seulement quand les conditions permettent de le faire en toute sécurité et conformément aux instructions fournies. Lors de toute utilisation d'un dispositif secondaire, toujours se conformer à la réglementation locale en vigueur pour circuler en toute sécurité sur la voie publique.

DX,ELEC,DISPLAY -28-13JAN15-1/1

Sécurité de l'utilisation des systèmes de guidage

Ne pas utiliser les systèmes de guidage sur la voie publique. Toujours désactiver les systèmes de guidage avant d'entrer sur une voie publique. Ne pas essayer d'activer un système de guidage pendant le déplacement sur route.

Les systèmes de guidage sont prévus pour aider l'opérateur à travailler plus efficacement sur le site. L'utilisateur est responsable de la machine pendant toute sa durée de déplacement. Les systèmes de guidage ne détectent ou n'empêchent pas automatiquement les collisions avec des obstacles ou d'autres machines.

Les systèmes de guidage incluent toute application qui automatise la direction de la machine. Cela comprend, entre autres, AutoTrac™, iTEC™, l'automatisation de braquage AutoTrac™, le guidage d'équipement AutoTrac™ (passif), AutoTrac™ Universal (ATU), le contrôleur AutoTrac™, AutoTrac™ RowSense™ et John Deere Machine Sync.

Pour éviter tout risque de blessure pour l'utilisateur et les personnes se trouvant à proximité:

*AutoTrac est une marque commerciale de Deere & Company
iTEC est une marque commerciale de Deere & Company
RowSense est une marque commerciale de Deere & Company*

- Ne jamais monter à bord ni descendre d'une machine en marche.
- S'assurer que la machine, l'équipement et le système de guidage sont configurés correctement.
 - Si l'on utilise iTEC™, Automatisation de braquage AutoTrac™ ou Guidage d'équipement AutoTrac™ (passif), s'assurer que des bordures précises ont été définies.
 - Si l'on utilise Machine Sync, vérifier que le point d'attache du véhicule suiveur est calibré avec assez d'espace entre les machines.
- Rester vigilant et faire attention à la zone environnante.
- Prendre le contrôle du volant quand cela est nécessaire pour éviter les dangers dans les champs, les personnes se trouvant à proximité, l'équipement ou d'autres obstacles.
- Arrêter la machine si les conditions de visibilité sont telles qu'il est difficile de l'utiliser ou d'identifier les personnes ou les obstacles qui se trouvent sur son trajet.
- Tenir compte des conditions de terrain, de la visibilité et de la configuration de la machine pour sélectionner la vitesse de la machine.

AL70325,000048F -28-30SEP19-1/1

Utilisation correcte de la ceinture de sécurité

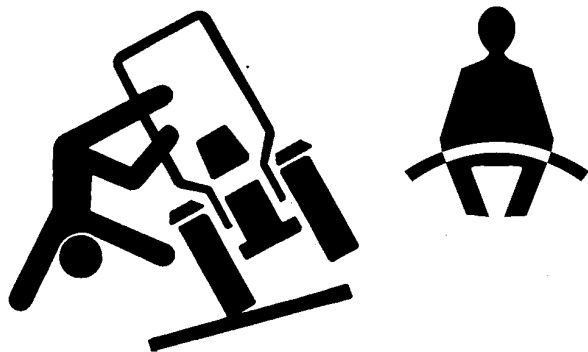
Éviter les risques d'écrasement ou d'accident mortel en cas de retournement.

Cette machine est équipée d'un arceau/cadre de sécurité. METTRE la ceinture de sécurité lors de l'utilisation de la machine avec un arceau/cadre de sécurité.

- Maintenir la boucle de la ceinture de sécurité et tirer la ceinture par-dessus le corps.
- Insérer le loquet dans l'attache. Un clic doit retentir.
- Tirer sur le loquet de la ceinture loquet pour vérifier qu'il est bien verrouillé.
- Ajuster la ceinture de sécurité sur les hanches.

Remplacer la ceinture de sécurité complète si la boulonnerie de fixation, la boucle, la ceinture ou l'enrouleur présentent des détériorations.

Contrôler la ceinture de sécurité et la boulonnerie de fixation au moins une fois par an. Déceler les signes de



TS1729 —UN—24MAY13

boulonnerie desserrée ou de ceinture abîmée: déchirures, effilochages, usure extrême ou inhabituelle, décoloration ou parties usées par frottement. Remplacer uniquement par des pièces de rechange conformes aux valeurs prescrites pour la machine.

DX,ROPS1 -28-22AUG13-1/1

Sécurité de l'utilisation des systèmes d'automatisation d'équipement

Ne pas utiliser les systèmes d'automatisation d'outil sur la voie publique. Toujours désactiver les systèmes d'automatisation d'outil avant d'entrer sur une voie publique. Ne pas essayer d'activer un système d'automatisation d'outil pendant le déplacement sur route.

Les systèmes d'automatisation d'outil sont prévus pour aider l'opérateur à travailler plus efficacement sur le site. Le conducteur est toujours responsable du trajet emprunté par la machine.

Les systèmes d'automatisation d'outil incluent toutes les applications destinées à automatiser les mouvements de l'outil. Cela comprend, sans s'y limiter, iGrade et le guidage d'équipement actif.

Pour éviter tout risque de blessure pour l'utilisateur et les personnes se trouvant à proximité:

- Vérifier que la machine, l'outil et les systèmes d'automatisation sont configurés correctement.
- Rester vigilant et faire attention à la zone environnante.
- Prendre le contrôle de la machine en cas de nécessité pour éviter les dangers dans les parcelles ainsi que les collisions avec les personnes se trouvant à proximité, le matériel ou d'autres obstacles.
- Arrêter la machine si les conditions de visibilité sont telles qu'il est difficile de l'utiliser ou d'identifier les personnes ou les obstacles qui se trouvent sur son trajet.



PC13793—JUN—25MAY11

CF86321,0000366 -28-05AUG25-1/1

Attention aux liquides sous haute pression

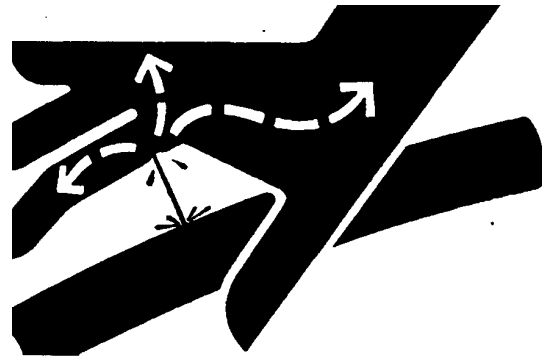
Vérifier régulièrement—au moins une fois par an—que les flexibles hydrauliques sont exempts de fuites, de vrillage, de coupures, de fissures, d'abrasion, de corrosion, de bulles, de tresses de fils exposées ou de tout autre signe d'usure ou de détérioration.

Remplacer immédiatement les ensembles de flexibles usés ou endommagés par des pièces de rechange approuvées par John Deere.

Du liquide s'échappant sous pression peut pénétrer sous la peau et causer des blessures graves.

Pour prévenir tout accident, éliminer la pression avant de débrancher des conduites hydrauliques ou autres garnitures. Avant de rétablir la pression, s'assurer que tous les raccords sont serrés.

Rechercher les fuites à l'aide d'un morceau de carton. Se protéger les mains et le corps des liquides sous haute pression.



En cas d'injection cutanée accidentelle, demander immédiatement un traitement chirurgical.

X9811—JUN—23AUG88

DX,FLUID -28-05NOV25-1/1

Identification du code de date

Utiliser le code de date (A) figurant sur l'étiquette du produit pour déterminer la date de fabrication. "YY" correspond aux deux derniers chiffres de l'année de fabrication (B); "WW" correspond au numéro de semaine de l'année civile de fabrication (C).

NOTE: Le numéro de semaine de fabrication est compris entre 01 et 53.

Code de date		
AA	Deux derniers chiffres de l'année de fabrication	Exemple: 16 = 2016 17 = 2017 18 = 2018
SS	Numéro de semaine de l'année civile de fabrication	Exemple: 01, 02, 03—53

A—Code de date (date de fabrication)

B—Deux derniers chiffres de l'année de fabrication

C—Numéro de semaine de l'année civile de fabrication



Exemple d'étiquette de produit

PC17574 —UN—16AUG13

DATE CODE YY WW
B C

Exemple de code de date

PC28647 —UN—07FEB22

RW00482,00007B7 -28-08FEB22-1/1

Union économique eurasiatique – UEE

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 en anglais

Suite, voir page suivante

hy01057,1763963967754 -28-24NOV25-1/3

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 en kazakh

Suite, voir page suivante

hy01057,1763963967754 -28-24NOV25-2/3

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 en russe

hy01057,1763963967754 -28-24NOV25-3/3

PC894512—UN—24NOV25

Déclaration de conformité pour l'Union européenne

Deere & Company
Moline, Illinois, États-Unis

Le soussigné déclare par la présente que:

Le produit: Contrôleur CAN universel 2, contrôleur d'application, contrôleur d'application 1100, contrôleur d'application 1120

Modèle(s): XL01, XL02

est/sont conforme(s) à toutes les prescriptions et exigences essentielles des directives suivantes:

DIRECTIVE	NUMÉRO	MÉTHODE DE CERTIFICATION
Directive de compatibilité électromagnétique	2014/30/UE	Annexe II de la directive

Le produit est conforme aux normes et/ou autres documents normatifs suivants:

EN 55032: 2012/AC: 2013

EN 55024: 2010

EN ISO 14982: 2009

Nom et adresse de la personne de la Communauté européenne autorisée à établir le dossier technique de construction:

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

Cette déclaration de conformité est émise sous l'unique responsabilité du fabricant.

Lieu de délivrance de la déclaration: Urbandale, IA, U.S.A

Nom: Scott Torgerson

Date de la déclaration: 12 avril 2021

Titre: Gestionnaire de livraison de matériel électronique

Unité de production: Deere & Company, Moline, IL 61265

DXCE01 —UN—28APR09



CT47125,000115D -28-22OCT21-1/1

Déclaration de conformité R.U.

Deere & Company
Moline, Illinois, États-Unis

Le soussigné déclare par la présente que:

Le produit: Contrôleur CAN universel, contrôleur d'application 1100, contrôleur d'application 1120

Modèle(s): XL01, XL02

est/sont conforme(s) à toutes les prescriptions et exigences essentielles des directives suivantes:

DIRECTIVE	NUMÉRO	MÉTHODE DE CERTIFICATION
Réglementations sur la compatibilité électromagnétique	S.I. 2016/1091	Planification 2, module A

Le produit est conforme aux normes et/ou autres documents normatifs suivants:

EN 55032:2012/AC:2013

EN ISO 14982:2009

EN 55024:2010

Nom et adresse de la personne de la Communauté européenne autorisée à établir le dossier technique de construction:

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

Cette déclaration de conformité est émise sous l'unique responsabilité du fabricant.

Lieu de délivrance de la déclaration: Urbandale, IA, U.S.A.

Date de la déclaration: 12 avril 2021

Nom: Scott Torgerson

Unité de production: Deere & Company, Moline, IL 61265

Titre: Gestionnaire de livraison de matériel électronique

Importateur des matériels agricoles et d'entretien des espaces verts: John Deere Ltd- Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Royaume-Uni

APY46000 —UN—25AUG21

Importateur des matériels forestiers: John Deere Forestry Ltd- Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Royaume-Uni



Importateur de constructions: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Notts. NG24 2UA, Royaume-Uni

CT47125.0001174 -28-11NOV21-1/1

Vue d'ensemble du système

Principe de fonctionnement

John Deere Active Implement Guidance™ permet de diriger un équipement de façon indépendante sur le même passage de guidage que celui de la machine.

John Deere Active Implement Guidance™ intégré du tracteur est une solution matérielle vendue dans certaines régions qui utilise John Deere Active Implement Guidance™.

(Pour plus d'informations, se reporter à Configuration — John Deere Active Implement Guidance™ intégré du tracteur.)

Le guidage de charrue commande les charrues à largeur de travail réglable pour créer des sillons uniformes.

La position de l'équipement est calculée en utilisant les données de:

- Système de positionnement par satellites (GPS) de la machine
- GPS d'équipement
- AutoTrac
- Console
- Potentiomètre ou capteur à effet Hall
- Le cas échéant, caméra AutoTrac Vision

(Pour plus d'informations, se reporter à Caractéristiques requises.)

Le contrôleur d'application UCC2 ordonne au mécanisme de direction hydraulique de l'équipement de se déclencher jusqu'à ce que l'équipement atteigne la position souhaitée.

Options de commande hydraulique

- **Commande de distributeur auxiliaire** est utilisée lorsque la machine est équipée de distributeurs auxiliaires à commande électronique. Le contrôleur d'application UCC2 envoie une tension du signal au contrôleur hydraulique de la machine pour ordonner au débit hydraulique du distributeur auxiliaire de déclencher le mécanisme de direction de l'équipement jusqu'à ce que la position de l'équipement souhaitée soit atteinte. Le calibrage des seuils du distributeur auxiliaire par la console est nécessaire lors de la configuration du système et à chaque altération du circuit hydraulique. En raison des variations normales des distributeurs auxiliaires, chaque machine a ses propres valeurs de seuil de tension du signal de distributeur auxiliaire. Les circuits hydrauliques qui ne régulent pas le débit hydraulique de retour nécessitent une soupape de contrecharge pour maintenir une pression de retour du système pour une performance constante.
- **Commande de distributeur externe** est utilisée lorsque les distributeurs auxiliaires à commande électronique ne sont pas utilisés. Le contrôleur d'application UCC2 envoie une tension du signal à un distributeur externe qui commande la quantité de débit hydraulique envoyée au mécanisme de direction de l'équipement jusqu'à ce que la position de l'équipement souhaitée soit atteinte. Les huiles de retour et d'alimentation hydraulique sont acheminées à travers le distributeur externe, qui ne nécessite pas de soupape de compensation.

zb48j1t,1693381252749 -28-30AUG23-1/1

Conditions requises

La compatibilité et la fonctionnalité du système varient en fonction de l'emplacement et de la configuration de l'équipement. Pour plus d'informations sur la disponibilité des composants, la fonctionnalité du système et la compatibilité, contacter le concessionnaire John Deere ou un autre prestataire de service. Des informations supplémentaires peuvent être consultées dans le Guide de compatibilité sur le Value Selling Navigator.

Matériel:

- Contrôleur d'application UCC2
- AutoTrac
- Console GreenStar 3 ou de génération 4
- Capteur d'angle de roue monté sur l'équipement
- Vérin hydraulique ou mécanisme de direction d'équipement

NOTE: Le guidage de charrue n'exige qu'un récepteur StarFire installé sur la machine. En cas d'utilisation d'une caméra AutoTrac Vision d'équipement avec John Deere Active Implement Guidance, un récepteur StarFire d'équipement est facultatif.

- Récepteur StarFire avec RTK installé sur la machine
- Récepteur StarFire installé sur l'équipement
- Divers faisceaux associés à l'alimentation, à l'intégration du contrôleur, à la communication du capteur et aux commandes de direction

Logiciel:

NOTE: Les consoles de génération 4 avec un processeur version 1 peuvent uniquement être mises à jour à l'aide de Service ADVISOR. Pour plus d'informations, consulter le concessionnaire John Deere ou tout autre prestataire de service.

NOTE: S'assurer que l'équipement dispose d'une alimentation sans interruption lors de la mise à jour du logiciel. Les durées de mise à jour du logiciel varient en fonction de l'équipement, de la vitesse du réseau ou du bus CAN et de la taille du fichier du programme. Par exemple, la mise à jour du contrôleur d'application UCC2 prend 30 minutes en moyenne. S'assurer que l'équipement dispose d'une alimentation sans interruption lors de la mise à jour du logiciel.

- Dernier logiciel installé sur:
 - Console

- Récepteur StarFire
- Contrôleur d'application UCC2
- Le cas échéant, caméra AutoTrac Vision (Visiter le site StellarSupport.com et accéder à la section Mises à jour logicielles.)
- Activation AutoTrac sur la console (fonctionnement manuel du système de direction non requis)
- Activation de Tractor Implement Automation™ (uniquement requise pour utiliser la commande de vitesse de John Deere Active Implement Guidance™ ou pour activer l'interface du distributeur ISO sur certains modèles de tracteurs) (Pour plus d'informations, consulter le livret d'entretien du tracteur.)

NOTE: L'activation de John Deere Active Implement Guidance est affichée sur la page Activations du contrôleur d'application.

- Activation du John Deere Active Implement Guidance sur le contrôleur d'application UCC2
- Configuration d'AutoTrac et du contrôleur d'application terminée (une configuration incomplète d'AutoTrac empêcherait le fonctionnement du guidage)

Conditions/caractéristiques de performances

Permettre ces caractéristiques afin que la caméra puisse déterminer plus précisément l'emplacement des rangs de culture et les différences de couleur entre les cultures et le sol.

NOTE: John Deere Active Implement Guidance (intégré au tracteur) est prévu pour être utilisé aux premiers stades de la culture (mais uniquement) à partir d'une hauteur de culture de 15 cm (5,9 in) jusqu'à 90 pour cent du couverture végétale.

- Le système peut être utilisé sur un terrain en pente allant jusqu'à 2 degrés.
- Les rangs de culture doivent être bien définis avec un écartement régulier.
- Les manqués importants présents dans les rangs ou l'excès de plantes peuvent provoquer des erreurs de calibrage de la caméra ou altérer les performances du système.
- Garder à l'esprit que la poussière ou la pluie sur l'objectif de la caméra ainsi que la lumière directe du soleil ou la faible lumière du jour peuvent avoir un impact sur le système.
- Un vent violent peut également affecter les performances de la caméra en raison du mouvement important de la culture.

zb48j1t,1693381896998 -28-18AUG25-1/1

Accès aux pages du contrôleur d'application

PC582158 —UN—01AUG23

NOTE: COUPER le contact et laisser la console s'éteindre complètement avant de connecter ou de déconnecter des capteurs ou des équipements ISOBUS.

Après avoir accédé aux pages du contrôleur d'application, les consoles GreenStar 3 et de génération 4 ont les mêmes configurations.

Pour accéder aux pages du contrôleur d'application à l'aide d'une console de GreenStar 3:

1. Appuyer sur le bouton Menu.



Bouton Menu

zb48j1t,1693381939510 -28-30AUG23-1/7

2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application.

PC589279 —UN—09AUG23

Pour accéder aux pages du contrôleur d'application à l'aide d'une console de génération 4:



Bouton Contrôleur d'application

zb48j1t,1693381939510 -28-30AUG23-2/7

1. Appuyer sur le bouton Menu.

PC28688 —UN—25AUG22

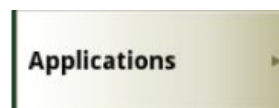


Bouton Menu

zb48j1t,1693381939510 -28-30AUG23-3/7

2. Sélectionner l'onglet Applications.

PC589276 —UN—09AUG23



Onglet Applications

zb48j1t,1693381939510 -28-30AUG23-4/7

3. Sélectionner l'application Terminal virtuel ISOBUS.

PC28796 —UN—29AUG22



Application Terminal Virtuel ISOBUS

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693381939510 -28-30AUG23-5/7

4. Sélectionner le bouton Menu Terminal virtuel ISOBUS. PC28799 —UN—29AUG22



Bouton Menu Terminal Virtuel ISOBUS

zb48j1t,1693381939510 -28-30AUG23-6/7

5. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application. PC589279 —UN—09AUG23



Bouton Contrôleur d'application

zb48j1t,1693381939510 -28-30AUG23-7/7

Accès aux pages StarFire

PC582158 —UN—01AUG23

Après avoir atteint les pages StarFire, les consoles GreenStar 3 et de génération 4 ont les mêmes configurations

Pour accéder aux pages StarFire à l'aide d'une console GreenStar 3:

1. Appuyer sur le bouton Menu.



Bouton Menu

zb48j1t,1693381951278 -28-30AUG23-1/6

2. Sélectionner le bouton StarFire.

- Bouton StarFire de la machine
- Bouton StarFire d'équipement

Pour accéder aux pages StarFire à l'aide d'une console de génération 4:

PC589282 —UN—09AUG23



Bouton StarFire de la machine

PC589283 —UN—09AUG23



Bouton StarFire d'équipement

zb48j1t,1693381951278 -28-30AUG23-2/6

1. Appuyer sur le bouton Menu.

PC28688 —UN—25AUG22



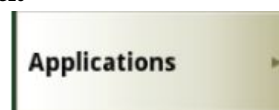
Bouton Menu

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693381951278 -28-30AUG23-3/6

2. Sélectionner l'onglet Applications.

PC589276 —UN—09AUG23



Onglet Applications

zb48j1t,1693381951278 -28-30AUG23-4/6

3. Sélectionner l'application StarFire.

PC28798 —UN—29AUG22



Application StarFire

zb48j1t,1693381951278 -28-30AUG23-5/6

4. Sélectionner un récepteur dans la liste des dispositifs StarFire.

- StarFire machine (A)
- StarFire équipement (B)

A—StarFire machine

B—StarFire équipement

PC589245 —UN—09AUG23



Liste des appareils StarFire

zb48j1t,1693381951278 -28-30AUG23-6/6

Saisie du code d'activation

PC26352 —UN—05OCT18

Le contrôleur d'application UCC2 nécessite un code d'activation à 26 chiffres pour faire fonctionner les applications. Contacter le concessionnaire John Deere et fournir le numéro de série du contrôleur d'application UCC2.

Avec la mise à jour du logiciel 22-1, plusieurs applications peuvent être activées sur le contrôleur d'application UCC2. Répéter cette procédure pour chaque application à l'aide du code d'activation à 26 chiffres.

Applications disponibles:

- Identification de récolte, Coton
- Station météorologique mobile
- Documentation des rendements, culture spéciale
- John Deere Active Implement Guidance
- iGrade

1. Accéder à la page Contrôleur d'application.
2. Sélectionner la touche programmable Configuration du contrôleur.



Touche programmable Configuration du contrôleur

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693385253184 -28-30AUG23-1/4

3. Sélectionner l'onglet Activations.

PC25903 —UN—05JUL18



zb48j1t,1693385253184 -28-30AUG23-2/4

4. Sélectionner le bouton Ajouter activation.

PC25904 —UN—05JUL18



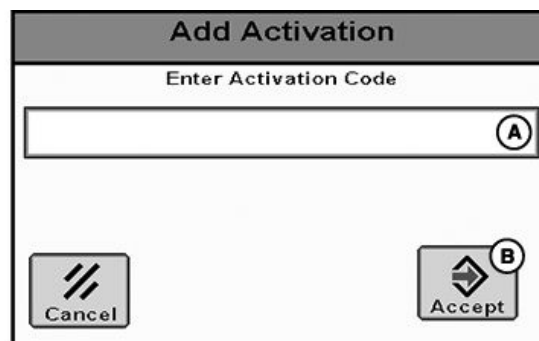
Bouton Ajouter activation

zb48j1t,1693385253184 -28-30AUG23-3/4

5. Saisir le code d'activation dans le champ de saisie (A).
6. Sélectionner le bouton Confirmer (B).
7. Pour activer l'application suivante, répéter les étapes 4—6.
8. ÉTEINDRE la machine, attendre que la console s'éteigne, puis redémarrer la machine.

A—Champ de saisie

B—Bouton Confirmer



Fenêtre Ajouter une activation

zb48j1t,1693385253184 -28-30AUG23-4/4

PC25905 —UN—05JUL18

Compatibilité de la machine

La partie guidage de John Deere Active Implement Guidance et de guidage de charrue est compatible sur les machines équipées d'AutoTrac intégré, AutoTrac Universel ou d'AutoTrac Controller.

Un kit de distributeur externe John Deere permet d'ajouter une commande hydraulique sur les machines non pourvues de commandes hydrauliques installées en usine. (Pour plus d'informations, voir Distributeur externe.)

zb48j1t,1693385301503 -28-30AUG23-1/1

Remplacement de la mémoire morte programmable effaçable (EPROM)

L'EPROM est contenue dans le contrôleur hydraulique du tracteur. Sur certains modèles anciens des tracteurs séries 8000 et 9000, il est nécessaire de remplacer l'EPROM.

Cela peut nécessiter le remplacement de l'EPROM seulement ou du contrôleur hydraulique du tracteur.

Pour de plus amples informations sur les exigences en matière d'EPROM et sur la compatibilité, consulter le concessionnaire John Deere ou un autre prestataire de services.

RW00482,00003A8 -28-05AUG25-1/1

Vue d'ensemble des composants

Récepteur StarFire

PC589281 —UN—09AUG23

Si l'équipement n'a pas de caméra AutoTrac Vision, John Deere Active Implement Guidance nécessite des récepteurs StarFire 3000 ou StarFire 6000 sur la machine et l'équipement. En cas d'utilisation d'une caméra, le récepteur StarFire d'équipement est facultatif.

Le guidage de charrue n'exige qu'un récepteur StarFire installé sur la machine.

Si possible, utiliser des récepteurs de même modèle pour de meilleures performances. En cas d'utilisation de modèles différents, utiliser le récepteur StarFire 6000 sur l'équipement.

- Les deux récepteurs doivent avoir un niveau de signal RTK sauf en cas d'utilisation du signal partagé.
- Installer le récepteur de l'équipement à moins de 4,0 m (13,1 ft) au-dessus du sol.
- Le récepteur de l'équipement doit être connecté au bus CAN de l'équipement de la machine via le connecteur ISO.

Récepteur StarFire—Signal partagé

NOTE: Pour utiliser le signal partagé, les récepteurs machine et équipement doivent être du même modèle. Les récepteurs StarFire iTC ne peuvent pas partager de signal.

Le signal partagé utilise le signal de correction de la machine pour partager le signal avec le récepteur de l'équipement. Le récepteur avec le signal de correction le plus élevé doit être monté sur la machine pour que le signal partagé fonctionne.



Récepteur StarFire 6000

Le signal partagé est automatiquement lié et fonctionne si les conditions suivantes sont remplies:

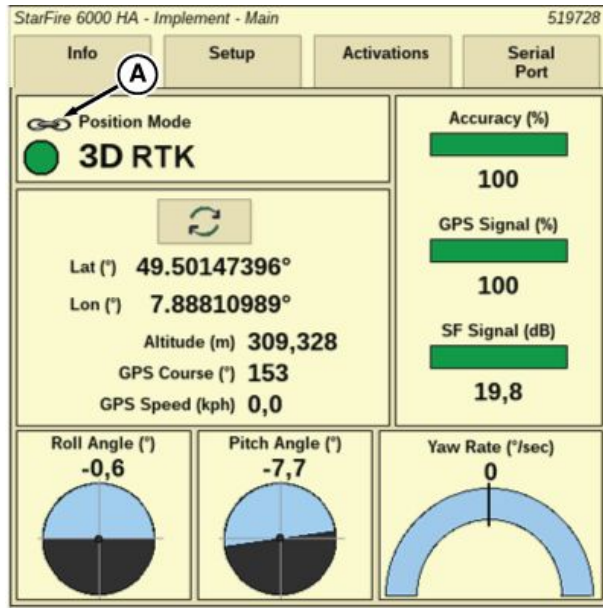
- La machine est en mouvement.

NOTE: La console universelle John Deere 4240 et 4100 CommandCenter ne prennent pas en charge le signal partagé.

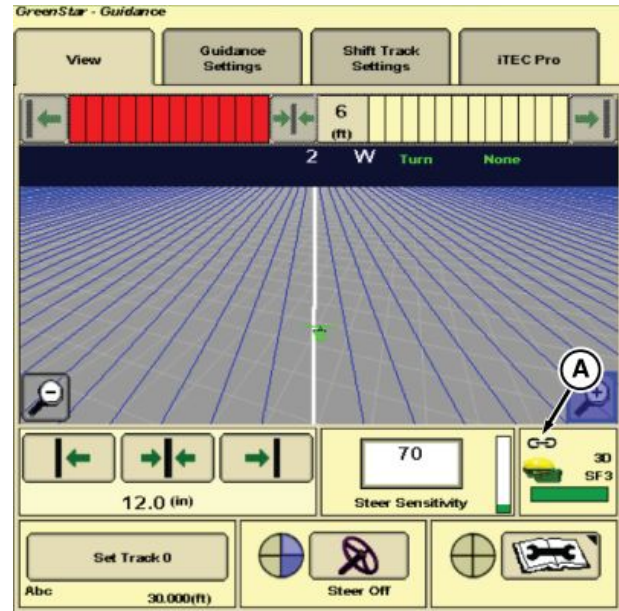
- Une console GreenStar 3, une console universelle John Deere 4640 ou CommandCenter 4600 est utilisé.
- Les récepteurs StarFire 3000 ou StarFire 6000 sont installés sur la machine et l'équipement.
- SF2, SF3 ou RTK est activé sur le récepteur de la machine.
- SF1, SF2, SF3 ou RTK est activé sur le récepteur de l'équipement.
- La fonction Direction de l'équipement ou Décalage de l'équipement est sélectionnée.
- La valeur longitudinale pour le récepteur de l'équipement est réglée sur zéro.
- Les dernières mises à jour logicielles sont installées sur la console, les récepteurs et le contrôleur d'application.
- iGrade n'est pas activé dans un profil.

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693385410178 -28-30AUG23-1/2



Récepteurs liés



Page Guidance lié

Le symbole lié (A) s'affiche à plusieurs endroits si les récepteurs partagent le signal.

A—Symbole lié



Récepteurs liés



Récepteurs liés

zb48j1t,1693385410178 -28-30AUG23-2/2

Capteur d'angle de roue

Pour les systèmes de direction d'équipement, un capteur de braquage est utilisé pour la réaction de l'équipement. Un potentiomètre (A) ou un capteur à effet Hall (B) est utilisé comme capteur de braquage.

Quand le vérin de commande de direction s'étend ou se rétracte, le signal du potentiomètre change pour refléter la position du mécanisme de direction de l'outil. Ce signal fournit les réactions du système de guidage et des sensibilités de direction. Il est utilisé pour commander le mécanisme de direction.

NOTE: Certains dispositifs de direction d'équipement comprennent un capteur de braquage incorporé.

Le capteur d'angle de roue doit être un capteur analogique de 0—5 V.

Monter et étalonner le capteur d'angle de roue de sorte que sa plage de mouvement soit alignée et symétrique. Un montage inadéquat du capteur entraîne un mauvais fonctionnement. Vérifier que la tringlerie de direction mécanique et hydraulique est réglée conformément aux valeurs prescrites du fabricant.

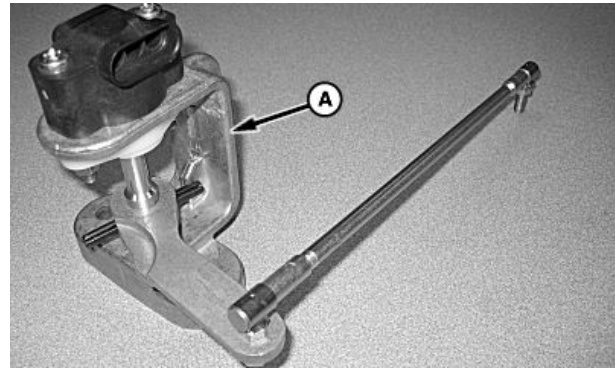
(Se reporter au livret d'entretien du système de direction pour le système de direction spécifique.)

Conditions d'installation

Pour des performances optimales, installer le capteur de braquage pour obtenir la plus grande plage de tension. Le centre doit être linéaire et de distance égale entre la gauche et la droite.

A—Potentiomètre

B—Capteur à effet Hall



Capteur d'angle de roue



Capteur d'angle de braquage incorporé



Capteur à effet Hall

zb48j1t,1693385463215 -28-30AUG23-1/1

PC12344 —UN—19OCT09

PC12188 —UN—14OCT09

PC13565 —UN—03MAY11

Contrôleur d'application

Le contrôleur d'application UCC2 obtient les informations du passage de guidage via la console et le récepteur de la machine. Les informations du passage de guidage sont comparées à l'emplacement du récepteur de l'équipement pour calculer l'erreur de passage de l'équipement. Le contrôleur d'application UCC2 envoie les commandes nécessaires soit au distributeur externe soit au contrôleur hydraulique de la machine pour manipuler le mécanisme de direction de l'équipement pour suivre le passage de guidage. Si l'équipement utilise le mode de commande de direction de l'équipement, les données du capteur d'angle de roue sont également utilisées pour suivre le passage de guidage.



Contrôleur d'application UCC2 avec faisceau

RW00482,0000337 -28-12JAN15-1/1

PC20218 —UN—07NOV14

Soupape de contrecharge

La soupape de contrecharge renvoie le fluide hydraulique une fois que la pression est présente sur le côté alimentation hydraulique de la soupape. La soupape de contrecharge fonctionne en conjonction avec le réglage du débit du circuit hydraulique. Lorsque le débit hydraulique du système est modifié, la soupape de contrecharge nécessite un réglage.

Une soupape de contrecharge est nécessaire lorsque le circuit hydraulique de la machine ne régule pas le débit de retour. Une soupape de contrecharge n'est pas nécessaire lorsque qu'un distributeur externe est utilisé.

Pour des performances optimales et constantes, installer et régler correctement la soupape de contrecharge.

Les modèles de machine suivants utilisent des distributeurs auxiliaires basés sur CAN nécessitant une soupape de contrecharge et doivent être réglés pour des performances optimales:

- Tracteurs à roues série 8030 (N.S. 40001—).
- Tracteurs à chenilles série 8030 (N.S. 905001—).
- Tracteurs à roues série 9030 (N.S. 013000—).
- Tracteurs à chenilles série 9030 (N.S. 911000—).
- Tous les tracteurs séries 7R, 8R, 8RT, 9R et 9RT.



Soupape de contrecharge

RW00482,0000338 -28-11SEP14-1/1

PC19769 —UN—02JUL14

Distributeur externe

Le distributeur externe permet au contrôleur d'application UCC2 de commander le circuit hydraulique de la machine. La conception et la fonctionnalité du distributeur externe John Deere varient pour les circuits hydrauliques à centre ouvert et fermé. Utiliser le distributeur externe:

- Si le contrôleur d'application UCC2 n'est pas capable de commander le circuit hydraulique de la machine. Typiquement, cette situation se produit sur les modèles de machine plus anciens ou les modèles autres que John Deere équipés d'un système de guidage John Deere et d'un connecteur ISO.
- Pour conserver les raccordements des distributeurs auxiliaires de la machine. Le distributeur externe peut se brancher sur un distributeur auxiliaire libre du tracteur, ou utiliser un bloc de puissance hydraulique externe comme source de puissance hydraulique provenant de la machine.

Composants de distributeur externe

Le bloc de commande hydraulique (A) dirige le flux hydraulique vers les vérins hydrauliques pour la position de l'équipement.

Le corps de soupape électronique (B) reçoit les commandes du contrôleur d'application UCC2 et les communique au bloc de commande hydraulique.

ATTENTION: Pour éviter les blessures graves, maintenir la zone entourant l'équipement dégagée.

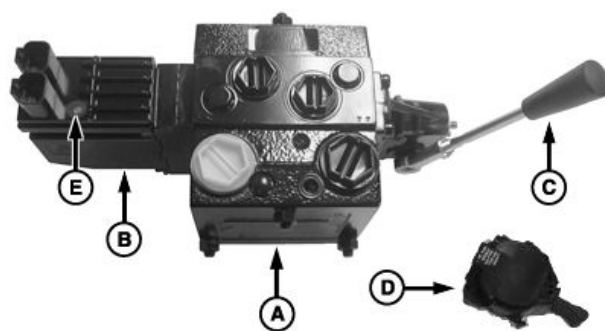
Le mouvement du levier de commande (C) de distributeur externe peut provoquer le mouvement de l'équipement.

Le levier de commande de distributeur externe commande manuellement le bloc de commande hydraulique.

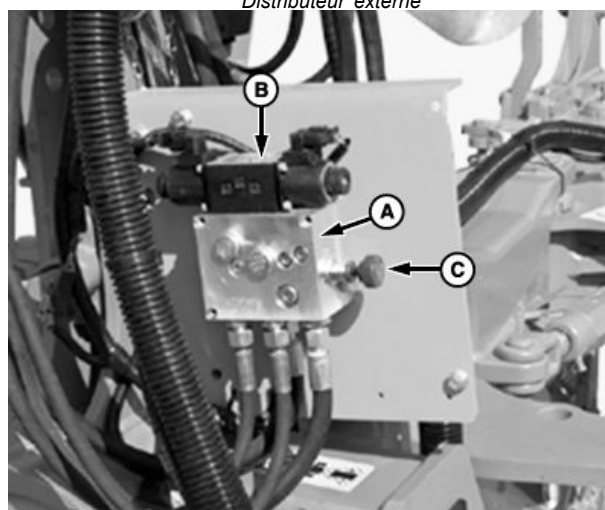
Le levier de commande (D) de distributeur auxiliaire électronique monté à distance commande manuellement le bloc de commande hydraulique à partir de la plate-forme de conduite.

Le témoin à diode DEL (E) indique l'état du système du corps de soupape électrique.

- Vert—La soupape reçoit la commande du contrôleur.



Distributeur externe



Distributeur externe

A—Bloc de commande hydraulique

B—Corps de soupape électronique

C—Levier de commande de distributeur externe

D—Levier de commande de distributeur auxiliaire électronique monté à distance

E—Témoin LED

- Orange—La soupape est sous tension. Aucune commande n'est reçue du contrôleur.
- Rouge—Indique un problème. (Se reporter à la section Pannes et remèdes.)

zb48j1t,1693385491776 -28-30AUG23-1/1

Interrupteur de hauteur d'équipement

Les pièces John Deere peuvent être configurées pour de multiples conceptions d'équipement.

Si un interrupteur de hauteur est requis pour l'application, contacter un concessionnaire John Deere ou un autre prestataire de services.

Le manuel technique John Deere comporte des informations complémentaires.

RW00482,0000876 -28-05AUG25-1/1

Caméra AutoTrac Vision

Une caméra AutoTrac Vision montée sur l'équipement fournit des informations en retour au contrôleur d'application UCC2.



Caméra AutoTrac Vision

zb48j1t,1693385507896 -28-30AUG23-1/1

PC589268 —UN—09AUG23

Ensemble

Pilote du circuit "low side"

IMPORTANT: Pour éviter d'endommager le contrôleur d'application UCC2, utiliser une bobine de relais (A) d'une valeur nominale de 1 A maximum, et ne dépassant pas 12 V.

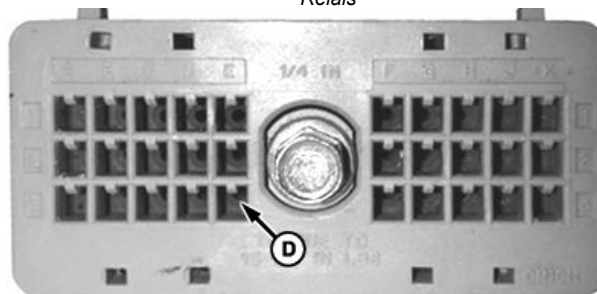
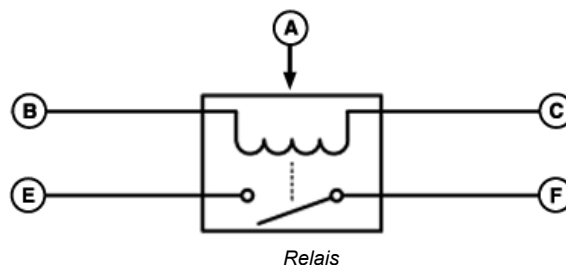
NOTE: Le relais requis pour utiliser le pilote du circuit "low side" du contrôleur d'application UCC2 n'est pas fourni.

Les applications qui utilisent la fonction pilote du circuit "low side" sont:

- Les équipements munis de freins électroniques qui se bloquent et libèrent les volants pendant les demi-tours.
- Les équipements munis de circuits de direction hydraulique qui utilisent des valeurs électroniques pour permettre aux vérins de guidage de flotter pendant les demi-tours.

Brancher le relais sur une alimentation faible (B) de 5 à 12 volts (courant continu) et la masse (C) sur la broche E3 (D) du connecteur du contrôleur d'application UCC2.

Le pilote du circuit "low side" de la broche E3 s'active (se ferme/est mis à la masse) et se maintient quand AutoTrac est actif. Le pilote du circuit "low side" se désactive (s'ouvre) quand AutoTrac est inactif.



A—Relais (1 A ou moins)
B—Alimentation faible
C—Masse

D—E3
E—Alimentation forte
F—Appareil électronique

zb48j1t,1693513049186 -28-31AUG23-1/1

PC26989 —UN—09APR19

PC26990 —UN—09APR19

Configuration—Machine et équipement

Connexion d'équipement

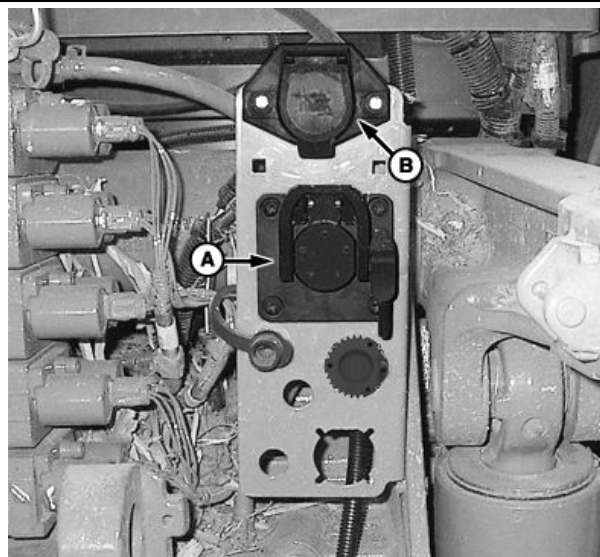
1. Arrêter la machine, serrer le frein de stationnement et retirer la clé de contact.

NOTE: Ne pas connecter l'équipement lorsque la machine est en marche. Connecter un équipement à une machine sous tension entraîne des défaillances empêchant le guidage d'équipement actif de fonctionner.

2. Brancher le faisceau du récepteur d'équipement au connecteur ISO à 9 broches (A).
3. Brancher le faisceau à alimentation constante de l'équipement au connecteur à alimentation constante de la machine.
4. Si l'équipement est configuré avec des phares principaux, brancher le faisceau d'éclairage au connecteur d'éclairage (B).
5. Brancher au tracteur toutes les autres connexions d'équipement liées à la fixation de l'équipement.

NOTE: L'acheminement des flexibles hydrauliques est essentiel au bon fonctionnement. Le distributeur externe a un P estampé pour le raccord du flexible de pression, T pour le raccord du flexible de réservoir ou de retour, et LS pour le raccord du flexible de signal de charge.

6. Si un distributeur externe est utilisé, brancher le flexible de pression et le flexible de réservoir ou de retour du distributeur externe à la machine. En cas



Arrière du tracteur illustré

A—Connecteur à 9 broches ISO B—Connecteur d'éclairage

d'utilisation de bloc de puissance hydraulique externe pour alimenter le distributeur externe, brancher le flexible de signal de charge.

(Se reporter au livret d'entretien de la machine pour plus d'informations sur la fixation de l'équipement et du circuit hydraulique de l'équipement à la machine.)

zb48j1t,1693513330291 -28-31AUG23-1/1

Configuration du récepteur StarFire d'équipement

1. Naviguer jusqu'aux pages StarFire.
2. Sélectionner l'onglet (A) Configuration.
3. Saisir 0 pour le décalage longitudinal (B) du récepteur de l'équipement.
4. Saisir la hauteur (C) du récepteur de l'équipement. La hauteur est mesurée du sol au centre du dôme. Lors de la mesure de la hauteur, abaisser l'équipement le plus près possible de sa position de travail.

A—Onglet Configuration
B—Champ de saisie Longitudinal

C—Champ de saisie Hauteur

Écran de configuration StarFire

zb48j1t,1693513430746 -28-31AUG23-1/1

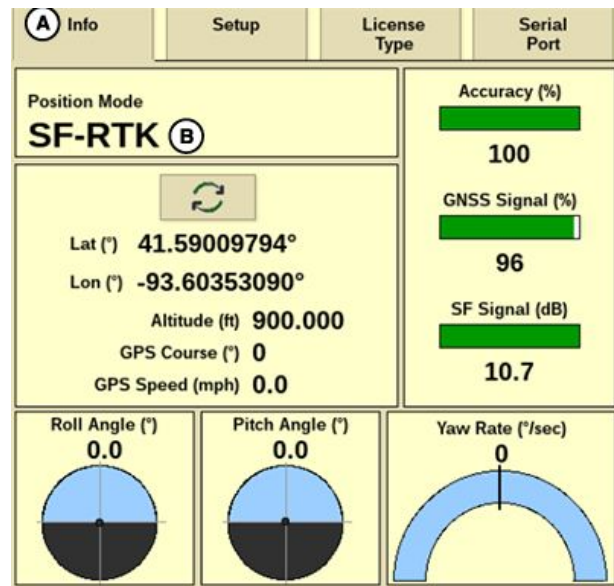
Optimisation du module de compensation de terrain (TCM)

Optimiser le calibrage du module de compensation de terrain en laissant le mesureur inertiel mesurer l'angle d'inclinaison latérale et l'amplitude de lacet avant d'effectuer le calibrage du module de compensation de terrain.

1. Naviguer jusqu'aux pages StarFire.
2. Sélectionner l'onglet Infos (A).
3. Vérifier que le mode de position (B) a établi un signal SF1 ou mieux.

A—Onglet Infos

B—Mode Position

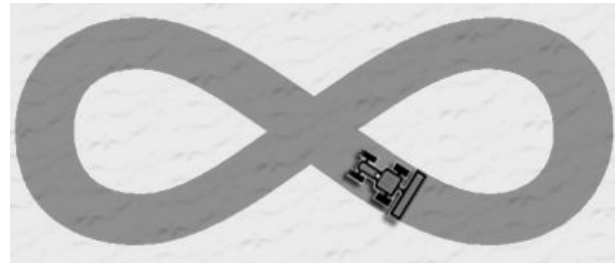


StarFire principal—Onglet Informations

zb48j1t,1693513644852 -28-31AUG23-1/2

4. Conduire deux fois la machine selon le modèle d'optimisation du module de compensation de terrain pour permettre au mesureur inertiel de s'initialiser.
5. Terminer le calibrage du module de compensation de terrain.

(Voir Calibrage du module de compensation de terrain [TCM] pour plus d'informations.)



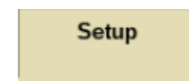
Modèle de conduite pour l'optimisation du module de compensation de terrain

zb48j1t,1693513644852 -28-31AUG23-2/2

Calibrage du module de compensation de terrain (TCM)

NOTE: Les récepteurs intégrés StarFire 6000 sont calibrés en usine. S'il est nécessaire d'effectuer un calibrage sur le terrain, se reporter au livret d'entretien du récepteur StarFire 6000 approprié.

1. Naviguer jusqu'aux pages StarFire.
2. Sélectionner l'onglet Configuration.



Onglet Configuration

Suite, voir page suivante

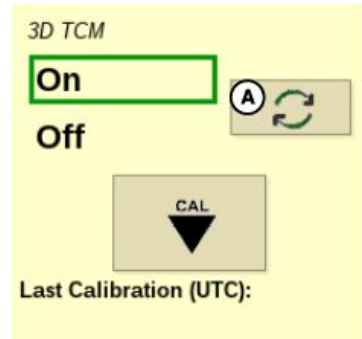
zb48j1t,1693513658356 -28-31AUG23-1/6

Sélectionner le bouton (A) à bascule du TCM pour allumer et éteindre le TCM. Lorsque le TCM est désactivé, le signal StarFire n'est pas corrigé pour la dynamique de la machine ou les pentes latérales. Le TCM est activé par défaut lorsqu'on coupe et remet le contact.

NOTE: Le module TCM doit être **ACTIVÉ** pour qu'AutoTrac s'enclenche.

Calibrer le TCM de façon à ce que le récepteur puisse déterminer l'angle d'inclinaison latérale et l'angle de pas nuls.

Avant le calibrage, vérifier que la machine et l'équipement sont en bon état de fonctionnement et aptes à être utilisés dans les champs. La machine doit être lestée et les pneus correctement gonflés. Abaisser l'équipement aussi près que possible de la position de travail lors du calibrage.



Bouton à bascule du TCM

A—Bouton à bascule du TCM

zb48j1t,1693513658356 -28-31AUG23-2/6

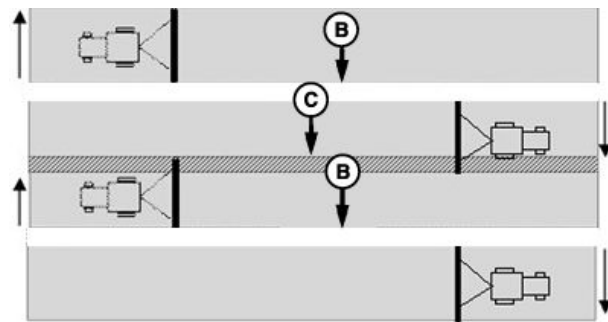
PC29127 —UN—26MAY23

Calibrer le TCM chaque fois que le récepteur est retiré de la machine et refixé ou si l'angle du TCM par rapport à la machine a changé. Une modification de l'angle du TCM par rapport à la machine peut créer un décalage et ressembler à un manqué (B) ou à un chevauchement (C) entre deux rangs. Les causes possibles de ce décalage peuvent être que le support de montage StarFire est légèrement décalé, la cabine de la machine est légèrement décalée ou il y a une pression inégale des pneus d'un côté à l'autre.

Pour éliminer le décalage, positionner la machine et calibrer le TCM. Effectuer un passage, un demi-tour et effectuer le même passage dans le sens opposé. Si la machine ne suit pas le même passage, mesurer la distance de décalage et la saisir dans le décalage de l'équipement.

Positionner la machine et calibrer le module de compensation de terrain (TCM)

1. Garer la machine sur une surface ferme et plane et attendre son arrêt complet (la cabine ne bouge plus).



Chevauchement et manqué

B—Passer

C—Chevauchement

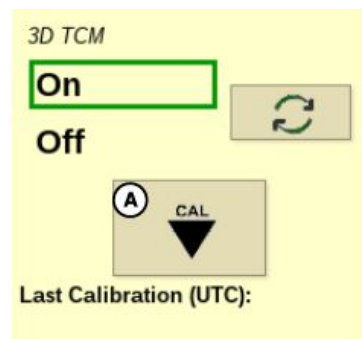
2. Marquer l'emplacement des pneus ou des chenilles au sol pour noter l'emplacement de l'essieu.

zb48j1t,1693513658356 -28-31AUG23-3/6

PC19993 —UN—03SEP14

3. Sélectionner le bouton Calibrage (A).

A—Bouton Calibrage



Bouton Calibrage

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693513658356 -28-31AUG23-4/6

PC29128 —UN—26MAY23

4. Sélectionner le bouton Accepter. La barre d'état du calibrage s'affiche, puis disparaît une fois terminé.

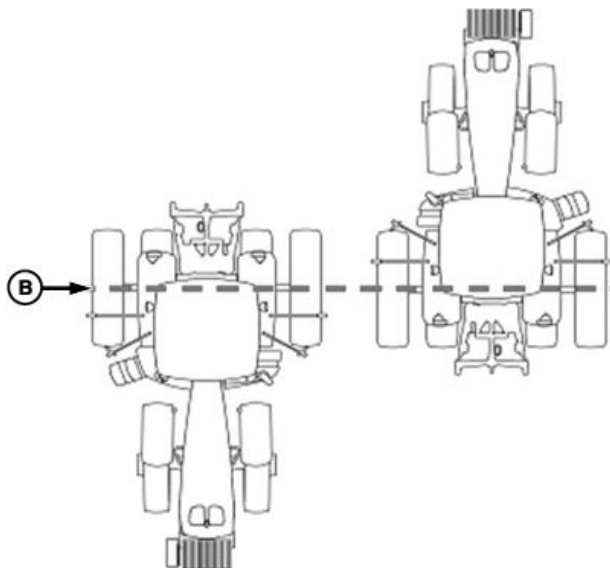
PC29129 —UN—26MAY23



Bouton Confirmer

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693513658356 -28-31AUG23-5/6



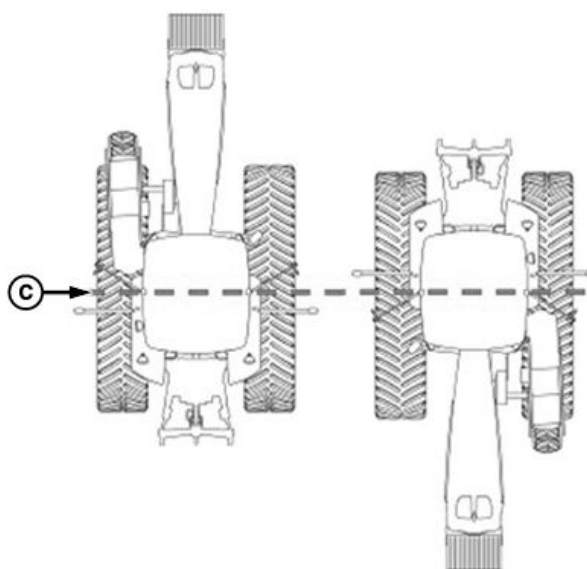
Machines à essieu avant flottant

PC19995—UN—03SEP14

B—Essieu arrière

5. Tourner la machine de 180 degrés pour l'orienter dans la direction opposée. S'assurer que les pneus sont à l'emplacement correct pour l'essieu avant fixe ou flottant et que la machine est à l'arrêt complet (la cabine ne bouge plus).
 - Pour les machines à essieu avant flottant (pont avant mécanique [MFWD], suspension à bras indépendants [ILS] ou suspension à triple bras [TLS]), placer les roues de manière à ce que l'essieu arrière (B) soit au même emplacement lors du calibrage 2 points.
 - Pour les machines à roues ou chenilles avec essieux fixes (tracteurs à chenilles, pulvérisateurs séries 47X0 et 49X0, ou tracteurs à roues séries 9000 et 9020), placer les roues ou les chenilles de façon à ce que le point de pivotement (C) de la machine soit au même endroit dans les deux sens.
6. Sélectionner le bouton Accepter. La barre d'état du calibrage s'affiche, puis disparaît lorsque le calibrage est terminé.
7. Sélectionner le bouton Accepter pour revenir à l'onglet Configuration. Si le calibrage a échoué, recalibrer le TCM.

C—Point de pivotement de la machine



Machines à roues ou chenilles à essieux fixes

PC19996—UN—03SEP14

zb48j1t,1693513658356 -28-31AUG23-6/6

Réglage du distributeur auxiliaire

⚠ ATTENTION: Des réglages excessifs du débit du distributeur auxiliaire peuvent entraîner un mouvement soudain de la machine lorsque le vérin est actionné. Pour éviter les blessures avant d'engager le bouton du distributeur auxiliaire pour vérifier le débit actuel, vérifier que personne ne se trouve à proximité de la machine. L'extension ou la rétraction complète du vérin doit durer environ 2 secondes.

Pour afficher l'indicateur de mode automatique (A), la commande automatique de distributeur auxiliaire nécessite:

- Contrôleur d'application UCC2 installé.
- Un distributeur auxiliaire configuré.

La commande automatique du distributeur auxiliaire s'active lorsque le distributeur auxiliaire est placé dans la position cran d'arrêt vers l'avant. Le mode automatique nécessite une vitesse de 0,1 km/h (0.06 mph) ou plus pour activer automatiquement le circuit hydraulique de l'équipement.

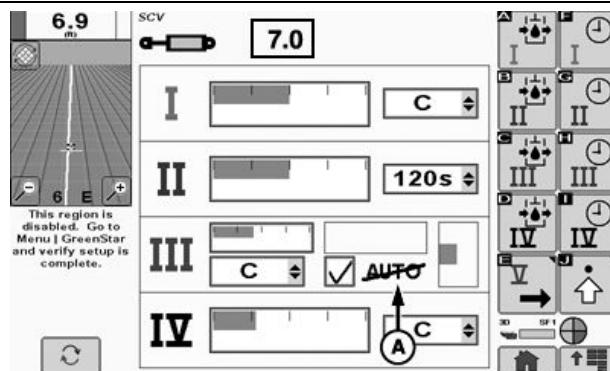
- CommandCenter—AUTO barré indique que le mode automatique n'est pas actif. !AUTO! indique une anomalie et que le mode automatique ne fonctionne pas. AUTO indique un fonctionnement normal du mode auto.
- TouchSet—EC indique le mode automatique n'est pas activé. AC indique un fonctionnement normal du mode auto.

Un réglage de débit de verrouillage du distributeur auxiliaire s'applique aux extensions et rétractions. Le contrôleur d'application UCC2 commande automatiquement le minutage du verrouillage lorsqu'un type de commande est sélectionné et le mode automatique est engagé.

Régler le débit de verrouillage pour chaque opération.

(Pour plus d'informations sur les commandes du distributeur auxiliaire, consulter le livret d'entretien de la machine.)

Il est possible d'utiliser le distributeur auxiliaire pour observer le débit en mode de réglage.



CommandCenter GreenStar 3



Console TouchSet

A—Témoin du mode automatique

Sortie de débit de distributeur auxiliaire (approximatif)		
Réglages du débit du distributeur auxiliaire	Débit	
	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

Sortie de débit de distributeur auxiliaire

^a 0,1 = Réglage de débit minimum

Suite, voir page suivante

zb48j1t, 1693513668856 -28-31AUG23-1/5

PC22224 —UN—26FEB16

PC22225 —UN—26FEB16

CommandCenter GreenStar 3

PC589248 —UN—09AUG23

1. Sélectionner le bouton Menu CommandARM.
2. Sélectionner le bouton Distributeur auxiliaire.
3. Sélectionner la touche programmable Réglages avancés.

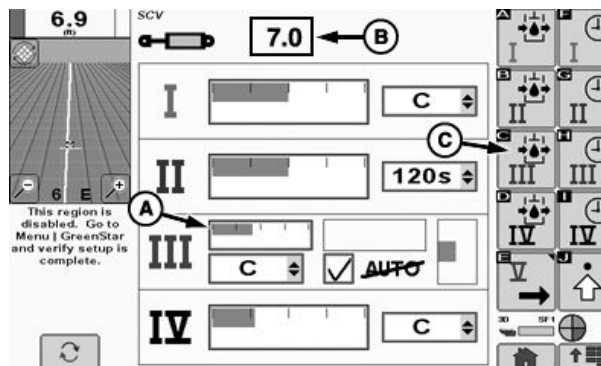


zb48j1t,1693513668856 -28-31AUG23-2/5

NOTE: Le graphique (A) à barres représente le débit (B) de verrouillage.

4. Pour naviguer vers le graphique à barres de débit du verrouillage, sélectionner la touche programmable (C) Réglage d'extension pour le distributeur auxiliaire utilisé. Sélectionner le bouton Confirmer pour mettre en surbrillance. Tourner la molette pour régler le débit, puis sélectionner le bouton Confirmer.

A—Graphique à barres de débit de verrouillage
B—Case du débit de verrouillage
C—Touche programmable Réglage d'extension



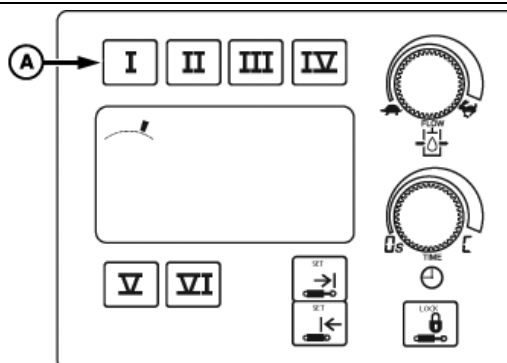
Page d'accueil du distributeur auxiliaire

PC22226 —UN—10MAR16

zb48j1t,1693513668856 -28-31AUG23-3/5

Console TouchSet

A—Touches de sélection du distributeur auxiliaire



Réglage du débit du distributeur auxiliaire

Suite, voir page suivante

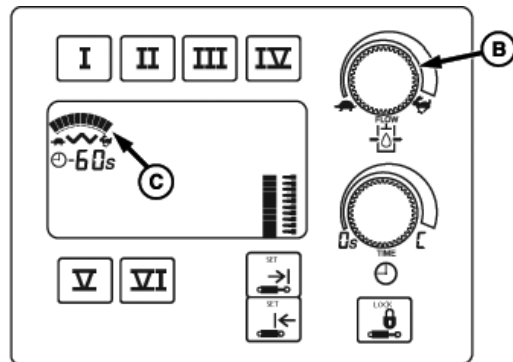
zb48j1t,1693513668856 -28-31AUG23-4/5

PC17987 —UN—07NOV13

1. Sélectionner le bouton (A) pour le distributeur auxiliaire utilisé. L'écran sous le bouton de sélection du distributeur auxiliaire affiche le débit précédent.

NOTE: À mesure que l'opérateur tourne la molette (B) de réglage du débit, le nombre de segments de ligne augmente ou diminue en fonction du changement du débit.

2. Tourner le cadran de réglage de débit vers la droite pour augmenter le débit ou vers la gauche pour le diminuer. Le réglage du débit s'affiche sur le graphique à barres (C) en même temps que le réglage est effectué.



Panneau d'affichage

B—Molette de réglage du débit **C**—Graphique à barres

PC17988—UN—07NOV13

zb48j1t,1693513668856 -28-31AUG23-5/5

Réglage de la soupape de contrecharge double

NOTE: Des débits situés entre 11–30 l/min (3–8 gal/min) sont recommandés.

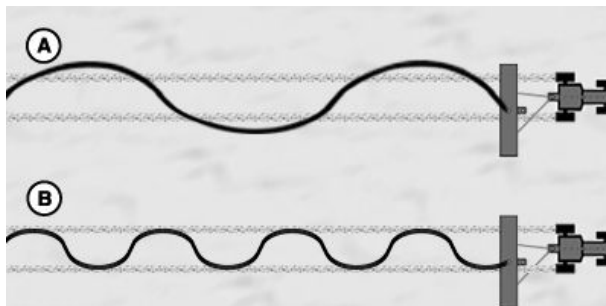
Une fois le débit hydraulique réglé, effectuer un essai de calibrage du seuil du distributeur auxiliaire.

Une soupape de contrecharge contrôle une charge mobile et empêcher l'emballement de la charge. Le contrôle de la charge permet une transition fluide du mouvement de l'équipement. Les réglages de la soupape de contrecharge double dépendent du type et de la configuration des vérins hydrauliques.

Tourner la cartouche de la soupape dans le sens horaire pour augmenter la pression.

Tourner la cartouche de la soupape dans le sens antihoraire pour diminuer la pression.

Faire fonctionner le système et surveiller les conditions de terrain. Si l'équipement louvoie, régler la pression de la soupape de contrecharge.



Louvoiement de l'équipement

A—Louvoiement lent

B—Louvoiement agressif

- Si l'équipement louvoie lentement (A), la pression est trop élevée. Tourner la cartouche de distributeur dans le sens antihoraire pour diminuer la pression.
- Si l'équipement louvoie agressivement (B), la pression est trop faible. Tourner la cartouche de la soupape dans le sens horaire pour augmenter la pression.

PC23480—UN—09DEC16

AE77568,0000297 -28-05JAN17-1/1

Configuration—Contrôleur d'application UCC2

Aperçu de l'assistant de configuration

L'assistant de configuration de ce manuel est un aperçu général de John Deere Active Implement Guidance et du guidage de charrue. Le contrôleur d'application UCC2 peut contrôler plusieurs fonctions en même temps. Par exemple, John Deere Active Implement Guidance et iGrade peuvent être utilisés sur divers équipements. iGrade avec John Deere Active Implement Guidance peuvent être utilisés sur les équipements de formation de lit d'ensemencement pour maintenir la pente du sillon. Cette méthode favorise le drainage du sillon tout en préservant la surface du sol au niveau du lit.

(Pour plus d'informations, consulter le livret d'entretien iGrade et Cycles à intervalles.)

Plusieurs fonctionnalités d'application sont disponibles en sélectionnant et en configurant plusieurs fonctionnalités.

L'assistant de configuration guide l'utilisateur dans une série d'étapes en fonction des options sélectionnées.

PC29130 —UN—26MAY23



Boutons Page précédente et Page suivante

Sélectionner les boutons Page précédente et Page suivante pour naviguer dans l'assistant de configuration.

zb48j1t,1693513782299 -28-31AUG23-1/4

En plus de ce livret d'entretien, l'utilisateur peut sélectionner la touche programmable Aide pour plus d'informations sur une étape.

Pour démarrer l'assistant de configuration:

1. Accéder aux pages du contrôleur d'application.

PC29131 —UN—26MAY23



Touche programmable Aide

zb48j1t,1693513782299 -28-31AUG23-2/4

2. Sélectionner la touche programmable Configuration du contrôleur.

PC29132 —UN—26MAY23



Touche programmable Configuration du contrôleur

zb48j1t,1693513782299 -28-31AUG23-3/4

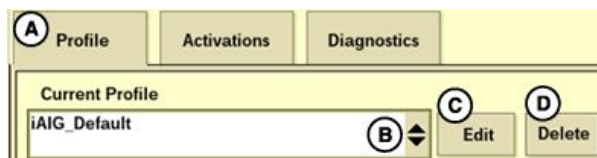
3. Sélectionner l'onglet Profil (A).
4. Sélectionner un profil dans le menu déroulant Profil actuel (B).
 - Sélectionner Ajouter nouveau profil dans la liste du menu Profil actuel (B).
 - Sélectionner un profil existant à éditer.

NOTE: Une fois un profil configuré, plusieurs éléments apparaissent dans l'onglet Profil. Chaque élément permet de modifier des paramètres individuels sans passer par l'assistant de configuration.

5. Sélectionner la touche Éditer (C).

NOTE: Le bouton Supprimer (D) apparaît uniquement si un profil existant est sélectionné.

PC29133 —UN—26MAY23



Onglet Profil

A—Onglet Profil
B—Menu déroulant Profil actuel

C—Bouton Éditer
D—Touche Effacer

6. Sélectionner les fonctionnalités nécessaires à la tâche.

zb48j1t,1693513782299 -28-31AUG23-4/4

Décalages du GPS

Les consoles de génération 4 ont une case à cocher en option "Importer automatiquement les dimensions depuis le Gestionnaire d'équipements si elles sont disponibles" (A). Lorsqu'elle est sélectionnée et que les dimensions sont importées avec succès, les champs de saisie de décalage sont remplis et grisés.

NOTE: S'assurer que les valeurs de décalage entrées dans les applications de configuration du contrôleur d'application, du récepteur StarFire et de l'équipement correspondent.

Pour John Deere Active Implement Guidance, sélectionner la touche programmable Configuration du contrôleur puis l'onglet Profil et la touche Éditer les décalages GPS.

- Consulter Décalages du récepteur GPS de la machine et Décalages du récepteur GPS de l'équipement.

Pour le guidage de charrue, sélectionner la touche programmable de configuration du guidage de charrue puis l'onglet Configuration et la touche Éditer les décalages d'équipement.

- Si seul un récepteur GPS de machine est posé, consulter Décalages d'équipement et Décalages du récepteur GPS de la machine.
- Si les récepteurs GPS de la machine et de l'équipement sont installés et que le récepteur d'équipement est sélectionné pour la commande de largeur, consulter Décalages du récepteur GPS de la machine et Décalages du récepteur GPS d'équipement. (Pour sélectionner le récepteur GPS de l'équipement, consulter Commande de largeur — Guidage de charrue.)

Décalages du GPS

A—Case à cocher Importer automatiquement les dimensions depuis le Gestionnaire d'équipements si elles sont disponibles

Décalages d'équipement

1. Entrer le décalage de connexion GPS dans le champ de saisie (A).
2. Entrer le point de contact dans le champ de saisie (B).
3. Sélectionner la touche Éditer (C).

Décalages du récepteur GPS de la machine

- A—Champ de saisie Décalage de connexion GPS** **C—Bouton Éditer**
B—Champ de saisie Point de contact

Décalages d'équipement

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693513794137 -28-31AUG23-2/4

PC29134 —UN—26MAY23

PC589249 —UN—09AUG23

1. Entrer le décalage latéral dans le champ de saisie (A).
2. Entrer la hauteur dans le champ de saisie (B).

Décalages du récepteur GPS de l'équipement

A—Champ de saisie Décalage latéral B—Champ de saisie Hauteur

Machine GPS Receiver Offsets

Serial Number: 12345

Machine Dimensions

GPS Offsets

Lateral Offset:

1

0.0

A

Center
(in)

Height:

2

0.0

B

(in)

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

Return

Décalages du récepteur GPS de la machine

zb48j1t,1693513794137 -28-31AUG23-3/4

PC29135—UN—26MAY23

1. Entrer le décalage latéral dans le champ de saisie (A).

NOTE: Le décalage longitudinal est la distance horizontale entre le lieu de distribution du produit et le récepteur. Une valeur positive est plus proche du tracteur et une valeur négative est plus éloignée du tracteur.

2. Entrer le décalage longitudinal dans le champ de saisie (B).
3. Entrer la hauteur dans le champ de saisie (C).

A—Champ de saisie Décalage latéral C—Champ de saisie Hauteur
B—Champ de saisie Décalage longitudinal

Implement GPS Receiver Offsets

Implement 1 GPS

Serial Number: 12346

GPS Offsets

Lateral Offset:

1

0.0

A

Center
(in)

Inline Offset:

2

0.0

B

(in)

Height:

3

0.0

C

(in)

Return

Décalages du récepteur GPS de l'équipement

zb48j1t,1693513794137 -28-31AUG23-4/4

PC29136—UN—26MAY23

Ports série

Sélectionner la touche programmable Configuration du contrôleur > onglet Profil > touche Éditer ports série > touche Éditer port série 1 ou 2.

1. Sélectionner le débit en bauds dans le menu déroulant (A).
2. Sélectionner l'appareil qui utilise le port série dans le menu déroulant (B).
3. Pour activer la messagerie National Marine Electronics Association (NMEA), sélectionner la case à cocher (C).
 - a. Sélectionner le type de message NMEA dans le menu déroulant (D).
 - GGA
 - GGA, GSA
 - GGA, GSA, VTG
 - GGA, GSA, RMC
 - NMEA tout
 - b. Sélectionner le débit NMEA dans le menu déroulant (E).

Port série 1

A—Menu déroulant Débit en bauds
B—Menu déroulant Utilisé par
C—Case à cocher Activer NMEA

D—Menu déroulant Type de message NMEA
E—Menu déroulant Débit NMEA

zb48j1t,1693513956052 -28-31AUG23-1/1

Configuration de la page d'exécution

Après avoir configuré un profil de contrôleur d'application, une page d'exécution peut être configurée pour afficher les informations et les fonctions du contrôleur d'application.

Pour configurer une page d'exécution, utiliser l'application Gestionnaire de configuration et sélectionner un module de contrôleur d'application.

(Consulter le livret d'entretien de la console pour configurer les pages d'exécution.)

RW00482,00007A2 -28-24JUN19-1/1

Configuration—John Deere Active Implement Guidance

Commande de direction—Guidage d'équipement actif

Sélectionner la touche programmable John Deere Active Implement Guidance, l'onglet Configuration puis la touche Éditer la commande de direction.

Les menus déroulants (A—C) se remplissent automatiquement en fonction de la détection du signal CAN et du matériel. S'assurer que le contrôleur d'application est connecté au bus CAN et que tous les signaux d'entrée et de sortie sont connectés avant la configuration. Le capteur de réaction de la direction se remplit automatiquement lorsqu'une tension comprise entre 0,1 et 4,9 V est détectée sur la broche analogique 1 ou 2.

1. S'assurer que la sélection du distributeur est correcte.
2. S'assurer que le capteur de réaction de la direction est correct.
3. S'assurer que l'interface est correcte.

- Distributeur auxiliaire externe et interrupteur de distributeur auxiliaire externe
 - Compatible avec les tracteurs autres que John Deere, séries 60 et plus anciens, 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10, 7X20 et petits châssis 7X30.
- John Deere ancien
 - Compatible avec les tracteurs 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10 et 9X20.
 - Utilise uniquement les distributeurs auxiliaires 1 ou 3.
 - Nécessite le faisceau du contrôleur d'application UCC2 branché au connecteur d'option à l'arrière de la cabine du tracteur.
- Distributeur auxiliaire John Deere propriétaire
 - Compatible avec les tracteurs 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R Tier 4 Final (FT4), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT et 9RX.
 - Tout distributeur auxiliaire peut être utilisé.
 - Ne pas brancher le faisceau du contrôleur d'application UCC2 sur le cavalier à l'arrière de la cabine du tracteur.
 - Si un distributeur auxiliaire est affecté à un joystick, il ne peut pas être contrôlé via la commande de soutien JD.
- Distributeur auxiliaire ISO
 - Compatible avec les tracteurs 6R, 6M (lorsqu'ils sont équipés de distributeurs auxiliaires électroniques en option), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT et 9RX.
 - Tout distributeur auxiliaire peut être utilisé.

Commande de direction

- | | |
|--|---|
| A—Menu déroulant de sélection de distributeur | D—Case à cocher Direction à déplacement latéral |
| B—Menu déroulant Capteur de réaction de la direction | E—Touche Calibrage automatique |
| C—Menu déroulant Interface | F—Bouton Calibrage manuel |

- Ne pas brancher le faisceau du contrôleur d'application UCC2 sur le cavalier à l'arrière de la cabine du tracteur.
 - Soupape d'équipement intelligent JD
 - En cas d'utilisation de l'interface de soupape d'équipement intelligent JD, le capteur de retour de direction et de sélection de soupape sera automatiquement grisé. En cas de sélection de l'interface de soupape d'équipement intelligent JD, le capteur de retour de direction et de sélection de soupape sera automatiquement rempli.
4. Pour activer un mécanisme de déplacement latéral, cocher la case Direction à déplacement latéral (D).
 5. Sélectionner le bouton Calibrage automatique (E) ou le bouton Calibrage manuel (F) et terminer le calibrage de la direction.

(Pour plus d'informations sur les calibrages automatique et manuel, consulter Calibrages de la direction.)

zb48j1t, 1693514044885 -28-31AUG23-1/1

PC29138—UN—26MAY23

Calibrages de la direction—Guidage d'équipement actif

⚠ ATTENTION: Pour éviter les blessures graves, maintenir la zone entourant l'équipement dégagée. La procédure nécessite que la machine avance. L'équipement se déplace durant le calibrage. Lire et suivre les instructions intitulées Sécurité de l'utilisation des systèmes d'automatisation de l'équipement de la section Sécurité avant d'effectuer le calibrage.

NOTE: Les valeurs de seuil sont uniques pour chaque distributeur auxiliaire en raison des tolérances de fabrication normales. Affiner le réglage de la valeur du seuil à la plus faible valeur qui génère un changement de tension du capteur afin d'obtenir un fonctionnement optimal. Le capteur de réaction doit avoir une différence d'au moins 1 V entre les positions maximales de gauche et de droite.

Les calibrages de la direction servent à calibrer le contrôleur d'application UCC2 pour déterminer la quantité minimale de signal du contrôleur hydraulique nécessaire avant que le mécanisme de direction ne bouge. Sans calibrage de la direction, le mécanisme de direction braque plus rapidement dans un sens, moins fort, plus fort ou ne fonctionne pas comme prévu en raison des limitations hydrauliques. Ces problèmes rendent difficile le maintien d'une erreur hors passage nulle par le contrôleur.

NOTE: Il est important que le capteur d'angle de roue se déplace simultanément avec le vérin hydraulique, ce qui entraîne un mouvement du mécanisme de direction.

Calibrer si:

- Un nouveau profil est créé.
- Les valeurs d'extension et de rétraction du vérin sont réglées à 5 ou 250 (réglage par défaut en usine).
- Ces valeurs sont copiées d'une autre machine.
- L'acheminement du flexible hydraulique diffère entre les distributeurs auxiliaires.
- Les remises en état des composants hydrauliques sont effectuées sur la machine ou l'équipement.
- La soupape de contrecharge est réglée.
- Le débit hydraulique est réglé.

NOTE: S'assurer que l'huile hydraulique est à la température de fonctionnement avant d'effectuer le calibrage.

Ordre de fonctionnement pour le réglage fin du système John Deere Active Implement Guidance

1. Effectuer le calibrage automatique de la direction. Si le calibrage automatique de la direction échoue, passer au calibrage manuel de la direction.
2. S'assurer que les tensions sont au bon endroit et que les seuils sont corrects.
3. Vérifier la commande de position du capteur d'angle de roue (WAS).

NOTE: Si l'un des éléments ci-dessus est incorrect, rien ne fonctionne correctement.

4. Passer à Sensibilités cumulées et de guidage en fonction du comportement de la machine. Par exemple, si la machine atteint la ligne et dépasse, régler la sensibilité de guidage correctement (diminuer la valeur). Si la sensibilité cumulée est trop élevée, cela affecte la sensibilité du guidage.

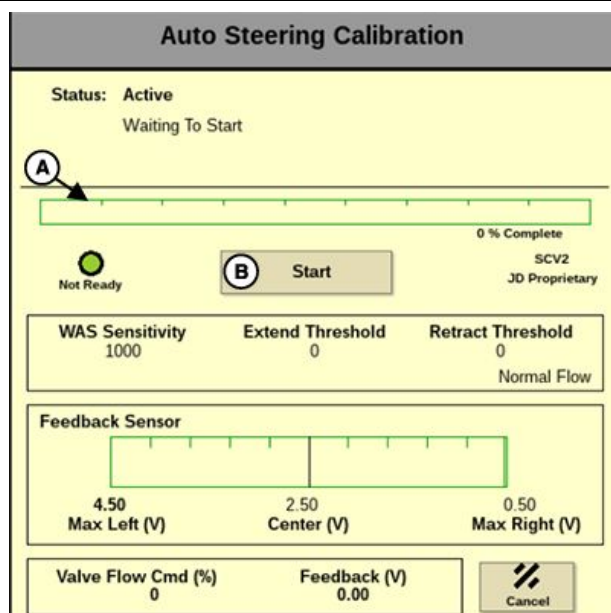
Calibrage automatique de la direction

Sélectionner la touche programmable Guidage d'équipement actif > onglet Calibrages > bouton Calibrage automatique.

Le calibrage automatique est un calibrage guidé qui assiste l'utilisateur tout au long du processus de calibrage pour déterminer le seuil de la soupape, la polarité du flexible hydraulique et la sensibilité de l'angle de roue. Le calibrage automatique fonctionne avec la plupart des mécanismes de direction des équipements. La barre de progression (A) affiche la progression du calibrage de la direction.

1. Mettre le distributeur auxiliaire sélectionné en mode automatique.
2. Conduire la machine en marche avant, à une vitesse supérieure à 0,7 km/h (0,45 mph) et enclencher AutoTrac.

(Se reporter au livret d'entretien de la machine pour les exigences de vitesse du distributeur auxiliaire.)
3. Sélectionner le bouton Démarrer (B).



Calibrage automatique de la direction

A—Barre de progression

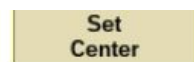
B—Bouton Démarrer

PC29145 —UN—26MAY23

zb48j1t,1693514109289 -28-07AUG25-2/9

4. Déplacer manuellement l'actionneur de direction en position centrale, puis sélectionner le bouton Définir centre.

PC29143 —UN—26MAY23



Bouton Définir centre

zb48j1t,1693514109289 -28-07AUG25-3/9

5. Déplacer manuellement l'actionneur de direction à la position la plus à gauche, puis sélectionner le bouton Définir max gauche.

PC29142 —UN—26MAY23



Bouton Définir max gauche

zb48j1t,1693514109289 -28-07AUG25-4/9

6. Déplacer manuellement l'actionneur de direction à la position la plus à droite, puis sélectionner le bouton Définir max droite.

PC29144 —UN—26MAY23



Bouton Définir max droite

7. Continuer à avancer et laisser le calibrage de la direction se terminer. Si le calibrage automatique échoue, effectuer le calibrage manuel.

Calibrage manuel de la direction

Lors du calibrage manuel de la direction, les sensibilités du capteur de guidage, d'angle de roue (WAS) et du capteur d'angle de roue doivent être réglées manuellement. (Voir la section Sensibilité de la direction—Guidage d'équipement actif pour plus de détails sur la façon de régler ces sensibilités.)

Sélectionner la touche programmable Guidage d'équipement actif > onglet Calibrages > bouton Calibrage manuel.

1. Mettre le distributeur auxiliaire sélectionné en mode automatique.
2. Placer le distributeur auxiliaire en position cran d'arrêt d'extension, pas de flottement.
3. Conduire la machine en marche avant à plus de 0,7 km/h (0.45 mph). Ne pas enclencher AutoTrac.
(Se reporter au livret d'entretien de la machine pour les exigences de vitesse du distributeur auxiliaire.)

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693514109289 -28-07AUG25-5/9

4. Déplacer manuellement l'actionneur de direction en position centrale, puis sélectionner le bouton Définir centre (A).

NOTE: Certains équipements exigent que le capteur soit complètement rétracté pour augmenter la plage de mouvement.

5. Sélectionner le bouton Test d'extension (B).

NOTE: Les sens gauche et droit sont déterminés en fonction de l'utilisateur assis dans la cabine tourné vers l'avant. Si l'équipement se déplace dans la direction opposée comme prévu, sélectionner la case à cocher Sortie inverse (C).

6. Sélectionner le bouton de diminution (D) jusqu'à ce que la tension de réaction (E) ne change pas.
7. Sélectionner le bouton d'augmentation (F) jusqu'à ce que la tension du capteur change aussi lentement que possible tout en maintenant un mouvement continu.

NOTE: Pour des réglages plus précis au-delà des 10 incréments, cliquer sur la zone de nombre et saisir manuellement les valeurs. Cela garantit le fonctionnement le plus fluide des vérins.

NOTE: Si le vérin de direction de l'équipement atteint sa course maximale ou minimum pendant l'essai, repositionner le vérin.

8. Étendre complètement le vérin de direction et sélectionner la position liée maximale. En cas d'extension complète vers la gauche, choisir Définir

Manual Steering Calibration

Valve Calibration II

Status: Enabled
Ready

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

Extend Threshold

0

Retract Threshold

0

Reverse Output

II
JD Proprietary

Not Ready

Extend Test **Retract Test**

Feedback Sensor Calibration

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

Set Max Left **Set Center** **Set Max Right**

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

Return

Calibrage manuel de la direction

- | | |
|--------------------------------|-----------------------------|
| A—Bouton Définir centre | E—Tension de réaction |
| B—Touche Test d'extension | F—Touche d'augmentation |
| C—Case à cocher Sortie inverse | G—Bouton Définir max gauche |
| D—Touche de diminution | H—Bouton Définir max droite |

gauche max (G) et en cas d'extension complète vers la droite, choisir Définir droite max (H).

zb48j1t,1693514109289 -28-07AUG25-6/9

9. Sélectionner le bouton Test d'arrêt.

PC29141 —UN—26MAY23



Bouton Test d'arrêt

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693514109289 -28-07AUG25-7/9

10. Sélectionner le bouton Test de rétraction (A).
11. Sélectionner le bouton de diminution (B) jusqu'à ce que la tension de réaction (C) ne change pas.
12. Sélectionner le bouton d'augmentation (D) jusqu'à ce que la tension du capteur change aussi lentement que possible tout en maintenant un mouvement continu.

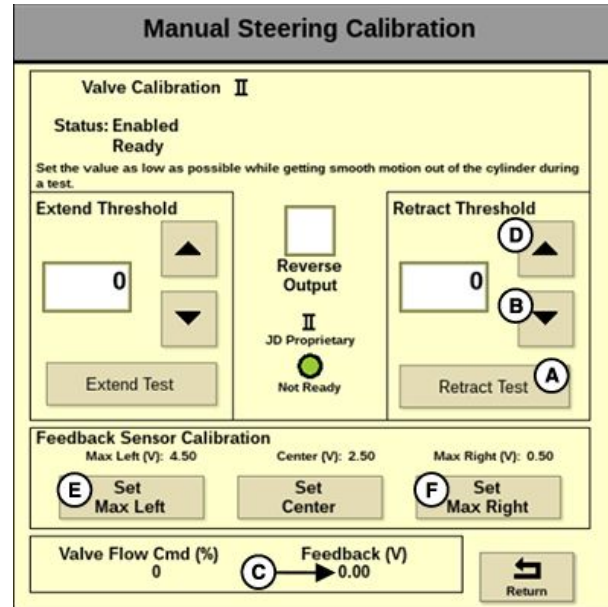
NOTE: Pour des réglages plus précis au-delà des 10 incréments, cliquer sur la zone de nombre et saisir manuellement les valeurs. Cela garantit le fonctionnement le plus fluide des vérins.

NOTE: Si le vérin de direction de l'équipement atteint sa course maximale ou minimum pendant l'essai, repositionner le vérin.

13. Rétracter complètement le vérin de direction et sélectionner la position maximale correspondante. En cas de rétraction complète vers la gauche, choisir Définir gauche max (E) et en cas de rétraction complète vers la droite, choisir Définir droite max (F).

A—Touche Test de rétraction
B—Touche de diminution
C—Tension de réaction

D—Touche d'augmentation
E—Bouton Définir max gauche
F—Bouton Définir max droite



Calibrage manuel de la direction

zb48j11,1693514109289 -28-07AUG25-8/9

14. Sélectionner le bouton Test d'arrêt.

PC29141 —UN—26MAY23



Bouton Test d'arrêt

zb48j11,1693514109289 -28-07AUG25-9/9

Sensibilité de la direction — John Deere Active Implement Guidance™

Sélectionner la touche programmable Guidage d'équipement actif > onglet Calibrages > bouton Sensibilité de la direction.

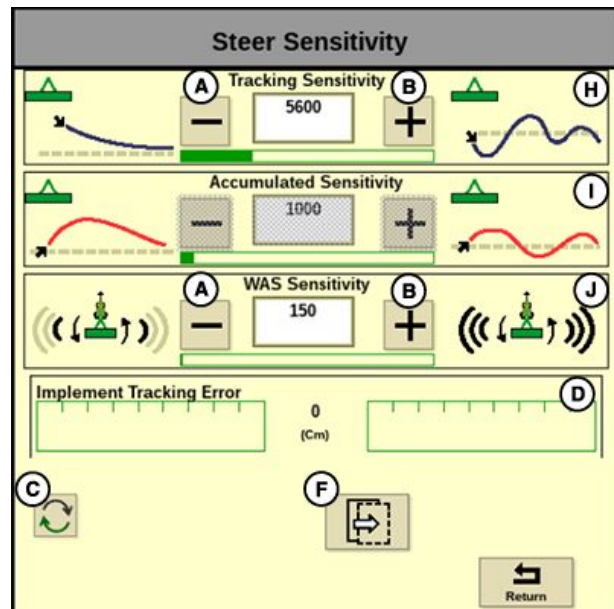
Pour ajuster les réglages de sensibilité de la direction, sélectionner les boutons de diminution (A) ou d'augmentation (B). Vérifier que les réglages réduisent les erreurs à chaque passage. Pour afficher les erreurs, sélectionner le bouton à bascule (C) pour basculer entre Erreur de guidage d'équipement (D) ou 95% de performance de commande (E). Plus les taux d'erreur sont faibles, meilleures sont les performances. Utiliser le bouton Page suivante (F) et le bouton Page précédente (G) pour naviguer entre les pages.

Sensibilité de guidage (H)—La sensibilité de guidage indique la vitesse à laquelle la machine atteint la ligne. S'il n'atteint pas la ligne assez rapidement, augmenter la valeur. Affecte à la fois l'acquisition et le guidage. Il s'agit d'un gain proportionnel, donc la quantité de position commandée de l'actionneur pour une erreur latérale donnée est directement proportionnelle. Par exemple, si la valeur de sensibilité de guidage est 100 et qu'il y a une erreur de passage de 10 in (25 cm), le système commande 10% de la position de l'actionneur. Si la valeur est augmentée à 1000, il commande 100% de la position de l'actionneur. C'est le gain qui affecte généralement l'agressivité de l'équipement pour corriger l'erreur latérale.

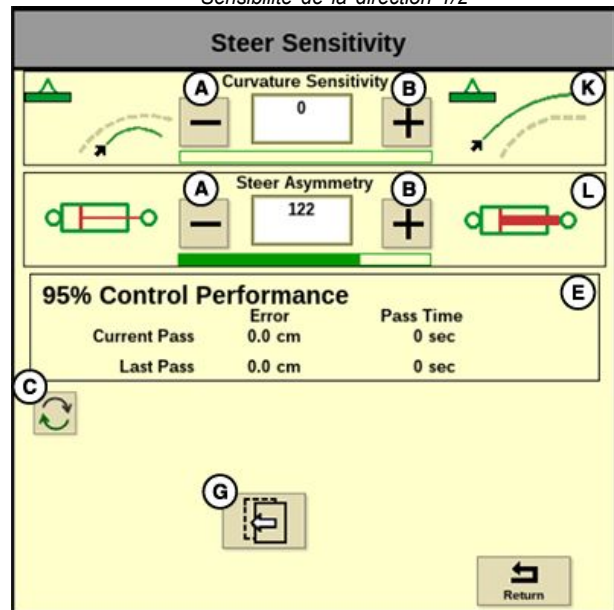
Sensibilité accumulée (I) — Affecte les performances d'acquisition de ligne et les performances sur ligne. Détermine la rapidité avec laquelle le système réagit aux erreurs hors passage, sur les coteaux et les pentes. L'augmentation du réglage augmente la vitesse de réaction pendant les conditions hors passage. La sensibilité cumulée est d'environ 10—15% de la sensibilité de guidage. La sensibilité accumulée est désactivée quand le Basculement latéral est sélectionné.

Sensibilité du capteur d'angle de roue (J) — Affecte la quantité de commande de débit pour une erreur de position d'actionneur donnée. Régler la valeur à l'aide d'un test par étape. Régler la sensibilité du capteur d'angle de roue jusqu'à ce que l'actionneur braque brusquement avec un faible dépassement et sans oscillation en régime permanent. Les vérins plus petits ont une valeur inférieure tandis que les vérins plus grands ont une valeur plus élevée. Pour affiner la sensibilité du capteur d'angle de roue, passer à Tests de diagnostic.

Commande de position: Commencer par cette commande. Lorsqu'il est exécuté, il dirige la machine vers une position spécifique. Pour régler la sensibilité du capteur d'angle de roue, sélectionner une position et laisser la machine s'y déplacer, puis modifier la sensibilité jusqu'à ce que vous atteigniez la vitesse souhaitée avec un dépassement minimal. Il est recommandé de commencer par incréments de 25. La machine doit



Sensibilité de la direction 1/2



Sensibilité de la direction 2/2

- | | |
|----------------------------------|--|
| A—Touche de diminution | G—Bouton Page précédente |
| B—Touche d'augmentation | H—Sensibilité de guidage |
| C—Bouton à bascule | I—Sensibilité accumulée |
| D—Erreur de guidage d'équipement | J—Sensibilité du capteur d'angle de roue |
| E—95% de performance de commande | K—Sensibilité de courbure |
| F—Bouton Page suivante | L—Asymétrie de direction |

être en mouvement pendant ce contrôle. Pour plus d'informations, voir Commande de position—Guidage d'équipement actif dans la section Pannes et remèdes.

Commande de débit: Ce contrôle vérifie si un pourcentage spécifique de débit peut être atteint et détermine s'il peut se déplacer dans une direction donnée, vers la droite ou vers la gauche à une vitesse spécifiée. Si vous pensez que votre distributeur auxiliaire ne fonctionne pas à pleine capacité, il est recommandé d'effectuer ce contrôle en premier. Pour plus d'informations, voir Commande de débit—Guidage d'équipement actif dans la section Pannes et remèdes.

Balayage de fréquence: Cela est rarement nécessaire. Il indique qu'il oscille d'avant en arrière à une fréquence spécifiée. Pour plus d'informations, voir Balayage de fréquence—Guidage d'équipement actif dans la section Pannes et remèdes.

Réponse indicielle: Cela est rarement nécessaire. Cela implique d'augmenter progressivement les commandes de débit. Pour plus d'informations, voir Réponse de l'étape—John Deere Active Implement Guidance dans la section Pannes et remèdes.

NOTE: Faire fonctionner le système complètement après avoir été satisfait de la réponse. Si les résultats

souhaités ne sont pas obtenus, passer à Sensibilité de guidage, puis à Sensibilité cumulée.

Sensibilité de courbure (K) — Détermine la quantité de mouvement correctif de la roue pour maintenir l'équipement sur un passage courbe. Augmenter la valeur si l'équipement se déplace vers l'extérieur des courbes et diminuer si l'équipement se déplace vers l'intérieur des courbes.

NOTE: Lors du déplacement entre une pente et un sol plat, la sensibilité sera toujours présente et devra être à nouveau ajustée.

Asymétrie de direction (L)—Le calibrage automatique de la direction règle automatiquement cette valeur. Modifiez la valeur jusqu'à ce que l'extension et la rétraction soient à la même vitesse. Augmenter la valeur lorsque l'extension est plus rapide que la rétraction. Diminuer la valeur lorsque la rétraction est plus rapide que l'extension. La plage va de 50 à 150. Une valeur de 100 signifie qu'il n'y a pas de différence entre l'extension et la rétraction.

zb48j1t,1693514411961 -28-10AUG25-2/2

Correction d'erreur — John Deere Active Implement Guidance™

Sélectionner la touche programmable Guidage d'équipement actif > onglet Configuration > touche Éditer correction d'erreur.

Le récepteur GPS se remplit automatiquement en fonction des appareils CAN et des connexions physiques. Si plus d'un récepteur GPS d'équipement est installé, s'assurer que le bon est sélectionné. S'assurer que le récepteur GPS dont le numéro de série est le plus bas se trouve sur l'équipement le plus en avant et que celui au numéro de série le plus élevé se trouve sur l'équipement le plus en arrière.

1. Sélectionner Récepteur GPS dans le menu déroulant (A).
2. Si nécessaire, sélectionner les cases à cocher pour:
 - RowSense équipement (B)—Utiliser le guida de vision, le palpeurs ou d'autres dispositifs de détection de rang.
 - Commande de vitesse (C) — Ajuste automatiquement la vitesse pour maximiser la vitesse de travail tout en maintenant des performances acceptables.

NOTE: La commande de vitesse nécessite un tracteur compatible avec une activation de commande de vitesse valide.

Correction d'erreur

A—Menu déroulant Récepteur GPS

B—Case à cocher RowSense équipement

C—Case à cocher Commande de vitesse

zb48j1t,1693514184172 -28-31AUG23-1/1

PC29146 —UN—26MAY23

Commande de vitesse — John Deere Active Implement Guidance™

Sélectionner la touche programmable Guidage d'équipement actif > onglet Calibrages > bouton Commande de vitesse.

La commande de vitesse active la commande automatique de vitesse de la machine pour optimiser les vitesses de fonctionnement en fonction des performances du guidage d'équipement actif. Si les performances se dégradent en raison des conditions sur le terrain, la machine ralentit automatiquement jusqu'à ce que les performances atteignent le seuil défini par l'utilisateur. La vitesse de la machine varie entre les erreurs de guidage minimum et maximum.

Régler les limites d'erreur de guidage aux préférences de l'utilisateur. Si les performances de guidage se dégradent jusqu'au seuil d'erreur de guidage maximum, la machine est commandée à la vitesse minimum configurée par l'utilisateur. Alternativement, lorsque les performances de guidage sont meilleures que l'erreur de guidage minimum, la machine est commandée à la vitesse maximum configurée par l'utilisateur.

1. Entrer la vitesse maximum de la machine dans le champ de saisie (A).
2. Entrer la vitesse minimum de la machine dans le champ de saisie (B).
3. Entrer l'accélération de la machine dans le champ de saisie (C).
4. Entrer la décélération de la machine dans le champ de saisie (D).
5. Entrer l'erreur de guidage maximum dans le champ de saisie (E).

The screenshot shows the 'Speed Control' screen with the following fields and values:

- Machine Speed:**
 - Maximum (mi/h): 10.0 (labeled A)
 - Minimum (mi/h): 2.0 (labeled B)
- Machine Acceleration:**
 - Accel. (mph/sec): 2.0 (labeled C)
 - Decel. (mph/sec): 2.0 (labeled D)
- Tracking Error:**
 - Maximum (in): 10.0 (labeled E)
 - Minimum (in): 3.9 (labeled F)

There is a 'Return' button at the bottom right of the screen.

Commande de vitesse

- | | |
|---|--|
| A—Champ de saisie Vitesse maximum de la machine | D—Champ de saisie Décélération de la machine |
| B—Champ de saisie Vitesse minimum de la machine | E—Champ de saisie Erreur de guidage maximum |
| C—Champ de saisie Accélération de la machine | F—Champ de saisie Erreur de guidage minimum |

6. Entrer l'erreur de guidage minimum dans le champ de saisie (F).

zb48j1t,1693514214305 -28-31AUG23-1/1

PC29147 —UN—26MAY23

Paramètres RowSense—John Deere Active Implement Guidance

Sélectionner la touche programmable John Deere Active Implement Guidance > onglet Calibrages > bouton RowSense.

RowSense d'équipement requiert un capteur RowSense compatible installé sur l'équipement et configuré correctement.

1. Entrer la confiance minimum dans le champ de saisie (A). La valeur de base recommandée est de 80% ou plus. La confiance indique le degré de confiance du capteur dans les valeurs rapportées.

- 0% = Aucune donnée
- 100% = Estimation d'erreur quasi-parfaite

Plus le niveau de confiance minimum est bas, plus le capteur RowSense est utilisé longtemps avant que le système ne bascule vers le GPS.

2. Entrer le seuil de promotion automatique dans le champ de saisie (B). Il s'agit du seuil où le John Deere Active Implement Guidance active automatiquement le GPS sur la source d'erreur locale (RowSense), quand il est valide.

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	

Réglages RowSense

A—Champ de saisie Confiance minimum **B**—Seuil de promotion automatique

zb48j1t,1693514239538 -28-31AUG23-1/1

PC26408—UN—18OCT18

Options d'automatisation — John Deere Active Implement Guidance™

Sélectionner la touche programmable John Deere Active Implement Guidance puis l'onglet Configuration et la touche Éditer les Options d'automatisation.

1. Sélectionner Comportement de la touche de retour automatique dans le menu déroulant (A). Le comportement de la touche de retour automatique permet à l'utilisateur de sélectionner le comportement de synchronisation entre AutoTrac et l'automatisation de la soupape de John Deere Active Implement Guidance.

- Indépendant — Engage le guidage d'équipement lorsque le distributeur auxiliaire est mis manuellement en position de verrouillage avant.
- Engager tous—Engage le guidage de la machine et de l'équipement lorsque la touche de retour automatique AutoTrac est enfoncée et le distributeur auxiliaire pour le guidage d'équipement est en position de verrouillage.

2. Sélectionner le mode d'entrée de rang dans le menu déroulant (B). Le mode d'entrée de rang est le mode de fonctionnement initial lors de la première utilisation.

- GPS—Lorsque la touche de retour automatique AutoTrac est enfoncée, le système commence en mode de guidage par GPS uniquement. Lorsque le bouton de retour automatique AutoTrac est enfoncé une deuxième fois, le système utilise AutoTrac Vision ou RowSense lorsque c'est possible. Lorsque la culture n'est pas détectée ou que le guidage AutoTrac Vision ne peut pas être effectué, le système passe automatiquement en mode guidage par GPS uniquement. Utiliser le mode GPS uniquement lorsque les rangs ont été ensemencés par GPS.
- RowSense—Lorsque la touche de retour automatique AutoTrac est enfoncée, le système passe automatiquement au guidage AutoTrac Vision ou RowSense lorsqu'une culture est détectée. Le système passe au guidage par GPS uniquement lorsque la culture n'est pas détectée. Utiliser le mode RowSense si le guidage GPS n'a pas été utilisé pendant l'ensemencement ou si les rangs ne sont pas droits.

3. Pour que le système bascule automatiquement vers RowSense d'équipement lorsque les critères sont satisfaits, sélectionner la case à cocher Basculement automatique vers RowSense (C). Régler les critères dans les paramètres RowSense.

NOTE: Sur les consoles de génération 4, il est recommandé de sélectionner la case à cocher

Options d'automatisation

- | | |
|--|---|
| A—Menu déroulant Comportement de la touche de retour automatique | D—Case à cocher Désengager la direction lorsque l'enregistrement du travail est désactivé |
| B—Menu déroulant Mode d'entrée de rang | E—Menu déroulant Entrée numérique |
| C—Case à cocher Basculement automatique vers RowSense | F—Case à cocher Maintenir activé |

Désactiver la direction lorsque l'enregistrement du travail est désactivé (D) en cas d'utilisation de l'automatisation de demi-tour AutoTrac avec John Deere Active Implement Guidance.

4. Pour éviter le braquage lorsque l'équipement est relevé, ou pour centrer l'équipement lorsqu'il est relevé, sélectionner la case à cocher (D) Désactiver la direction lorsque l'enregistrement du travail est désactivé. La direction peut être enclenchée automatiquement depuis un capteur de hauteur s'il est connecté à l'entrée numérique (E).
5. Pour maintenir John Deere Active Implement Guidance activé et continuer à suivre le passage de guidage actuel, même si AutoTrac se désactive, sélectionner la case à cocher Maintenir activé (E). Il continue à guider jusqu'à ce que le numéro de passage actuel change.

zb48j1t,1693514275430 -28-31AUG23-1/1

PC29148—UN—08JUN23

Calibrage de la caméra de guidage Vision — John Deere Active Implement Guidance™

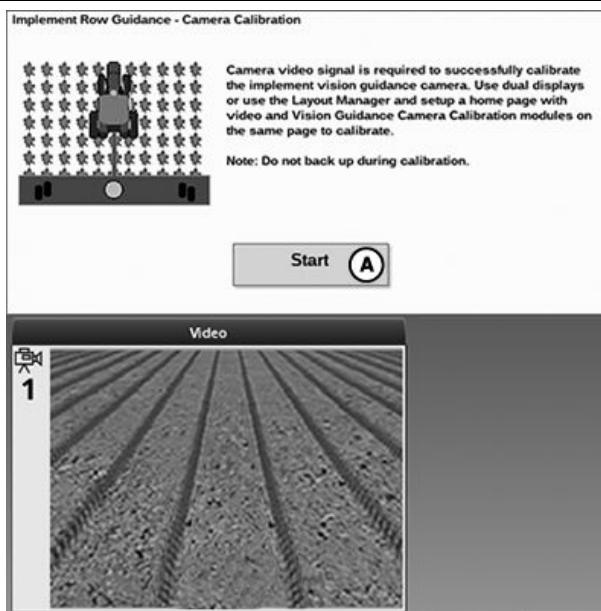
Sélectionner la touche programmable Guidage d'équipement actif > onglet Calibrages > Calibrage de la caméra de guidage Vision.

Le guidage Vision est une amélioration du guidage d'équipement actif. Une caméra Vision montée sur l'équipement détecte les différences de couleurs entre les cultures et le sol pour déterminer l'emplacement des rangs de culture. Les signaux fournis par la caméra Vision sont intégrés aux signaux existants du capteur pour maintenir l'équipement sur les rangs. Lorsqu'aucun signal ne provient de la caméra Vision (par exemple lorsqu'une voie d'eau est traversée), c'est le guidage GPS (système de positionnement par satellites) normal qui maintient le système sur la ligne de guidage.

Le signal vidéo de la caméra est requis pour calibrer avec succès la caméra de guidage Vision de l'équipement. Utiliser deux consoles ou utiliser l'application Gestionnaire de configuration pour configurer une page d'accueil avec des modules vidéo et de calibrage de la caméra de guidage Vision sur la même page.

NOTE: Ne pas faire marche arrière lors du calibrage.

1. Sélectionner le bouton Démarrer (A).



Calibrage de la caméra de guidage Vision

A—Bouton Démarrer

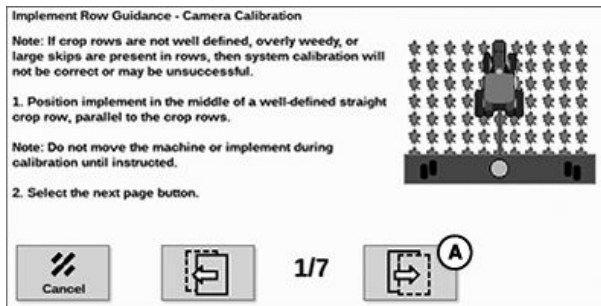
zb48j1t,1693514331294 -28-31AUG23-1/6

NOTE: Si les rangs de culture ne sont pas bien définis, sont couverts de nombreuses mauvaises herbes ou que des grands sauts sont présents dans les rangs alors le calibrage du système sera incorrect ou peut échouer.

2. Positionner l'équipement en position de travail, parallèlement aux rangs de culture et au milieu d'un rang de culture rectiligne défini.

NOTE: Ne pas déplacer la machine ou l'équipement pendant le calibrage jusqu'à ce que cela soit demandé.

3. Sélectionner le bouton page suivante (A).



Calibrage de la caméra de guidage Vision

A—Bouton Page suivante

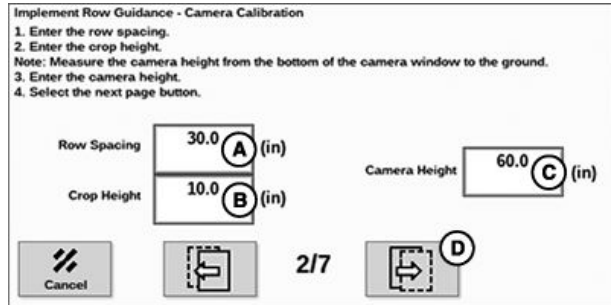
Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693514331294 -28-31AUG23-2/6

4. Entrer l'écartement des rangs dans le champ de saisie (A).
5. Entrer la hauteur de récolte dans le champ de saisie (B).

NOTE: Lorsque l'équipement est en position de travail, mesurer la hauteur de la caméra entre le bas de la fenêtre de la caméra et le sol.

6. Entrer la hauteur de la caméra dans le champ de saisie (C).
7. Sélectionner le bouton page suivante (D).



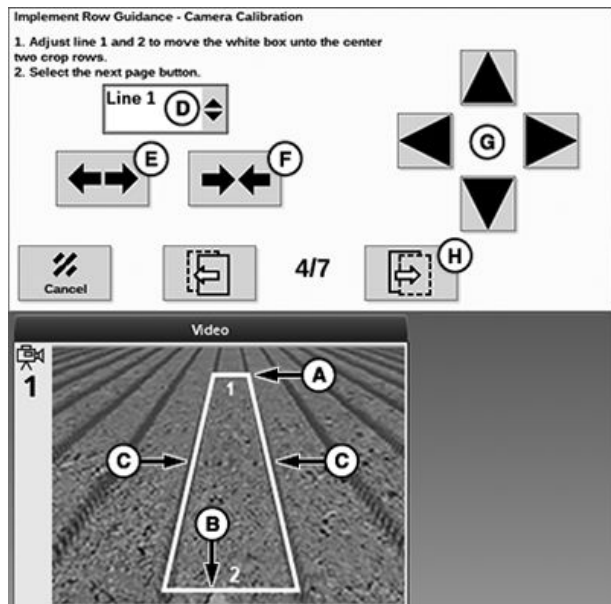
Calibrage de la caméra de guidage Vision

A—Champ de saisie Écartement des rangs
B—Champ de saisie Hauteur de récolte
C—Champ de saisie Hauteur de la caméra
D—Bouton Page suivante

zb48j1t,1693514331294 -28-31AUG23-3/6

8. Ajuster la ligne 1 (A) et la ligne 2 (B) pour déplacer le cadre blanc sur les deux rangs de culture centraux (C).
 - a. Sélectionner une ligne dans le menu déroulant (D).
 - b. Sélectionner les boutons (E—G) et centrer la ligne sur les deux rangs de culture.
 - c. Répéter les étapes pour les lignes 1 et 2 jusqu'à ce que le cadre blanc soit centré sur les rangs de culture.
9. Sélectionner le bouton page suivante (H).

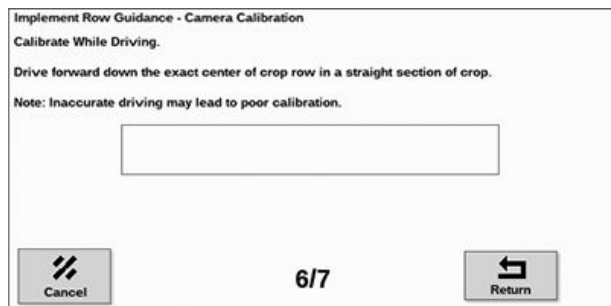
A—Ligne 1
B—Ligne 2
C—Deux rangs de culture centraux
D—Menu déroulant Sélection de ligne
E—Bouton Rendre la ligne plus large
F—Bouton Rendre la ligne plus étroite
G—Boutons directionnels
H—Bouton Page suivante



Calibrage de la caméra de guidage Vision

zb48j1t,1693514331294 -28-31AUG23-4/6

10. Une fois la page Calibrer pendant la conduite affichée, avancer au centre du rang de culture dans une section droite de la culture.



Calibrage de la caméra de guidage Vision—Calibrage lors de la conduite

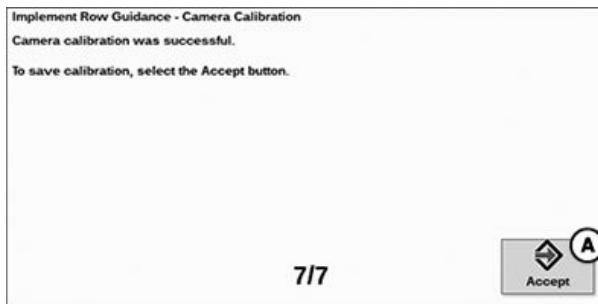
Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693514331294 -28-31AUG23-5/6

11. Pour sauvegarder le calibrage, sélectionner le bouton Accepter (A).

NOTE: Si le calibrage échoue, repositionner l'équipement parallèlement aux rangs de culture au milieu d'un rang de culture rectiligne défini. S'assurer qu'il y a suffisamment de place pour le calibrage et répéter la procédure de calibrage.

A—Bouton Confirmer



Calibrage de la caméra de guidage Vision

zb48j1t,1693514331294 -28-31AUG23-6/6

PC26502 —UN—09NOV18

Guidage d'équipement—Guidage d'équipement actif

Sélectionner la touche programmable Guidage d'équipement actif > onglet Configuration > touche Éditer guidage d'équipement.

- Pour décaler la ligne de guidage de l'équipement indépendamment de la ligne de guidage AutoTrac, cocher la case Activer le décalage de ligne de l'équipement indépendant (A). Il est généralement utilisé avec des passages rectilignes pour les applications à circulation contrôlée lors du placement de semences entre les rangs.

- Entrer la direction dans le champ de saisie (B) (0 ° = Nord, 90 ° = Est, 180 ° = Sud, 270 ° = Ouest).

NOTE: Par exemple, pour décaler le passage Nord-Sud vers l'Est, entrer 90 pour la direction.

- Entrer la distance dans le champ de saisie (C).

- Entrer les incréments de décalage d'erreur locale dans le champ de saisie (D). C'est le degré d'ajustement de l'équipement chaque fois que l'on appuie sur le bouton de décalage.

NOTE: Le décalage d'équipement n'est disponible que lors de l'utilisation du guidage local (guidage Vision) pour la navigation.

Guidage d'équipement

A—Case à cocher Activer le décalage de ligne d'équipement indépendant
B—Champ de saisie Direction

C—Champ de saisie Distance
D—Champ de saisie Incréments de décalage d'erreur locale

zb48j1t,1693514360243 -28-31AUG23-1/1

PC589269 —UN—09AUG23

Aperçu de John Deere Active Implement Guidance™ intégré du tracteur

⚠ ATTENTION: Pour éviter tout risque de blessure grave voire mortelle, utiliser uniquement le vérin hydraulique bidirectionnel pendant les opérations sur le terrain et jamais sur les routes. Avant de relever l'équipement, s'assurer que l'attelage et l'équipement sont en position centrale. Une fois l'équipement relevé ou en mode transport, ne pas activer la position flottante du distributeur auxiliaire.

John Deere Active Implement Guidance™ intégré du tracteur est une solution matérielle vendue dans certaines régions qui utilise John Deere Active Implement Guidance™. La compatibilité et la fonctionnalité du système John Deere Active Implement Guidance™ intégré du tracteur varient en fonction de l'emplacement et de la configuration de l'équipement. Pour plus d'informations sur la disponibilité des composants, la

fonctionnalité du système et la compatibilité, contacter le concessionnaire John Deere ou un autre prestataire de services. Se reporter au Guide de compatibilité du Value Selling Navigator pour plus d'informations.

John Deere Active Implement Guidance™ intégré du tracteur est une solution de culture qui utilise les éléments suivants:

- Vérin hydraulique bidirectionnel installé sur le tracteur

NOTE: Le récepteur StarFire installé sur l'équipement est facultatif.

- Récepteur StarFire installé sur le tracteur
- Caméra AutoTrac Vision installée sur l'équipement
- Capteur d'angle de roue installé sur les tringles inférieures du tracteur

(Pour plus d'informations, consulter la notice de montage de John Deere Active Implement Guidance™ intégré du tracteur.)

zb48j1t,1693514521819 -28-07AUG25-1/1

Configuration de John Deere Active Implement Guidance™ pour John Deere Active Implement Guidance™ intégré du tracteur

Lors de la configuration de John Deere Active Implement Guidance™ intégré du tracteur, les réglages suivants sont requis.

NOTE: Lors de la configuration de la console, il est recommandé d'utiliser la même largeur de travail, les mêmes passages de guidage et la même direction de travail pour la plantation et la culture.

1. Configurer la machine et l'équipement sur la console. S'assurer qu'attelage est sélectionné pour la source d'enregistrement de la console.

(Pour plus d'informations, consulter le livret d'entretien de la console.)

2. Dans Commande de direction, sélectionner la case à cocher Direction à déplacement latéral (A).

A—Case à cocher Direction à déplacement latéral

Commande de direction

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693514521757 -28-31AUG23-1/7

PC29162—UN—28MAY23

- Dans Correction d'erreur, sélectionner la case à cocher RowSense d'équipement (A).

A—Case à cocher RowSense équipement

Correction d'erreur

zb48j1t,1693514521757 -28-31AUG23-2/7

PC29153 —UN—26MAY23

- Dans Paramètres RowSense, entrer 80% dans le champ de saisie Confiance minimum (A).
- Entrer 10 cm dans le champ de saisie Seuil de promotion auto (B).

A—Champ de saisie Confiance minimum **B—Champ de saisie Seuil de promotion auto**

Réglages RowSense

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693514521757 -28-31AUG23-3/7

PC27853 —UN—15MAY20

6. Dans Options d'automatisation, sélectionner Engager tous dans le menu déroulant Comportement de la touche de retour automatique (A).

NOTE: Le GPS est facultatif et nécessite l'installation d'un récepteur StarFire d'équipement.

7. Sélectionner le mode d'entrée de rang dans le menu déroulant (B).
8. Cocher la case Basculement automatique vers RowSense (C).
9. Sélectionner la case à cocher Désengager la direction lorsque l'enregistrement du travail est désactivé (D). Cette fonction permet de centrer l'équipement lorsqu'il est relevé.

A—Menu déroulant Comportement de la touche de retour automatique

B—Menu déroulant Mode d'entrée de rang

C—Case à cocher Basculement automatique vers RowSense

D—Case à cocher Désengager la direction lorsque l'enregistrement du travail est désactivé

Options d'automatisation

zb48j1t,1693514521757 -28-31AUG23-4/7

PC29154 —UN—28MAY23

10. Dans Guidage d'équipement, ne pas sélectionner la case à cocher Activer le décalage de ligne d'équipement indépendant (A).
11. Saisir l'incrément de décalage dans le champ de saisie (B). C'est le degré d'ajustement de l'équipement chaque fois que l'on appuie sur le bouton de décalage.

A—Case à cocher Activer le décalage de ligne d'équipement indépendant

B—Champ de saisie Incrément de décalage

Guidage d'équipement

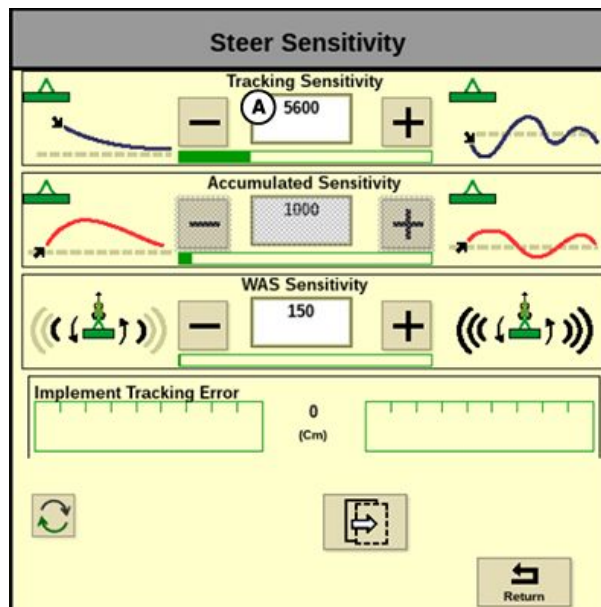
Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693514521757 -28-31AUG23-5/7

PC29155 —UN—28MAY23

12. Dans Sensibilité de la direction, régler la sensibilité de guidage (A) sur 5600.

A—Sensibilité de guidage



Sensibilité de la direction 1/2

zb48j1t,1693514521757 -28-31AUG23-6/7

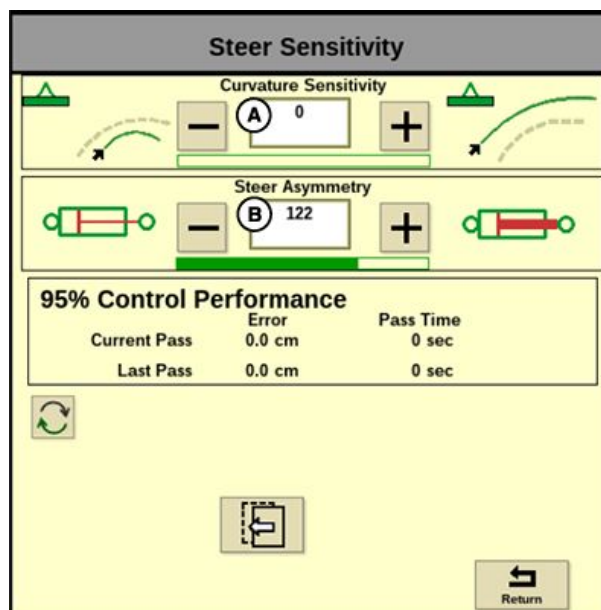
PC29156 —UN—26MAY23

13. Sur la deuxième page de Sensibilité de la direction, régler la sensibilité de courbure (A) sur 0.

14. Régler l'asymétrie de direction (B) sur 122.

A—Sensibilité de courbure

B—Asymétrie de direction

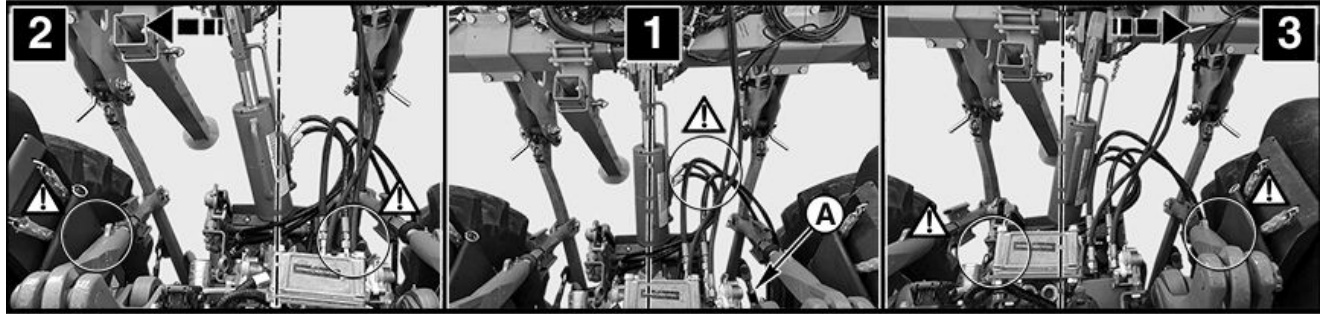


Sensibilité de la direction 2/2

zb48j1t,1693514521757 -28-31AUG23-7/7

PC29157 —UN—26MAY23

Première utilisation — Réglage de l'équipement



Première utilisation

- A—Vérin hydraulique
 1— Position de la barre de traction — Vérin hydraulique centré
 2— Position de la barre de traction — Vérin hydraulique complètement étendu
 3— Position de la barre de traction — Vérin hydraulique complètement rétracté

Avant la première utilisation, le réglage de l'équipement et le calibrage du système doivent être effectués. Procéder de la manière suivante:

NOTE: Pour accéder aux écrans de calibrage nécessaire, consulter Configuration - John Deere Active Implement Guidance - Calibrages de direction - John Deere Active Implement Guidance.

1. Réglage de l'équipement

IMPORTANT: Veiller à ce que la barre de poussée en position 1 ou 3 ne heurte pas ou n'entre pas en contact avec d'autres flexibles hydrauliques du tracteur ou des composants similaires.

Veiller à ce que la barre de poussée en position 2 ou 3 ne heurte pas ou n'entre pas en contact avec des composants de l'équipement.

IMPORTANT: S'assurer que les barres de traction inférieures en position 2 ou 3 ne heurtent pas ou n'entrent pas en contact avec le pneu ou le carter de différentiel lorsque le vérin hydraulique (A) est complètement étendu/rétracté et les barres de traction complètement relevées ou abaissées.

- Vérifier le pré-réglage de la chape du vérin hydraulique.
- Étendre lentement le vérin hydraulique (A) complètement et faire attention à ne pas heurter ou endommager tout composant (par ex. carter de différentiel).
- L'amortisseur doit avoir suffisamment d'espace et le capteur de réaction ne doit pas heurter le boîtier du capteur de réaction. Si c'est le cas, régler la longueur de l'amortisseur.
- Rétracter lentement le vérin hydraulique (A) complètement et vérifier que les articulations inférieures ne heurtent pas ou ne sont pas endommagées (par ex. carter de différentiel).

e. Vérifier que le capteur de réaction ne heurte pas le boîtier du capteur de réaction.

f. S'assurer que l'équipement reste en position centrale derrière le tracteur lorsque le vérin hydraulique (A) est en position centrale.

2. Généralités

Vérifier la taille des roues et l'espacement des passages du tracteur utilisés.

Si le système est utilisé dans d'autres circonstances nécessitant des réglages spéciaux, taille des roues ou espacement des passages (par ex.), utiliser le "Calibrage manuel" UNIQUEMENT.

Régler "Min et max" aux valeurs spécifiques, pour ne pas heurter des pièces/roues.

3. Flexibles hydrauliques

Les flexibles hydrauliques doivent être raccordés correctement — Extension pour étendre et rétraction pour rétracter. Si cela est fait, une "Asymétrie de direction" de 124 peut être entrée (voir **Sensibilité de direction** sur la page **Configuration du contrôleur**). Sinon, 83 doit être entré.

Cela peut être vérifié en effectuant une commande de balayage de fréquence et de position = le système dirige/se déplace très doucement. Le vérin hydraulique (A) s'étend et se rétracte à la même vitesse.

4. Calibrage/réglage

Procéder aux calibrages de l'équipement et de la caméra. Le calibrage de l'équipement peut être effectué manuellement ou automatiquement (voir le livret d'entretien de John Deere Active Implement Guidance™).

NOTE: Le calibrage automatique de la direction peut entraîner des seuils d'extension/de rétraction moins agressifs. Si une agressivité plus importante est requise, effectuer un calibrage manuel.

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693514521707 -28-31AUG23-1/2

Après un calibrage du système, la "sensibilité de guidage" et l'"asymétrie de direction" ne doivent pas être modifiées.

Si nécessaire, commencer le réglage de précision avec:

- Sensibilité du capteur d'angle de roue — est importante et rend le système plus ou moins agressif.
- Seuils d'extension/rétraction — doivent être réglés une fois pour l'équipement et il n'est pas nécessaire de les modifier ensuite. L'équipement se déplace aussi lentement que possible tout en maintenant un mouvement continu.
- Tension maximale du capteur — doit être réglée une fois et peut rester la même pour ce système (équipement). Peut être réglée à chaque fois selon le besoin.
- Réglage de la caméra — pour améliorer les performances de la caméra ou pour éviter la perte de rangs d'ensemencement, l'angle de la caméra peut être modifié (pour pointer en avant de l'essieu avant), mais la hauteur doit rester la même. Dans certains cas, l'agressivité des seuils d'extension/de rétraction peut également aider.

zb48j1t,1693514521707 -28-31AUG23-2/2

Configuration—Guidage de charrue

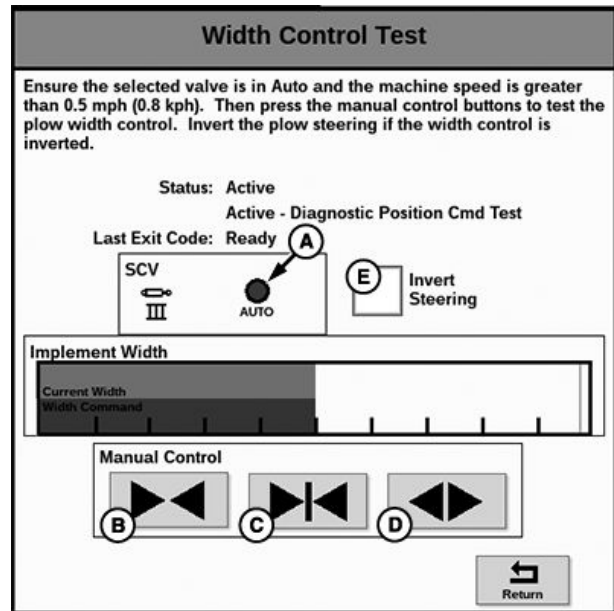
Test de commande de largeur — Guidage de charrue

Sélectionner la touche programmable Guidage de charrue > onglet Calibrages > bouton Test de commande de largeur.

1. S'assurer que l'indicateur d'état (A) du distributeur auxiliaire indique AUTO et que la vitesse de la machine est supérieure à 0,1 km/h (0,06 mph).
2. Pour tester la commande de largeur de la charrue, utiliser les boutons de contrôle manuel (B—D).
3. Si la largeur de la charrue se déplace dans le sens opposé, cocher la case Inverser la direction (E).

A—Indicateur d'état du distributeur auxiliaire
B—Bouton Contracter
C—Bouton Centrer

D—Bouton Élargir
E—Case à cocher Inverser la direction



Test de commande de largeur

zb48j1t,1693514880552 -28-31AUG23-1/1

PC27025—UN—23MAY19

Calibrage manuel du distributeur auxiliaire — Guidage de charrue

⚠ ATTENTION: Pour éviter les blessures graves, maintenir la zone entourant l'équipement dégagée. La procédure nécessite que la machine avance. L'équipement se déplace durant le calibrage. Lire et suivre les instructions intitulées Sécurité de l'utilisation des systèmes d'automatisation de l'équipement de la section Sécurité avant d'effectuer le calibrage.

NOTE: Les valeurs de seuil sont uniques pour chaque distributeur auxiliaire en raison des tolérances de fabrication normales. Affiner le réglage de la valeur du seuil à la plus faible valeur qui génère un changement de tension du capteur afin d'obtenir un fonctionnement optimal. Le capteur de réaction doit avoir une différence d'au moins 1 V entre les positions maximales étendue et rétractée.

Le calibrage du distributeur auxiliaire est utilisé pour calibrer le contrôleur d'application UCC2 pour déterminer la quantité minimale de signal du contrôleur hydraulique nécessaire avant que le mécanisme de charrue ne bouge. Sans calibrage du distributeur auxiliaire, le mécanisme de charrue s'étend ou se rétracte trop vite, trop lentement ou ne fonctionne pas comme prévu en raison des limitations hydrauliques. Ces problèmes rendent difficile le maintien de la largeur de charrue requise par le contrôleur pour maintenir les sillons égaux.

NOTE: Il est important que le capteur d'angle de roue se déplace simultanément avec le vérin hydraulique, ce qui entraîne un mouvement du mécanisme de charrue.

Calibrer si:

- Un nouveau profil est créé.
- Les valeurs d'extension et de rétraction du vérin sont réglées à 5 ou 250 (réglage par défaut en usine).
- Ces valeurs sont copiées d'une autre machine.

- L'acheminement du flexible hydraulique diffère entre les distributeurs auxiliaires.
- Les remises en état des composants hydrauliques sont effectuées sur la machine ou l'équipement.
- La soupape de contrecharge est réglée.
- Le débit hydraulique est réglé.

NOTE: S'assurer que l'huile hydraulique est à la température de fonctionnement avant d'effectuer le calibrage.

Calibrage manuel du distributeur auxiliaire

Sélectionner la touche programmable Guidage de charrue > onglet Calibrages > bouton Calibrage manuel.

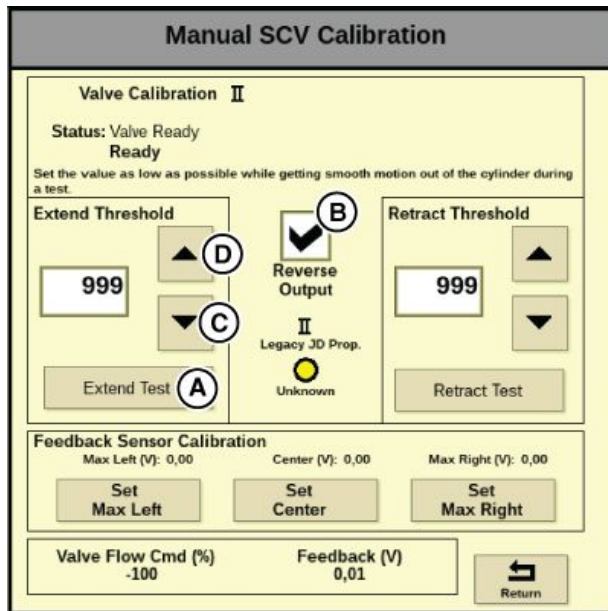
1. Mettre le distributeur auxiliaire sélectionné en mode automatique.
2. Placer le distributeur auxiliaire en position cran d'arrêt d'extension, pas de flottement.
3. Conduire la machine en marche avant à plus de 0,7 km/h (0.45 mph). Ne pas enclencher AutoTrac.

(Se reporter au livret d'entretien de la machine pour les exigences de vitesse du distributeur auxiliaire.)
4. Sélectionner le bouton Test d'extension (A).

NOTE: Les sens gauche et droit sont déterminés en fonction de l'utilisateur assis dans la cabine tourné vers l'avant. Si l'équipement se déplace dans la direction opposée comme prévu, sélectionner la case à cocher Sortie inverse (B).

5. Sélectionner le bouton de diminution (C) jusqu'à ce que l'équipement ne bouge pas.
6. Sélectionner le bouton d'augmentation (D) jusqu'à ce que l'équipement se déplace aussi lentement que possible tout en maintenant un mouvement continu.

NOTE: Si le vérin de direction de l'équipement atteint sa course maximale ou minimum pendant l'essai, repositionner le vérin.



Calibrage manuel du distributeur auxiliaire — Test d'extension

A—Touche Test d'extension
B—Case à cocher Sortie inverse

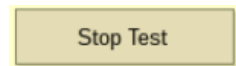
C—Touche de diminution
D—Touche d'augmentation

PC589251 —UN—09AUG23

zb48j1t,1693514880488 -28-31AUG23-2/5

7. Sélectionner le bouton Test d'arrêt.

PC29141 —UN—26MAY23



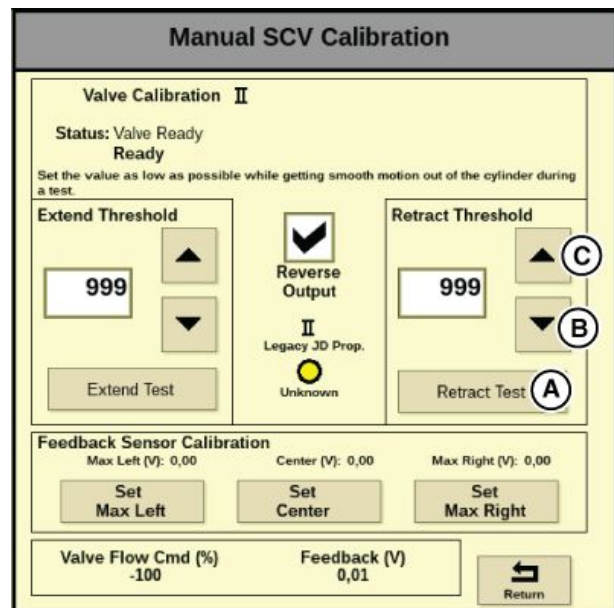
Bouton Test d'arrêt

zb48j1t,1693514880488 -28-31AUG23-3/5

8. Sélectionner le bouton Test de rétraction (A).
9. Sélectionner le bouton de diminution (B) jusqu'à ce que l'équipement ne bouge pas.
10. Sélectionner le bouton d'augmentation (C) jusqu'à ce que l'équipement se déplace aussi lentement que possible tout en maintenant un mouvement continu.

NOTE: Si le vérin de direction de l'équipement atteint sa course maximale ou minimum pendant l'essai, repositionner le vérin.

A—Touche Test de rétraction
B—Touche de diminution
C—Touche d'augmentation



Calibrage manuel du distributeur auxiliaire — Test de rétraction

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693514880488 -28-31AUG23-4/5

PC589252 —UN—09AUG23

11. Sélectionner le bouton Test d'arrêt.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Bouton Test d'arrêt

zb48j1t,1693514880488 -28-31AUG23-5/5

Configuration de la charrue—Guidage de charrue

Sélectionner la touche programmable Guidage de charrue > onglet Configuration > touche Éditer configuration de la charrue.

La largeur totale de l'équipement mesure la largeur minimum et maximum de l'équipement à partir des points de travail extérieurs.

Les éléments individuels mesurent la largeur minimum et maximum des éléments entre deux points de travail adjacents.

Largeur totale de l'équipement

1. Sélectionner Largeur totale de l'équipement dans le menu déroulant Mode (A).
2. Étendre complètement l'équipement, entrer la limite physique maximum dans le champ de saisie (B), puis sélectionner le bouton Définir largeur maximum (C).
3. Rétracter complètement l'équipement, entrer la limite physique minimum dans le champ de saisie (D), puis sélectionner le bouton Définir largeur minimum (E).
4. Placer l'équipement en position centrale, entrer la largeur de position centrale dans le champ de saisie (F), puis sélectionner le bouton Définir centre (G).

NOTE: S'assurer que la largeur de passage correspond à la largeur de l'équipement réglée dans le Gestionnaire d'équipements.

5. Entrer la largeur de passage dans le champ de saisie (H).

NOTE: Entrer les limites de l'utilisateur pour limiter la largeur maximum ou minimum de l'équipement.

Largeur totale de l'équipement

- | | |
|--|---|
| A—Menu déroulant Mode | F—Champ de saisie Largeur de position centrale |
| B—Champ de saisie Limite physique maximale | G—Bouton Définir centre |
| C—Touche Définir largeur maximale | H—Champ de saisie Largeur de passage |
| D—Champ de saisie Limite physique minimale | I—Champ de saisie Limite d'utilisateur minimale |
| E—Touche Définir largeur minimale | J—Champ de saisie Limite d'utilisateur maximale |

6. Entrer la limite d'utilisateur minimum dans le champ de saisie (I).
7. Entrer la limite d'utilisateur maximale dans le champ de saisie (J).

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693514880432 -28-31AUG23-1/2

PC589253 —UN—09AUG23

Éléments individuels

1. Sélectionner Éléments individuels dans le menu déroulant Mode (A).
2. Étendre complètement l'équipement, entrer la limite physique maximum dans le champ de saisie (B), puis sélectionner le bouton Définir largeur maximum (C).
3. Rétracter complètement l'équipement, entrer la limite physique minimum dans le champ de saisie (D), puis sélectionner le bouton Définir largeur minimum (E).
4. Entrer le nombre d'éléments dans le champ de saisie (F).

NOTE: S'assurer que la largeur de passage correspond à la largeur de l'équipement réglée dans le Gestionnaire d'équipements.

6. Entrer la largeur de passage dans le champ de saisie (H).

NOTE: Entrer les limites de l'utilisateur pour limiter la largeur maximum ou minimum de l'équipement.

7. Entrer la limite d'utilisateur minimum dans le champ de saisie (I).
8. Entrer la limite d'utilisateur maximale dans le champ de saisie (J).

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

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

Below the screen, the text 'Éléments individuels' is centered.

A—Menu déroulant Mode
 B—Champ de saisie Limite physique maximale
 C—Touche Définir largeur maximale
 D—Champ de saisie Limite physique minimale
 E—Touche Définir largeur minimale

F—Champ de saisie Nombre d'éléments
 G—Bouton Définir centre
 H—Champ de saisie Largeur de passage
 I—Champ de saisie Limite d'utilisateur minimale
 J—Champ de saisie Limite d'utilisateur maximale

zb48j1t,1693514880432 -28-31AUG23-2/2

PC589254—JUN—09AUG23

Configuration de l'opération — Guidage de charrue

Sélectionner la touche programmable Guidage de charrue > onglet Configuration > touche Éditer configuration de l'opération.

1. Pour ramener la charrue à la position de largeur de passage cible lorsque l'équipement est relevé et reprendre la commande lorsque l'équipement est abaissé, cocher la case Utiliser l'état de fonctionnement de l'équipement pour activer la commande (A). Lorsqu'il est activé et que l'équipement n'est pas en position de travail, le guidage de charrue ne peut pas déplacer l'équipement.
2. Pour retourner automatiquement les corps de charrue en envoyant une commande de rétraction de distributeur auxiliaire jusqu'à ce que le capteur de réaction se déplace hors de la plage et revienne dans la plage, sélectionner la case à cocher Retourner les éléments de charrue lorsque l'état de fonctionnement est inactif (B).
3. Pour retourner automatiquement la direction de la charrue, cocher la case (C) et sélectionner soit Basé sur le cap soit Basé sur l'inclinaison latérale dans le menu déroulant (D).
 - Basé sur l'inclinaison latérale sélectionne automatiquement la direction de la charrue en fonction de l'angle d'inclinaison latérale du tracteur (pour le labourage dans la raie de semis uniquement).
 - Basé sur le cap permet de changer automatiquement la direction de la charrue lorsque le cap de la ligne de guidage change d'orientation (passage rectiligne uniquement).
4. Sélectionner soit Indépendant soit Engager tous à partir du menu déroulant Comportement de la touche de retour automatique (E).
 - Indépendant engage le guidage d'équipement lorsque le distributeur auxiliaire est mis manuellement en position de verrouillage avant.

Operation Setup

A ☐ Use Implement Work State to Enable Control
This will move the plow back to it's target track width position when the implement is raised and resume control when the implement is lowered.

B ☐ Flip Plow Elements when Work State Inactive
This will automatically flip the plow bodies by sending a SCV retract command until the feedback sensor moves out of range and back into range.

C ☒ Automatically Flip the Plow Direction
Heading Based **D**
This will automatically toggle the plow direction when the guidance line heading changes orientation (Straight Track Only).

Resume Switch Behavior
Independent **E** Allows the user to control automation by using SCV forward detent.

F ☒ Enable State Notification Tones

Return

Configuration de l'opération

- | | |
|--|---|
| A —Case à cocher Utiliser l'état de fonctionnement de l'équipement pour activer la commande | D —Menu déroulant Retourner automatiquement la direction de la charrue |
| B —Case à cocher Retourner les éléments de charrue lorsque l'état de fonctionnement est inactif | E —Menu déroulant Comportement de la touche de retour automatique |
| C —Case à cocher Retourner automatiquement la direction de la charrue | F —Case à cocher Activer les tonalités de notification d'état |
- Engager tous engage le guidage de la machine et de l'équipement lorsque la touche de retour automatique AutoTrac est enfoncée et le distributeur auxiliaire pour le guidage d'équipement est en position de verrouillage.
5. Pour activer les tonalités lorsque l'opération change d'état, cocher la case (F).

zb48j11,1693514880390 -28-31AUG23-1/1

PC27015 —UN—15APR19

Calibrage de la commande de largeur—Guidage de charrue

Sélectionner la touche programmable Guidage de charrue > onglet Calibrages.

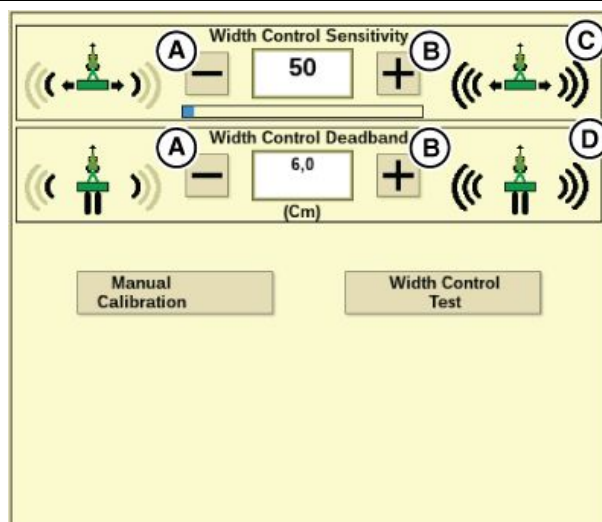
Pour ajuster les réglages de commande de largeur, sélectionner les boutons de diminution (A) ou d'augmentation (B).

Sensibilité de commande de largeur (C)—Détermine la sensibilité à laquelle le système réagit à des commandes de largeur du contrôleur d'application. Des valeurs élevées entraînent une réaction plus agressive du système.

Zone morte de commande de largeur (D)—Détermine une plage ou une tolérance dans laquelle le système ne déplace pas la charrue pour des corrections. Si le réglage est trop bas, la soupape règle constamment l'équipement.

A—Touche de diminution
B—Touche d'augmentation

C—Sensibilité de commande de largeur
D—Zone morte de commande de largeur



Réglages de la commande de largeur

zb48j1t,1693514880352 -28-31AUG23-1/1

Commande de largeur—Guidage de charrue

Touche programmable Guidage de charrue > onglet Configuration > touche Éditer commande de largeur.

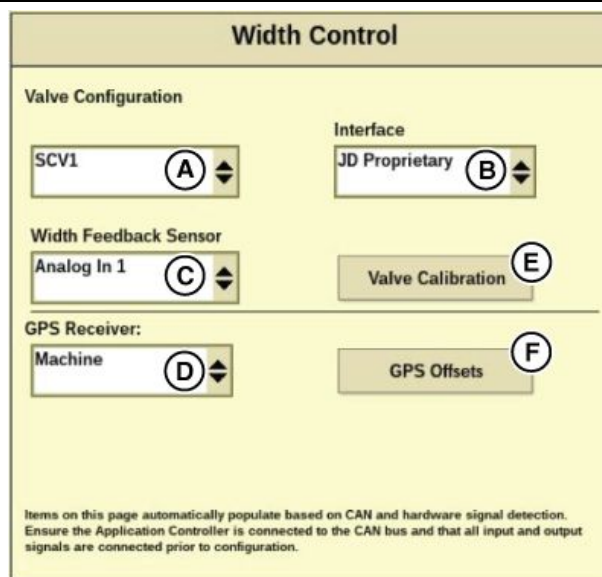
Les menus déroulants (A—D) se remplissent automatiquement en fonction de la détection du signal CAN et du matériel. S'assurer que le contrôleur d'application est connecté au bus CAN et que tous les périphériques d'entrée et de sortie sont connectés avant la configuration.

1. S'assurer que chaque sélection est correcte.
2. Sélectionner le bouton de calibrage de vanne (E) et effectuer le calibrage manuel.
3. Sélectionner le bouton Décalages GPS (F) et entrer les décalages du récepteur.

(Consulter Calibrages de la direction pour plus d'informations sur le calibrage manuel.)

A—Menu déroulant de sélection de distributeur
B—Menu déroulant Interface
C—Menu déroulant Capteur de réaction de la largeur

D—Menu déroulant Récepteur GPS
E—Bouton de calibrage de vanne
F—Bouton Décalages GPS

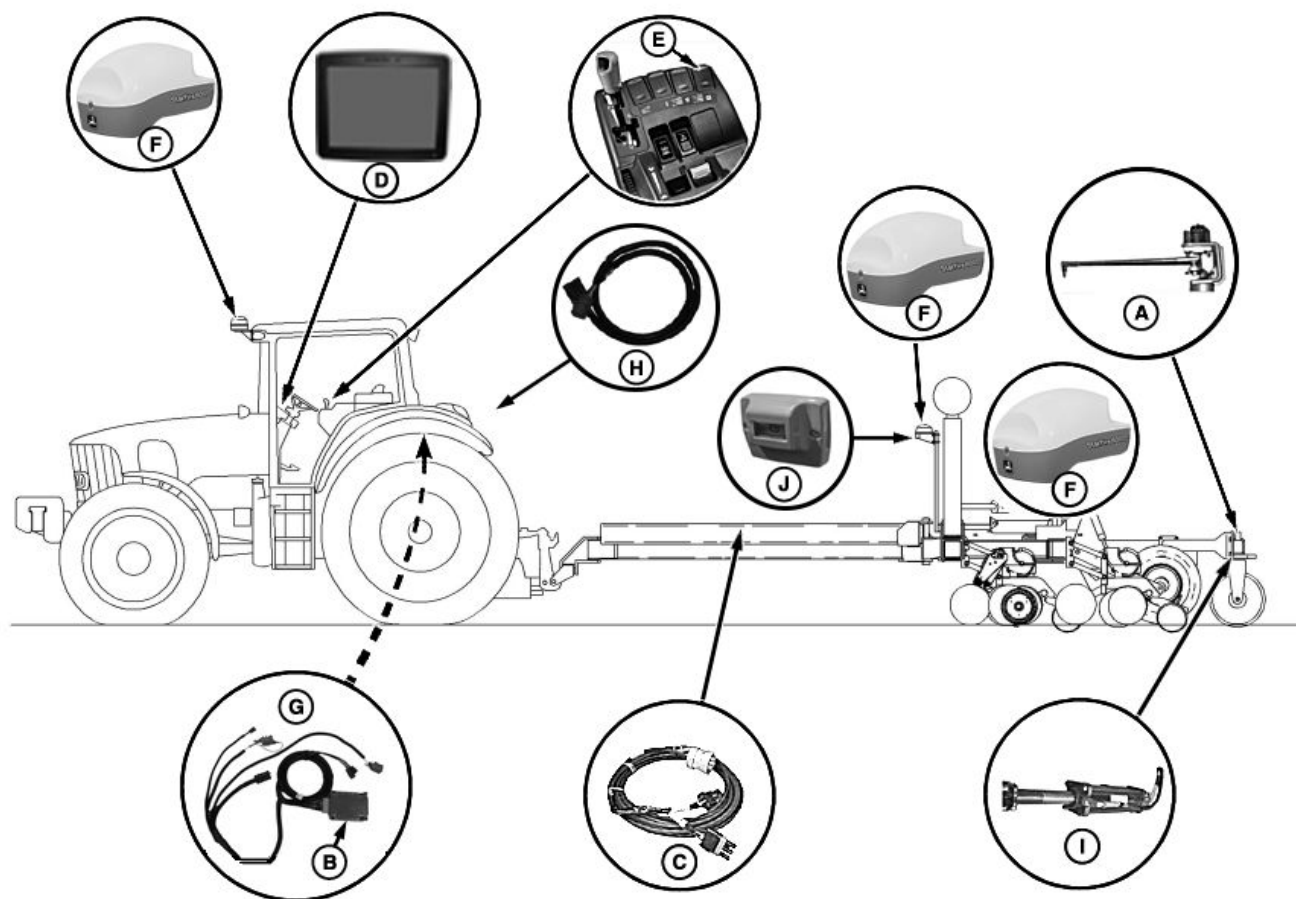


Commande de largeur

zb48j1t,1693514880296 -28-31AUG23-1/1

Fonctionnement

Aperçu et fonctionnement de base



Aperçu du guidage d'équipement actif

A—Capteur d'angle de roue
B—Contrôleur d'application UCC2
C—Faisceau du capteur de réaction de l'équipement

D—Console
E—Lever de commande de distributeur auxiliaire
F—Récepteur StarFire
G—Faisceau du contrôleur d'application

H—Faisceau de réaction de l'équipement à 9 broches côté machine
I—Mécanisme de direction de l'équipement

J—Caméra AutoTrac Vision (en option)

- Le distributeur auxiliaire est réglé en mode automatique.

NOTE: Le distributeur auxiliaire ne peut pas passer en mode automatique lorsque la machine est en stationnement. Le mode automatique nécessite une vitesse de 0,1 km/h (0.06 mph) ou plus pour activer automatiquement le circuit hydraulique de l'équipement.

- Le capteur (A) d'angle de roue communique avec le contrôleur d'application UCC2 (B) via le faisceau (C) de capteur de réaction de l'équipement.
- L'utilisateur calibre le système à l'aide de la console (D) et du levier de commande (E) du distributeur auxiliaire.
- Le contrôleur d'application UCC2 calcule la position de l'équipement à l'aide des récepteurs StarFire (F).
- Lorsqu'un réglage est requis, un signal est envoyé depuis le contrôleur d'application UCC2 via le faisceau (G) du contrôleur d'application, vers un contrôleur de

distributeur auxiliaire de la machine via le faisceau (H) de réaction de l'équipement ou vers un distributeur externe par le bus CAN.

NOTE: En cas d'utilisation d'un distributeur externe, le faisceau de réaction de l'équipement à 9 broches côté machine ne peut pas être utilisé. Débrancher le faisceau lorsque la machine est mise hors tension.

- Le contrôleur du distributeur auxiliaire communique les instructions d'envoi de liquide hydraulique au mécanisme (I) de direction de l'équipement.
- La caméra AutoTrac Vision (J) est un composant en option qui communique la position locale au contrôleur d'application UCC2 pour calculer la correction et augmenter les performances.
- Le système surveille et règle continuellement la position de l'équipement.

zb48j1t,1693515046544 -28-31AUG23-1/1

PC27855—UN—18FEB20

Engagement de l'automatisation de l'équipement

ATTENTION: Pour éviter tout risque de blessures graves, voire mortelles, désactiver les systèmes de guidage de la machine et de l'équipement avant de conduire sur route.

1. Configurer la ligne de guidage sur la console.
2. Vérifier que l'application est prête à être activée:
 - Vérifier que le diagramme d'état du guidage d'équipement actif (A) a 2/4 parts.
 - Vérifier que le guidage de charrue a un état Prêt à activer (jaune) (A).

(Consulter Diagnostics pour plus d'informations.)

NOTE: Le distributeur auxiliaire ne peut pas passer en mode automatique lorsque la machine est en stationnement.

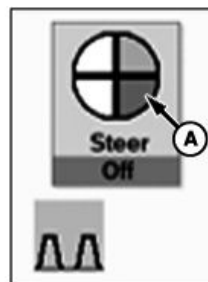
Le mode automatique nécessite une vitesse de 0,1 km/h (0.06 mph) ou plus pour engager automatiquement le circuit hydraulique de l'équipement.

3. Retirer la machine de la position de stationnement.

NOTE: Laisser le distributeur auxiliaire 3 en position de verrouillage après chaque passage.

4. Pour engager le mode automatique de l'équipement, placer le levier (A) de commande du distributeur auxiliaire en position cran d'arrêt avant.
 - En cas d'utilisation d'une machine avec une console TouchSet, vérifier que EC est remplacé par AC (B).
 - En cas d'utilisation d'une machine avec CommandCenter, vérifier que le mode automatique DÉSACTIVÉ (C) est remplacé par le mode automatique ACTIVÉ (D).
5. Le cas échéant, abaisser l'équipement en position de travail.

ATTENTION: John Deere Active Implement Guidance™ commence à acquérir la ligne immédiatement après avoir été engagé. Pour les équipements qui utilisent un système de direction à coudres, le mouvement commence même si l'équipement ne touche pas le sol. Pour éviter tout risque de blessures graves ou mortelles, s'assurer que personne ne se trouve à proximité de la machine et de l'équipement.



Bouton Direction

A—Diagramme d'état

PC589256 —UN—09AUG23



Bouton Guidage de charrue

A—État Prêt à activer



Levier de commande de distributeur auxiliaire

A—Levier de commande de distributeur auxiliaire

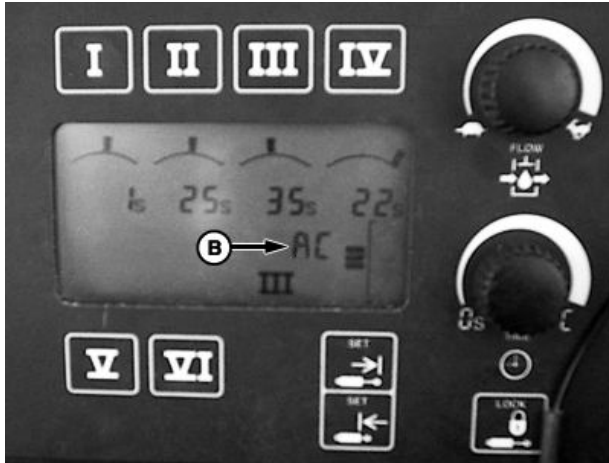
6. Engager l'automatisation de l'équipement. Les conditions requises pour l'engagement dépendent de la configuration.

Suite, voir page suivante

zb48j1t, 1693515046462 -28-31AUG23-1/2

PC28290 —UN—13NOV20

PC18220 —UN—05DEC13



Console de droite

NOTE: Le système se désengage si la vitesse de la machine est supérieure à la vitesse maximum.

- La vitesse AutoTrac maximum de John Deere Active Implement Guidance varie selon la plate-forme.
(Pour plus d'informations, consulter le livret d'entretien de la machine.)
- La vitesse maximum du mode suivi est de 36 km/h (22,4 mph).
- La vitesse maximum du guidage de charrue est de 15 km/h (9,3 mph).

Le diagramme d'état (A) de John Deere Active Implement Guidance™ affiche 4/4 parts lorsqu'il est engagé.

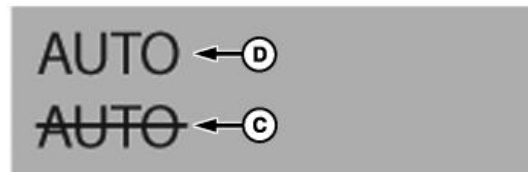
- Mettre le bouton Direction (B) sur MARCHÉ.

NOTE: Le mode suivi définit le passage de guidage de l'équipement dans le même passage que le récepteur de la machine. Cela inclut les virages en bout de champ ou pendant la conduite de la machine sans ligne de guidage définie. Le mode suivi est utile durant le premier passage lorsque la ligne de guidage est en train d'être définie. Le mode suivi se désengage automatiquement si la vitesse de la machine est inférieure à la vitesse minimum de 0,1 km/h (0.06 mph) pendant 120 secondes.

- Activer AutoTrac et sélectionner la touche de retour automatique AutoTrac ou sélectionner le bouton Mode de suivi (C).
- Si la case Désengager la direction lorsque l'enregistrement de travail est désactivé est cochée, activer l'enregistrement du travail.

Le guidage de charrue affiche un état actif (bleu) (A) lorsqu'il est engagé.

B—Mode AC

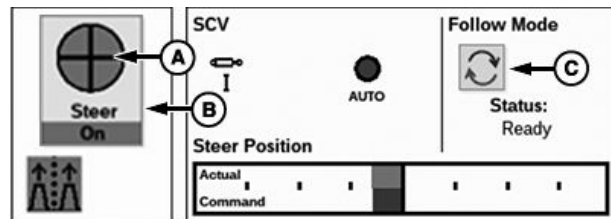


Commande SCV automatique CommandCenter

C—Mode automatique DÉSACTIVÉ

D—Mode automatique ACTIVÉ

PC28291 —UN—17NOV20



John Deere Active Implement Guidance™ 4/4 de graphique circulaire

A—Diagramme d'état
B—Bouton Direction

C—Bouton Mode de suivi

PC28293 —UN—17NOV20



État actif du guidage de charrue

A—État actif

B—Bouton Guidage de charrue

- Mettre le bouton Guidage de charrue (B) sur MARCHÉ.
- Si la case à cocher Utiliser l'état de fonctionnement de l'équipement pour activer la commande est sélectionnée, ACTIVER l'enregistrement du travail.
- Si Engager tous est sélectionné pour le comportement de la touche de retour automatique, activer AutoTrac et sélectionner la touche de retour automatique AutoTrac.

Désengagement, désenclenchement et désactivation de l'automatisation de l'équipement

⚠ ATTENTION: Pour éviter tout risque de blessures graves, voire mortelles, désactiver les systèmes de guidage de la machine et de l'équipement avant de conduire sur route.

Désengagement de l'automatisation de l'équipement

- Ralentir la machine à une vitesse inférieure à la vitesse minimum de 0,1 km/h (0.06 mph).
 - John Deere Active Implement Guidance™ et le guidage de charrue se désengagent immédiatement si la vitesse est inférieure à la vitesse minimum.
 - Le mode suivi se désengage après 120 secondes si la vitesse est inférieure à la vitesse minimum.
- En fonction de la configuration, basculer le bouton de direction sur ARRÊT, le bouton Mode de suivi sur ARRÊT ou le bouton Guidage de charrue sur ARRÊT.

- Selon la configuration, désengager AutoTrac. (Pour plus d'informations sur AutoTrac, consulter le livret d'entretien de la console.)

Désenclenchement de l'automatisation de l'équipement

En fonction de la configuration, basculer le bouton de direction sur ARRÊT, le bouton Mode de suivi sur ARRÊT ou le bouton Guidage de charrue sur ARRÊT.

Désactivation de l'automatisation de l'équipement

- Désactiver le distributeur auxiliaire.
- Désactiver le mode automatique.
- Selon la configuration, désengager AutoTrac. (Pour plus d'informations sur AutoTrac, consulter le livret d'entretien de la console.)

zb48j1t,1693515046420 -28-31AUG23-1/1

Contrôle de commande de distributeur auxiliaire

Si le profil du contrôleur d'application UCC2 sélectionné est configuré pour utiliser les distributeurs auxiliaires, il contrôle ces distributeurs auxiliaires, même lorsque

l'application n'est pas utilisée, et les autres applications ne pourront pas envoyer de commandes à ces distributeurs auxiliaires. Pour arrêter le contrôle de commande de distributeur auxiliaire, créer et sélectionner un profil de contrôleur d'application UCC2 sans distributeurs auxiliaires ou débrancher le contrôleur d'application UCC2.

RW00482,0000A93 -28-25NOV20-1/1

Incrustation d'AutoTrac Vision

L'incrustation AutoTrac Vision affiche l'image de la caméra Vision avec les témoins d'entrées et d'états du système. La superposition Vision est affichée sur la page d'accueil en utilisant l'option Vidéo dans le Gestionnaire de configuration.

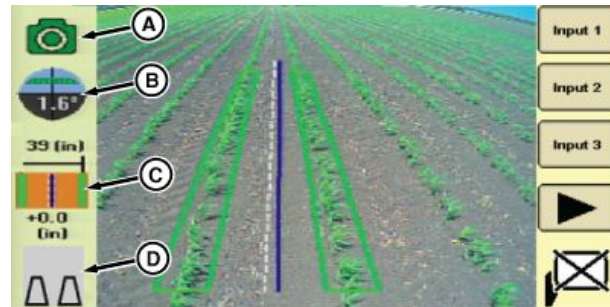
Icône Caméra (A) — affiche le niveau de confiance codé par couleur de la caméra Vision. La valeur de confiance réelle (0-10) s'affiche sur les pages de diagnostic du système.

Un niveau de confiance de dix affiche l'icône caméra en vert. Indique que le guidage Vision est apte à déterminer en toute confiance l'emplacement du milieu du rang.

Un niveau de confiance de huit ou neuf affiche l'icône caméra en jaune. Dans cet état, le guidage Vision est toujours actif et capable de guider la machine. Cependant, dans cet état, le guidage Vision travaille dans des conditions inférieures aux conditions idéales telles que des cultures couvertes, maigres ou recouvertes de mauvaises herbes.

Un niveau de confiance de sept ou moins affiche l'icône caméra en rouge. Ces niveaux de confiance ne sont pas acceptables pour le guidage. Si ces conditions se produisent, le système Vision est désengagé et le guidage en mode GPS (système de positionnement par satellites) est utilisé si une ligne de guidage a été configurée. Si aucune ligne de guidage n'a été configurée, le conducteur doit prendre le contrôle de la machine et la diriger manuellement.

NOTE: Le niveau de confiance de la caméra Vision n'est pas représentatif de la qualité du guidage de la machine. Le guidage Vision localise uniquement le milieu du rang. Le système AutoTrac est responsable du guidage de la machine dans le rang.



Incrustation d'AutoTrac Vision

A—Icône Caméra
B—Icône Angle d'inclinaison latérale
C—Icône Écartement des rangs
D—Icône d'état RowSense

Icône Angle d'inclinaison latérale (B) fournit un retour en temps réel des conditions de pente. AutoTrac est capable de compenser la pente; cependant, si celle-ci augmente, la performance peut être diminuée. L'icône affiche la pente à la fois numériquement et par un changement de couleur de l'icône:

- Icône verte—la pente est de 0–2 degrés
- Icône jaune—la pente est de 2–6 degrés
- Icône rouge—la pente est au-dessus de 6 degrés

Icône Écartement des rangs (C)—affiche l'écartement des rangs actuel sélectionné pour le système. Si l'écartement affiché n'est pas correct, l'utilisateur doit entrer l'écartement des rangs correct et calibrer le système AutoTrac Vision.

Le décalage actuel appliqué au système est également affiché sur l'icône. Si le décalage n'est pas correct ou ne doit pas être appliqué alors l'utilisateur doit modifier le réglage à l'aide de la procédure de réglage.

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693515046343 -28-31AUG23-1/2

PC590596 —UN—21AUG23

Témoin Centre de rang (E)—Une ligne pointillée blanche indique le centre du rang et constitue l'endroit idéal pour que la roue de la machine puisse guider. La ligne change légèrement avec les modifications de conditions de culture. Les changements les plus notables dans la ligne se produisent lorsque la machine travaille dans un rang approximatif ou lorsque la culture a été ensemencée sans l'utilisation d'un guidage en mode GPS.

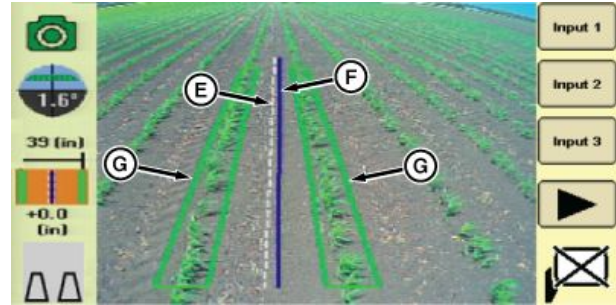
Témoin Centre de roue (F)—Une ligne continue bleue indique le centre de la roue qui est défini pendant le processus de calibrage. Le témoin de centre de la roue se déplace si un décalage est appliqué au système.

Témoin Rang de cultures (G)—Deux rectangles verts indiquent les rangs de cultures, indiquant l'emplacement des rangs de culture selon le calcul de la caméra Vision.

L'icône d'état RowSense (D) indique l'état RowSense. La couleur de l'icône indique ce qui se passe sur la machine à ce moment donné. La couleur de l'icône change en fonction du mode de fonctionnement de RowSense.

- Couleur grise: Système installé
- Couleur verte: Système actif, fonctionnant à la fois avec le capteur de rang et GPS
- Couleur jaune: Perte du signal GPS, fonctionnant uniquement avec les données du capteur de rang
- Couleur orange: Perte du signal des capteurs de rang, fonctionnant seulement avec GPS

Le tableau suivant contient les règles générales à appliquer lors de l'observation du comportement du témoin Centre de rang et du témoin Centre de roue pendant la descente du rang.



Incrustation d'AutoTrac Vision

E—Témoin Centre de rang
F—Témoin Centre de roue

G—Témoin Rang de cultures

Qualité de calibrage d'AutoTrac Vision	Paramètres AutoTrac	Résultat observé
Bon	Bon	Le témoin de centre de rang et le témoin de centre de roue sont bien alignés (décalage de moins de 10 cm (4 in)) à toutes les vitesses.
Bon	Médiocre	Le témoin de centre de rang et le témoin de centre de roue sont correctement alignés à vitesses lentes (inférieures à 16 km/h (10 mph)). Les témoins sont trop agressifs ou trop lents pour aligner ou répondre à des vitesses supérieures.
Médiocre	Bon ou médiocre	Le témoin de centre de rang et le témoin de centre de roue ne sont jamais alignés quelle que soit la vitesse. Les témoins peuvent être croisés dans ce cas.

zb48j1t,1693515046343 -28-31AUG23-2/2

PC562181—UN—21AUG23

Pannes et remèdes

Informations satellite

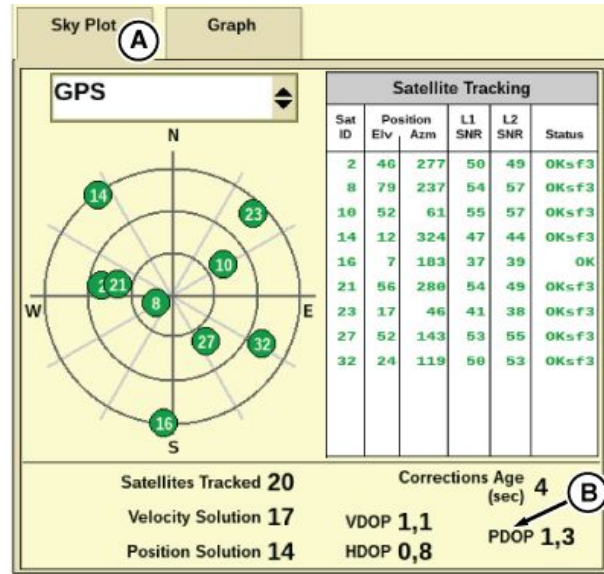
Le contrôleur d'application UCC2 dépend de la répartition des satellites fournissant les signaux GPS. La dilution de la précision de la position (PDOP) est un indicateur de la couverture satellite GPS au niveau du récepteur. Un PDOP faible indique une bonne couverture satellite pour le calcul d'une position horizontale et d'une position verticale.

Avant de régler les valeurs de sensibilité ou de zone morte, vérifier que la valeur du PDOP est inférieure à 2,5. Les valeurs de sensibilité définies lorsque la valeur de perte de précision verticale est supérieure à 2,5 sont inexactes et doivent être réglées de nouveau.

1. Accéder aux pages StarFire.
2. Sélectionner l'onglet Profil d'horizon (A).
3. Vérifier que le PDOP (B) est inférieur à 2,5.

A—Onglet Profil d'horizon

B—PDOP



Onglet Profil d'horizon

zb48j1t,1693893831197 -28-05SEP23-1/1

PC589257 —UN—09AUG23

Réinitialisation du contrôleur d'application UCC2

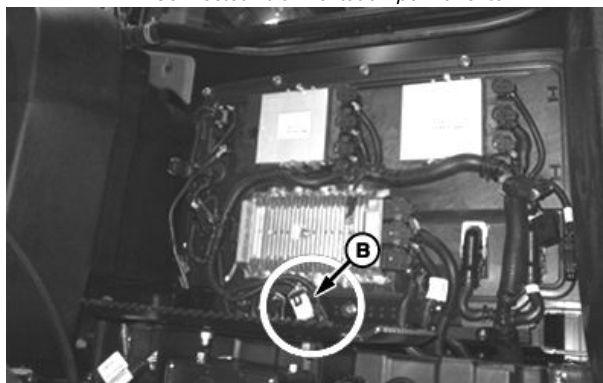
IMPORTANT: Ne pas brancher le contrôleur d'application UCC2 lorsque la machine est sous tension. Le branchement sous tension peut créer des erreurs de communication du bus CAN et générer des anomalies du contrôleur hydraulique.

1. Couper le moteur de la machine.
2. Débrancher le connecteur (A) d'alimentation constante et le connecteur (B) d'option.

A—Connecteur d'alimentation permanente B—Cavalier permanente



Connecteur d'alimentation permanente



Cavalier

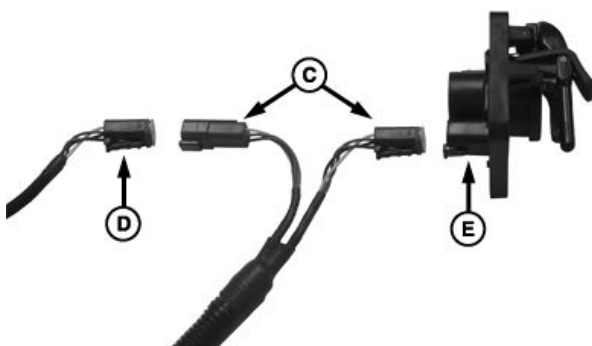
zb48j1t,1693893905613 -28-05SEP23-1/2

PC22232 —UN—29FEB16

PC22233 —UN—29FEB16

3. Débrancher les connecteurs (C) en T du bus CAN et brancher le connecteur (D) du bus CAN à 4 broches directement sur le connecteur (E) de l'équipement ISO.
4. Démarrer la machine. Une fois que tous les systèmes démarrent, afficher et effacer tous les codes de diagnostic de la machine, puis éteindre la machine.
5. Rebrancher les connecteurs d'alimentation permanente et d'option.
6. Rebrancher les connecteurs en T du bus CAN, entre le connecteur à 4 broches et le connecteur d'équipement ISO.

C—Connecteurs en T de bus CAN E—Prise pour équipements ISO
D—Connecteur à 4 broches de bus CAN



Connecteurs de bus CAN

zb48j1t,1693893905613 -28-05SEP23-2/2

PC22234 —UN—29FEB16

Code d'état, source de navigation et code avant désactivation

Code d'état	Description	Solution
Désactivé	Le système présente des défaillances.	Vérifier les pages Diagnostic du guidage d'équipement actif pour plus d'informations et pour résoudre les défaillances.
Prêt à activer	Le système attend que l'utilisateur puisse activer.	Pour activer, sélectionner le bouton Marche de la direction.
Activé	Le système attend que l'utilisateur puisse activer l'automatisation de l'équipement.	L'activation du système dépend de la configuration du système. (Voir la section Fonctionnement pour plus d'informations.)
Active	Le système contrôle activement l'équipement en utilisant le guidage basé sur GPS (système de positionnement par satellites).	Le système fonctionne normalement.

Source de navigation	Description	Solution
Pas d'état	Le système n'est pas actif. Aucun capteur utilisé.	Configurer le système.
Actif — GPS	Le système contrôle activement l'équipement en utilisant le guidage basé sur GPS.	Fonctionnement normal, défini pendant la configuration.
Actif — Capteur local primaire	Le système contrôle activement l'équipement en utilisant le guidage basé sur les erreurs locales primaires.	Fonctionnement normal, défini pendant la configuration.
Actif — Capteur local secondaire	Le système contrôle activement l'équipement en utilisant le guidage basé sur les erreurs locales secondaires.	Fonctionnement normal, défini pendant la configuration.
Actif — Maintenir guidage activé, GPS	Le système contrôle activement l'équipement en utilisant le guidage basé sur GPS. Le système désengage l'automatisation de l'équipement lorsque AutoTrac sélectionne le passage suivant.	Fonctionnement normal, défini pendant la configuration.
Actif — Maintenir guidage activé, erreurs locales primaires	Le système contrôle activement l'équipement en utilisant le guidage basé sur les erreurs locales primaires. Le système désengage l'automatisation de l'équipement lorsque AutoTrac sélectionne le passage suivant.	Fonctionnement normal, défini pendant la configuration.
Actif — Maintenir guidage activé, erreurs locales secondaires	Le système contrôle activement l'équipement en utilisant le guidage basé sur les erreurs locales secondaires. Le système désengage l'automatisation de l'équipement lorsque AutoTrac sélectionne le passage suivant.	Fonctionnement normal, défini pendant la configuration.

Codes avant désactivation	Description	Solution
OK	L'automatisation de l'équipement est prête à fonctionner ou fonctionne sans erreur. Toute défaillance est probablement indépendante du système de contrôleur d'application UCC2.	Le système fonctionne correctement.
Non activé	L'application souhaitée n'a pas été activée sur le contrôleur d'application UCC2.	Consulter Saisie du code d'activation pour plus d'informations.
Précision GPS de la machine non atteinte	Aucun signal GPS de machine disponible ou niveau de précision trop faible.	Pour plus d'informations, consulter Informations satellite ou le livret d'entretien du récepteur StarFire.
Précision GPS de l'équipement non atteinte	Aucun signal GPS d'équipement disponible ou niveau de précision trop faible.	Pour plus d'informations, consulter Informations satellite ou le livret d'entretien du récepteur StarFire.
Capteur de réaction non sélectionné	Aucun capteur de réaction sélectionné.	Sélectionner soit: • Touche programmable Guidage d'équipement actif > onglet Configuration > touche Éditer commande de direction > un capteur de réaction de la direction. • Touche programmable Guidage de charrue > onglet Configuration > Commande de largeur.
Capteur de réaction non détecté	Le capteur de réaction sélectionné n'est pas disponible ou est hors tolérances (< 0,1 V ou > 4,9 V).	Connecter le capteur ou ajuster la tringlerie pour rester dans la plage de tension.

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693893916402 -28-05SEP23-1/3

Pannes et remèdes

Capteur de réaction non calibré	Max gauche, centre ou max droite non définis pour le capteur de réaction de la direction sélectionné ou configurés incorrectement.	Vérifier que max gauche, centre ou max droit sont définis correctement. Vérifier que la différence entre max gauche et max droite est d'au moins 1 V. Régler la tringlerie si nécessaire.
Soupape non sélectionnée	Sélection de soupape ou interface non sélectionnée.	Sélectionner soit: • Touche programmable Guidage d'équipement actif > onglet Configuration > touche Éditer commande de direction > une sélection de soupape ou interface. • Touche programmable Guidage de charrue > onglet Configuration > Commande de largeur.
Soupape non disponible	La soupape sélectionnée n'est pas actuellement détectée ou ne peut pas fonctionner.	Vérifier les connexions puis redémarrer la machine pour tenter de résoudre le problème.
Soupape pas en auto	La soupape sélectionnée n'a pas été mise en mode automatique.	En cas d'utilisation de JD propriétaire ancien ou JD propriétaire, verrouiller la soupape désirée et relâcher. Si l'interface de soupape ISO, sélectionner la touche de retour automatique.
Défaillance de l'unité	La soupape sélectionnée signale une anomalie et ne peut pas être utilisée.	Inspecter le distributeur puis redémarrer la machine pour tenter une récupération.
Soupape non calibrée	La soupape sélectionnée n'a pas eu de seuils calibrés.	Calibrer les seuils. Sélectionner soit: • Touche programmable Guidage d'équipement actif > onglet Calibrages > bouton Calibrage automatique ou Calibrage manuel. • Touche programmable Guidage de charrue > onglet Calibrages > bouton Calibrage manuel.
Pas d'AutoTrac machine	AutoTrac de machine non détecté ou non configuré.	Vérifier qu'AutoTrac est installé et fonctionne.
Numéro de passage de guidage modifié	Comportement normal s'affiche lorsque Maintenir le guidage activé est activé et que le système se désengage tandis qu'AutoTrac change le passage sélectionné.	Le système fonctionne normalement.
Discontinuité GPS	La dilution de précision de position (PDOP) ou l'âge des corrections est trop élevé.	Vérifier la précision GPS et les satellites. (Consulter le livret d'entretien StarFire pour plus d'informations.)
Vitesse trop lente	La vitesse de la machine est inférieure à 0,1 km /h (0,06 mph) et ne peut pas commander les distributeurs.	Augmenter la vitesse de la machine au-dessus du seuil minimum de 0,1 km/h (0,06 mph).
Équipement n'enregistrant pas	Désengager la direction lorsque l'enregistrement de travail est activé et que la console indique que l'enregistrement du travail est désactivé.	Vérifier les paramètres d'enregistrement du travail de la console.
Aucune erreur locale primaire détectée	RowSense est activé mais aucune source d'erreur locale n'est détectée.	Brancher une source d'erreur locale ou désactiver RowSense.
Aucune erreur locale secondaire	RowSense est activé mais aucune source d'erreur locale n'est détectée.	Brancher une source d'erreur locale ou désactiver RowSense.
En attente de l'activation de l'utilisateur	En attente que l'utilisateur sélectionne le bouton Marche de la direction.	Sélectionner le bouton Marche de la direction.
Vitesse hors plage	Vitesse trop rapide ou trop lente.	Conduire la machine à une vitesse se trouvant entre 0,1 km/h (0.06 mph) et la vitesse maximum. • La vitesse AutoTrac maximum de John Deere Active Implement Guidance varie selon la plate-forme. (Pour plus d'informations, consulter le livret d'entretien de la machine.) • La vitesse maximum du mode suivi est de 36 km/h (22,4 mph). • La vitesse maximum du guidage de charrue est de 15 km/h (9,3 mph).
Utilisateur absent	Opérateur absent.	L'utilisateur doit être assis sur le fauteuil. Contrôler le contacteur du fauteuil.
Prêt	Système prêt à être engagé.	Sélectionner l'interrupteur de rappel.

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693893916402 -28-05SEP23-2/3

Pannes et remèdes

Erreur de soupape—Redémarrer pour tenter une récupération	Défaillance de la soupape signalée.	Vérifier le câblage puis redémarrer la machine pour tenter de résoudre le problème.
AutoTrac non actif	AutoTrac n'est pas actif.	Enclencher AutoTrac.

zb48j1t,1693893916402 -28-05SEP23-3/3

Codes de diagnostic

Code de diagnostic	Description	Mesure recommandée
168.03	La tension d'alimentation commutée est supérieure à la normale.	Contrôler l'alimentation fournie.
168.04	La tension d'alimentation commutée est inférieure à la normale.	Contrôler l'alimentation fournie.
629	Le système d'exploitation n'a pas répondu pendant 1 seconde.	Si le problème persiste, couper puis remettre le contact de la machine.
517232.02	Le bus CAN de l'équipement est inactif.	Si le problème persiste, couper puis remettre le contact de la machine.
517857.14	Le système a détecté plusieurs contrôleurs d'application sur le bus CAN.	Débrancher l'un des contrôleurs d'application.
523773.03	La tension élevée du bus CAN de la machine est supérieure à la normale.	Si le problème persiste, couper puis remettre le contact de la machine.
523773.04	La tension élevée du bus CAN de la machine est inférieure à la normale.	Si le problème persiste, couper puis remettre le contact de la machine.
523774.03	La tension basse du bus CAN de la machine est supérieure à la normale.	Si le problème persiste, couper puis remettre le contact de la machine.
523774.04	La tension basse du bus CAN de la machine est inférieure à la normale.	Si le problème persiste, couper puis remettre le contact de la machine.
524215.03	La tension élevée du bus CAN de l'équipement est supérieure à la normale.	Si le problème persiste, couper puis remettre le contact de la machine.
524215.04	La tension élevée du bus CAN de l'équipement est inférieure à la normale.	Si le problème persiste, couper puis remettre le contact de la machine.
524217.03	La tension basse du bus CAN de l'équipement est supérieure à la normale.	Si le problème persiste, couper puis remettre le contact de la machine.
524217.04	La tension basse du bus CAN de l'équipement est inférieure à la normale.	Si le problème persiste, couper puis remettre le contact de la machine.
524259.00	La température du contrôleur d'application est supérieure à 90 °C (194 °F).	S'assurer que le contrôleur d'application est exempt de saletés, de poussière ou de corps étrangers.

RW00482,0000987 -28-06OCT21-1/1

Diagnostics

Sélectionner soit:

- Touche programmable Guidage d'équipement actif > onglet Diagnostics > Diagnostics
- Touche programmable Guidage de charrue > onglet Diagnostics

Les diagnostics affichent:

- État (A)—État de fonctionnement.
- Condition (B)—Les exigences pour atteindre chaque état.
- Est prêt (D)—Indique si une condition a été remplie.

A—Statut
B—État

C—Est prêt

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

Diagnostics—Guidage d'équipement actif

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	
	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	
	Plow toggle button was pressed and system is ready to be activated.	No	
	Implement Ready Is Operator Present Is Speed > 0.06 mph (0.1 kph) and < 9.3 mph (15 kph) Valve In Auto	Yes Yes No No No	

Diagnostics—Guidage de charrue

zb48j1t,1693893964042 -28-05SEP23-1/1

PC589258 —UN—09AUG23

PC589259 —UN—09AUG23

Réponse indicielle — John Deere Active Implement Guidance™

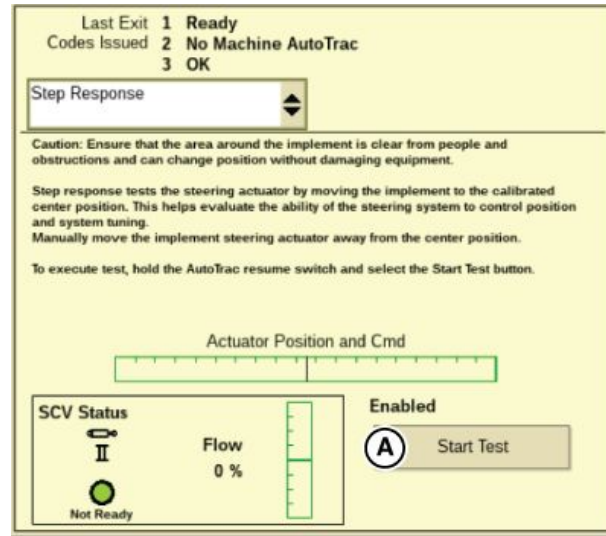
Sélectionner la touche programmable Guidage d'équipement actif > onglet Diagnostics > Réponse indicielle.

ATTENTION: Pour éviter tout risque de blessures, s'assurer que la zone autour de l'équipement est dégagée des personnes et des obstacles et que l'équipement peut changer de position sans endommager l'équipement.

La réponse indicielle contrôle l'actionneur de direction en déplaçant l'équipement vers la position centrale calibrée. Cela aide à évaluer la capacité du système de direction à contrôler la position et le réglage du système.

Éloigner manuellement l'actionneur de direction de l'équipement de la position centrale.

Pour exécuter le test, maintenir la touche de retour automatique AutoTrac et sélectionner le bouton Lancer l'essai (A).



Réponse indicielle

A—Bouton Lancer l'essai

zb48j1t,1693893982740 -28-05SEP23-1/1

PC589270 —UN—09AUG23

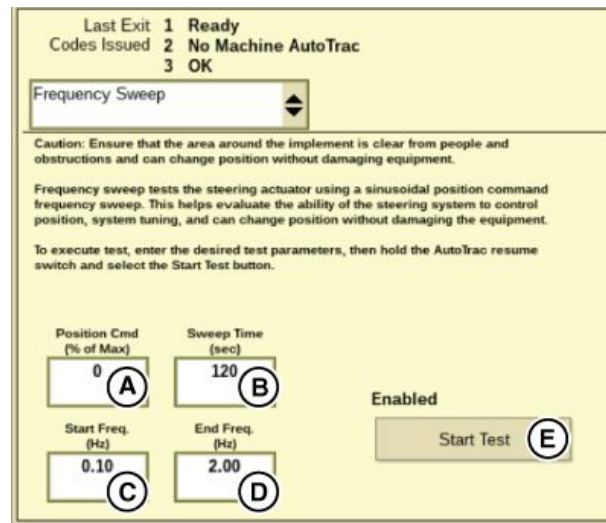
Balayage de fréquence—Guidage d'équipement actif

Sélectionner la touche programmable Guidage d'équipement actif > onglet Diagnostics > Balayage de fréquence.

ATTENTION: Pour éviter tout risque de blessures, s'assurer que la zone autour de l'équipement est dégagée des personnes et des obstacles et que l'équipement peut changer de position sans endommager l'équipement.

Le balayage de fréquence teste l'actionneur de direction à l'aide d'un balayage de fréquence de commande de position sinusoïdal. Cela aide à évaluer la capacité du système de direction à contrôler la position, le réglage du système et peut changer de position sans endommager l'équipement.

Pour exécuter le test, saisir les paramètres de test souhaités (A—D), puis maintenir la touche de retour automatique AutoTrac et sélectionner le bouton Lancer l'essai (E).



Balayage de fréquence

A—Commande de position
B—Temps de balayage
C—Fréquence de démarrage

D—Fréquence de fin
E—Bouton Lancer l'essai

zb48j1t,1693894028541 -28-05SEP23-1/1

PC589271 —UN—09AUG23

Commande de position—Guidage d'équipement actif

Sélectionner la touche programmable Guidage d'équipement actif > onglet Diagnostics > Commande de position.

ATTENTION: Pour éviter tout risque de blessures, s'assurer que la zone autour de l'équipement est dégagée des personnes et des obstacles et que l'équipement peut changer de position sans endommager l'équipement.

La commande de position contrôle l'actionneur de direction en déplaçant l'équipement vers une position spécifiée par l'utilisateur. Cela aide à évaluer la capacité du système de direction à contrôler la position et le réglage du système.

Pour exécuter le test, saisir la commande de position souhaitée (A), puis maintenir la touche de retour automatique AutoTrac et sélectionner le bouton Lancer l'essai (B).

Commande de position

A—Commande de position

B—Bouton Lancer l'essai

zb48j1t,1693894110616 -28-05SEP23-1/1

PC589272 —UN—09AUG23

Commande de débit—Guidage d'équipement actif

Sélectionner la touche programmable Guidage d'équipement actif > onglet Diagnostics > Commande de débit.

ATTENTION: Pour éviter tout risque de blessures, s'assurer que la zone autour de l'équipement est dégagée des personnes et des obstacles et que l'équipement peut changer de position sans endommager l'équipement.

La commande de débit contrôle l'actionneur de direction à l'aide d'un pourcentage de commande de débit entré manuellement. Ceci contribue à évaluer l'efficacité des commandes.

Pour exécuter le test, saisir la commande de débit souhaitée (A), puis maintenir la touche de retour automatique AutoTrac et sélectionner le bouton Lancer l'essai (B).

Commande de débit

A—Commande de débit

B—Bouton Lancer l'essai

zb48j1t,1693894110545 -28-05SEP23-1/1

PC589273 —UN—09AUG23

Capteurs de navigation—Guidage d'équipement actif

Sélectionner la touche programmable Guidage d'équipement actif > onglet Diagnostics > Capteurs de navigation.

Les capteurs de navigation affichent les informations suivantes pour le système de positionnement par satellites (GPS), le capteur primaire et le capteur secondaire:

- Source (A)
- Erreur de passage (B)
- Erreur de cap (C)
- Courbure (D)
- Confiance (E)
- Adresse Source (F)
- Primaire (G)

A—Source
B—Erreur de passage
C—Erreur de cap
D—Courbure
E—Confiance
F—Adresse source
G—Primaire

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

Capteurs de navigation

zb48j1t,1693894128823 -28-05SEP23-1/1

PC26431 —UN—25OCT18

Commande de vitesse — John Deere Active Implement Guidance™

Sélectionner la touche programmable Guidage d'équipement actif > onglet Diagnostics > Commande de vitesse.

La commande de vitesse affiche:

- État de la commande (A)
- État limite (B)
- Code avant désactivation (C)
- Limite de l'utilisateur (D)
- Vitesse de la machine (E)
- Commande de vitesse (F)

A—État de la commande
B—État limite
C—Code avant désactivation
D—Limite de l'utilisateur
E—Vitesse de la machine
F—Commande de vitesse

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

Commande de vitesse

zb48j1t,1693894235577 -28-05SEP23-1/1

PC589274 —UN—09AUG23

Diagnostics—Guidage de charrue

Sélectionner la touche programmable Guidage de charrue > onglet Diagnostics.

Les diagnostics affichent:

- État (A)—L'état de fonctionnement du guidage de charrue.
- Conditions (B)—Les exigences pour atteindre chaque état.
- Est prêt (D)—Indique si une condition a été remplie.

A—Statut

B—État

C—Est prêt

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

Diagnostics

zb48j1t,1693894235528 -28-05SEP23-1/1

PC589259 —UN—09AUG23

Matériel/logiciel

Sélectionner la touche programmable Configuration du contrôleur > onglet Diagnostics > Matériel/logiciel dans le menu déroulant (A).

Matériel/logiciel affiche le contrôleur d'application:

- Numéro de version du matériel (B)
- Numéro de version du logiciel (C)
- Numéro de série (D)
- Adresse source primaire (E)
- Adresse source secondaire (F)

Pour activer la diffusion des valeurs de diagnostic et des états pour l'enregistrement CAN, sélectionner la case à cocher Activation des diagnostics CAN (G). Des enregistrements CAN sont utilisés pour le dépannage avancé.

A—Menu déroulant

B—Version du matériel

C—Numéro de version du logiciel

D—Serial Number

E—Adresse source primaire

F—Adresse source secondaire

G—Case à cocher Activation des diagnostics CAN

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	

Matériel/logiciel

zb48j1t,1693894235476 -28-05SEP23-1/1

PC589260 —UN—09AUG23

Heures

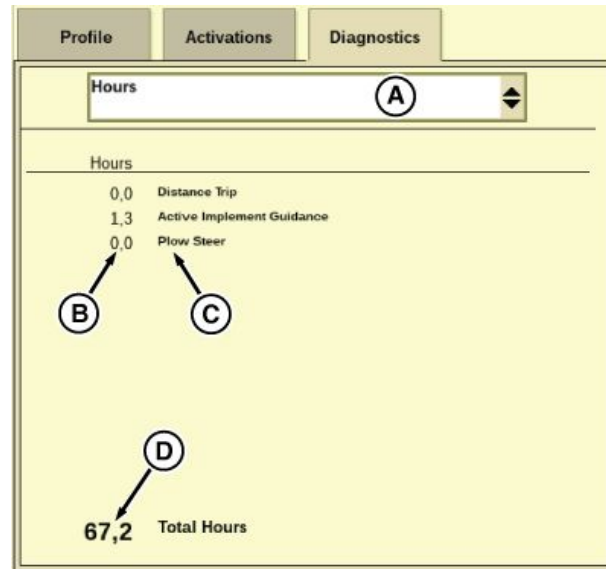
Sélectionner la touche programmable Contrôleur d'application > onglet Diagnostics > Heures de service, dans le menu déroulant (A).

Les heures de service (B) affichées représentent la durée d'utilisation de chaque application (C) avec un état actif.

Les heures totales (D) affichées représentent la durée totale de fonctionnement du contrôleur d'application avec un état actif.

A—Menu déroulant
B—Heures

C—Épandage
D—Heures totales



Nombre d'heures de service

zb48j1t,1693894235420 -28-05SEP23-1/1

PC589261 —UN—09AUG23

Diagnostics de distributeur auxiliaire

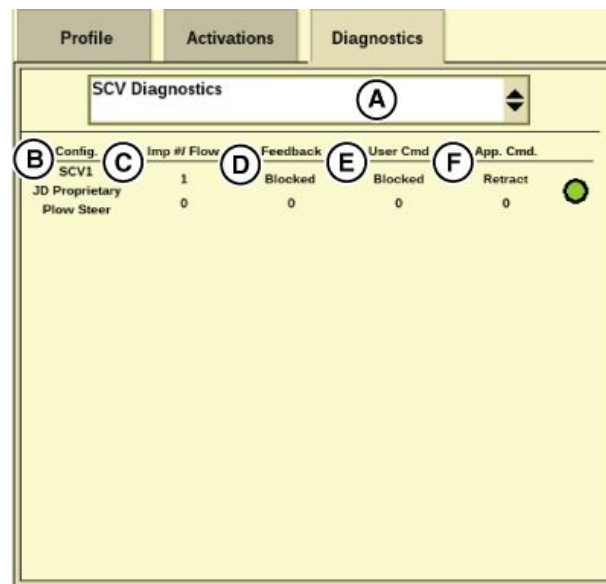
Sélectionner la touche programmable Configuration du contrôleur > onglet Diagnostics > Diagnostics du distributeur auxiliaire dans le menu déroulant (A).

Les diagnostics de distributeur auxiliaire affichent:

- Configuration (B)
- Débit du numéro d'équipement (C)
- Réaction du capteur (D)
- Commande de l'utilisateur (E)
- Commande du contrôleur d'application (F)

Valeurs de diagnostics de distributeur auxiliaire		
État du débit	Numéro	Définition
Verrouillé	0	Le distributeur ne permet aucun débit.
Extension	1	Le distributeur permet un débit positif.
Rétraction	2	Le distributeur permet un débit négatif.
Position flottante	3	Le distributeur est ouvert.
Erreur	14	Une erreur est survenue.

Valeurs de diagnostics de distributeur auxiliaire



Diagnostics de distributeur auxiliaire

A—Menu déroulant
B—Configuration
C—Débit du numéro d'équipement

D—Réaction du capteur
E—Commande de l'utilisateur
F—Commande du contrôleur d'application

zb48j1t,1693894235326 -28-05SEP23-1/1

PC589262 —UN—09AUG23

Relevés d'entrée/sortie

Sélectionner la touche programmable Configuration du contrôleur > onglet Diagnostics > Relevés d'entrée/sortie dans le menu déroulant (A).

Les relevés d'entrée/sortie affichent le type de signal (B—D) et le numéro de borne (E) utilisé sur le connecteur du contrôleur d'application.

- Les signaux analogiques affichent la tension (F).
- Les signaux numériques affichent l'état (G) et la fréquence (H).
- Les pilotes du circuit "low side" affichent l'état (G) et le courant (I).

A—Menu déroulant
 B—Signal analogique
 C—Signal numérique
 D—Signal du pilote du circuit "low side"
 E—Numéro de borne
 F—Tension
 G—État
 H—Fréquence
 I—Courant

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	

Relevés d'entrée/sortie

Analogique et tension			Type de distributeur auxiliaire sélectionné			
Signal	Axe	Tension	JD propriétaire ancien	JD propriétaire	ISO	Distributeur externe
Entrée analogique 1	G2	Relevé de tension du capteur d'angle de roue pour le distributeur auxiliaire attribué. (L'outil de calibrage de distributeur auxiliaire du guidage de charrue peut également utiliser cette entrée.) 0–5 V, 2,5 V = neutre	Relevé de tension actuel du capteur d'angle de roue lorsqu'il est connecté au distributeur auxiliaire attribué sur le faisceau de réaction de l'équipement.			
Entrée analogique 2	K2	Relevé de tension du capteur d'angle de roue pour le distributeur auxiliaire attribué. (L'outil de calibrage de distributeur auxiliaire du guidage de charrue peut également utiliser cette entrée.) 0–5 V, 2,5 V = neutre	Relevé de tension actuel du capteur d'angle de roue lorsqu'il est connecté au distributeur auxiliaire attribué sur le faisceau de réaction de l'équipement.			
Entrée analogique 3	G3	Non applicable pour John Deere Active Implement Guidance™, le guidage de charrue ou la longueur de trajet.	Sans objet			

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693894270695 -28-05SEP23-1/2

PC589263 — UN — 09AUG23

Sortie analogique 1	H1	Valeur de tension de commande de distributeur auxiliaire. 0–5 V, 2,5 V = neutre	Lorsqu'il est configuré pour le distributeur auxiliaire 1, il s'agit de la tension commandée vers le contrôleur hydraulique, ou la tension de commande actuelle du distributeur auxiliaire correspondant, s'il n'est pas en mode automatique.	Sans objet	Sans objet	En cas de configuration pour le distributeur auxiliaire 1, il s'agit du relevé de tension du levier de distributeur auxiliaire externe. Une tension d'environ 2,8 V est neutre. Si la tension est proche de 0 V et/ou ne change pas avec le mouvement du levier de commande du distributeur auxiliaire électronique monté à distance, s'assurer que le distributeur externe est branché et que le feu est allumé.
Sortie analogique 2	J1	Valeur de tension de commande de distributeur auxiliaire. 0–5 V, 2,5 V = neutre	Lorsqu'il est configuré pour le distributeur auxiliaire 3, il s'agit de la tension commandée vers le contrôleur hydraulique, ou la tension de commande actuelle du distributeur auxiliaire correspondant, s'il n'est pas en mode automatique.	Sans objet	Sans objet	En cas de configuration pour le distributeur auxiliaire 2, il s'agit du relevé de tension du levier de distributeur auxiliaire externe. Une tension d'environ 2,8 V est neutre. Si la tension est proche de 0 V et (ou) ne change pas avec le mouvement du levier de commande du distributeur auxiliaire électronique monté à distance, s'assurer que le distributeur externe est branché et que le feu est allumé.
Entrée 5 V	E1	Tension 0–5 V du capteur. Avec le faisceau de réaction de l'équipement branché, elle est de 5 V. Avec un distributeur auxiliaire du tracteur, elle est de 0 V et change avec la commande.	La tension provenant du circuit du contrôleur hydraulique doit indiquer 5 V.	Sans objet	Sans objet	Sans objet
Sortie 5 V	K3	Tension d'alimentation pour le système. 0–5 V	L'alimentation en tension fournie au système doit être proche de 5 V.			

Analogique et tension

Signal numérique	Axe	État	Fréquence (Hz)
Entrée numérique 1	G1	Levier de commande de distributeur auxiliaire électronique à montage à distance de distributeur externe, 0 = pas de commande, 1 = commande	Non applicable pour John Deere Active Implement Guidance™ ou le guidage de charrue.
Entrée numérique 2	K1	Valeur affichée 1	
Entrée numérique 3	C3	Non applicable pour John Deere Active Implement Guidance™ ou le guidage de charrue.	

Signal numérique

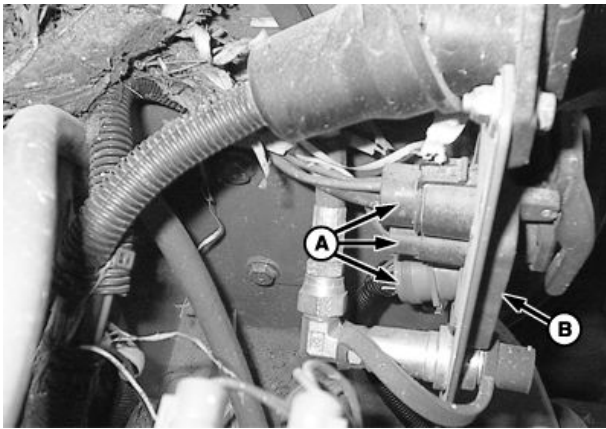
Pannes et remèdes

Pilotes	Axe	État	Intensité (mA)
Pilote du circuit "low side" 1	E3	Pilote pour relais utilisé pour les équipements équipés de freins électroniques qui verrouillent et libèrent les volants pendant les demi-tours, les équipements munis de circuits de direction hydraulique qui utilisent des valeurs électroniques pour permettre aux vérins de direction de flotter pendant les demi-tours. 0 = John Deere Active Implement Guidance™ est inactif, 1 = John Deere Active Implement Guidance™ est actif	< 3000 mA
Pilote du circuit "low side" 2	E2	Non applicable pour John Deere Active Implement Guidance™ ou le guidage de charrue.	< 3000 mA
Pilote du circuit "low side" 3	D3	Non applicable pour John Deere Active Implement Guidance™ ou le guidage de charrue.	< 3000 mA

Pilotes

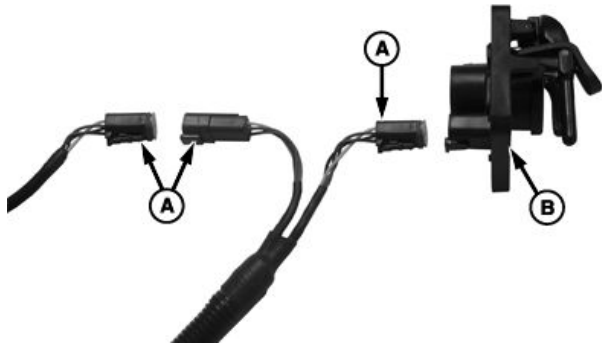
zb48j1t,1693894270695 -28-05SEP23-3/2

Configuration de la machine



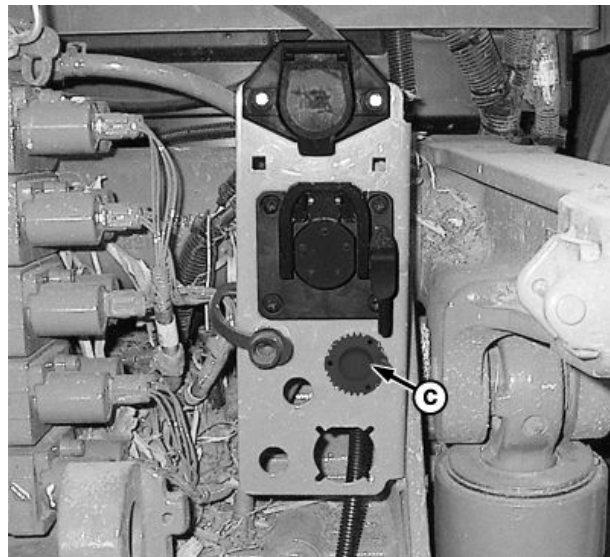
Connecteur ISO

PC19673 —UN—28MAY14



Raccord en Y

PC19672 —UN—27MAY14



Connecteur du capteur de réaction

PC19674 —UN—28MAY14

A—Connecteurs côté machine C—Connecteur du capteur de réaction
B—Connecteur ISO

Symptôme

L'équipement n'est pas affiché ou ne fonctionne pas.

Problème

Connecteurs (A) sales ou desserrés sur le côté machine du connecteur ISO (B).

Le faisceau GreenStar n'est pas connecté correctement.

Court-circuit électrique dans le faisceau.

Solution

Nettoyer les connecteurs et les rebrancher correctement.

Arrêter la machine et le système, débrancher le faisceau, le nettoyer et l'installer correctement.

Vérifier que le câblage électrique est exempt de ruptures, courts-circuits ou dommages.

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693894927443 -28-07AUG25-1/5

Symptôme	Problème	Solution
	Le contrôleur d'application UCC2 était branché sur la machine sous tension et (ou) les codes actifs de la machine.	DÉSACTIVER la machine et débrancher complètement le contrôleur d'application UCC2 du système. Démarrer la machine et laisser le temps à la console de tout relancer. ARRÊTER la machine et rebrancher le contrôleur d'application UCC2 et tous les faisceaux.
	Le contrôleur d'application UCC2 ne communique pas avec le bus CAN après le cycle de démarrage.	Vérifier que le contrôleur d'application UCC2 a une alimentation commutée. Si le contrôleur d'application UCC2 a une alimentation constante, il ne s'éteint pas et ne s'affiche pas sur la console lorsque la machine est remise sous tension.
Le distributeur auxiliaire ne passe pas en mode automatique.	Le connecteur en option du distributeur auxiliaire n'est pas branché.	Vérifier que le connecteur en option à 9 broches du distributeur auxiliaire est branché sur la machine.
	Le distributeur auxiliaire n'est pas configuré.	Vérifier que le distributeur auxiliaire est configuré. (Pour plus d'informations, consulter Commande de direction pour le guidage d'équipement actif ou consulter Commande de largeur et configuration de la charrue pour le guidage de charrue.)
AC (commande automatique) ne s'affiche pas sur la console du distributeur auxiliaire (tracteur série 30 ou plus ancien). La case à cocher Mode auto est grisée et ne peut pas être sélectionnée (tracteurs série R).	Connecteur (C) du capteur de réaction d'équipement côté machine sale ou lâche à l'arrière de la machine. Les premières versions de faisceau utilisaient un connecteur rectangulaire à 10 broches.	Nettoyer les connecteurs et les rebrancher correctement.
	Le distributeur auxiliaire n'est pas en verrouillage.	S'assurer que le distributeur auxiliaire est verrouillé et pas en mode de flottement. Si le levier du distributeur auxiliaire reste en position marche avant, il est en mode de flottement.
	La configuration est incorrecte.	Vérifier que le bon type de contrôle est sélectionné, que les distributeurs auxiliaires sont sélectionnés dans la configuration du Guidage d'équipement actif et que l'alimentation a été désactivée.
	La sélection du distributeur auxiliaire est incorrecte dans CommandCenter (série R).	Sur CommandCenter, sélectionner le distributeur auxiliaire utilisé.

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693894927443 -28-07AUG25-2/5

Symptôme	Problème	Solution
Le système se déplace dans une direction.	Des clapets antiretour en ligne sont installés dans le système.	Déposer les clapets antiretour.
	Les flexibles hydrauliques sont inversés.	Basculer les positions des flexibles hydrauliques ou cocher la case Sortie inverse et calibrer le distributeur auxiliaire et le capteur de réaction. (Pour plus d'informations, consulter Commande de direction pour le guidage d'équipement actif ou consulter Commande de largeur et configuration de la charrue pour le guidage de charrue.)
L'attelage 3 points à déplacement latéral se bloque dans un sens après avoir atteint le bout de champ.	Le contrôleur d'application UCC2 était branché alors que la machine était en marche, ce qui génère des codes d'anomalie du contrôleur hydraulique.	(Voir Réinitialisation du contrôleur d'application UCC2 pour plus d'informations.)
	Le déplacement du relevage n'est pas parallèle à l'essieu arrière de la machine.	Installer un capteur de réaction d'équipement et un faisceau de capteur. Placer la sélection de commande du Décalage de l'équipement sur la Direction de l'équipement. Calibrer les positions gauche, droite et centrale.
L'équipement s'écarte de la ligne quand le bouton de rappel d'AutoTrac est sélectionné.	Les flexibles de distributeur auxiliaire sont raccordés à l'envers.	Basculer les positions des flexibles hydrauliques ou cocher la case Sortie inverse et calibrer le distributeur auxiliaire et le capteur de réaction. (Pour plus d'informations, consulter Commande de direction pour le guidage d'équipement actif ou consulter Commande de largeur et configuration de la charrue pour le guidage de charrue.)
	La mauvais connecteur du capteur de réaction d'équipement est branché sur le capteur de roue.	Brancher le bon connecteur de réaction de l'équipement pour le distributeur auxiliaire sélectionné dans les réglages.
La machine ne suit pas la ligne.	EC s'affiche sur l'affichage du distributeur auxiliaire.	Pour amener le mode AC, pousser le levier de commande du distributeur auxiliaire correct dans le cran d'arrêt.
Le vérin hydraulique ne répond pas bien.	Le vérin hydraulique présente une fuite de liquide.	Rechercher des fuites. (Se reporter au fabricant du vérin de direction de l'équipement pour plus d'informations.)

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693894927443 -28-07AUG25-3/5

Symptôme	Problème	Solution
		Remettre en état ou remplacer le vérin. Contacter le concessionnaire John Deere ou tout autre prestataire de service pour obtenir de l'aide.
	La pression hydraulique de la machine est insuffisante.	Vérifier la pression hydraulique de la machine. (Pour plus d'informations, consulter le livret d'entretien de la machine.) S'assurer que l'huile hydraulique est à la température de fonctionnement. Utiliser des vérins hydrauliques d'une taille adaptée à la pression de la machine.
	La soupape de contrecharge est mal réglée.	Régler les cartouches de la soupape de contrecharge et effectuer le calibrage des seuils.
	Flexibles hydrauliques mal raccordés.	Vérifier les joints toriques de flexible, les brancher correctement et serrer les raccords.
	La vanne est bloquée.	Actionner manuellement les vérins hydrauliques à fond à droite et à gauche. Si le problème réapparaît, l'huile peut être contaminée et causer un colmatage ou le distributeur auxiliaire peut nécessiter un clapet-navette pour l'empêcher de passer au mode d'évacuation des sédiments en cas de faible débit.
	Les paramètres de l'application sont incorrects.	Vérifier que le mouvement du système est fluide lors des tests d'extension et de rétraction, et régler les sensibilités et les seuils en conséquence.

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693894927443 -28-07AUG25-4/5

Symptôme	Problème	Solution
L'application ne s'engage pas.	L'état n'indique pas OK.	(Consulter Code d'état, source d'erreur et code avant désactivation pour plus d'informations.)
	Le contrôleur d'application UCC2 était branché alors que la machine était en marche, ce qui génère des codes d'anomalie du contrôleur hydraulique.	1. ARRÊTER la machine. 2. Débrancher le contrôleur d'application UCC2, le faisceau d'alimentation constante et le connecteur d'option du panneau arrière externe de la cabine. 3. Débrancher les connecteurs en T du bus CAN et brancher le connecteur à 4 broches directement sur la prise pour équipements ISO. 4. Démarrer la machine. Une fois que tous les systèmes ont démarré, ARRÊTER la machine. 5. Rebrancher le contrôleur d'application UCC2, le faisceau d'alimentation constante et le connecteur d'option. 6. Rebrancher les connecteurs T du bus CAN entre le connecteur à 4 broches et la prise pour équipements ISO.

zb48j1t,1693894927443 -28-07AUG25-5/5

Distributeur externe

Symptôme

Le distributeur externe ne réagit pas.

Problème

Le connecteur du capteur de réaction d'équipement côté machine à l'arrière de la machine pour commande de distributeur auxiliaire intégrée est branché. Les premières versions de faisceau utilisaient un connecteur rectangulaire à 10 broches.

Le faisceau de distributeur externe est débranché.

Le distributeur externe installé n'est pas compatible avec la conception du circuit hydraulique de la machine (modèles à centre ouvert vs à centre fermé).

Le faisceau de commande de distributeur auxiliaire n'est pas ou est mal branché au faisceau de contrôleur d'application.

Le faisceau de commande de distributeur auxiliaire est branché sur le récepteur d'équipement ou le faisceau d'extension avant.

Le clapet antiretour en ligne sur flexible de pompe ne fonctionne pas ou n'est pas présent.

Solution

Débrancher le connecteur du capteur de réaction d'équipement côté machine.

Brancher le faisceau de distributeur externe. La LED sur le distributeur externe devrait s'allumer.

Vérifier que la référence du distributeur posé sur l'équipement est compatible avec la conception du circuit hydraulique de la machine.

(Pour plus d'informations, consulter la notice de montage du contrôleur d'application UCC2 et du distributeur externe ou consulter le concessionnaire John Deere ou un autre prestataire de services.)

Vérifier les connexions.

Vérifier que le faisceau de commande de distributeur auxiliaire est branché au faisceau de contrôleur d'application.

Installer, remettre en état ou remplacer le clapet antiretour.

Suite, voir page suivante

RW00482,00007A8 -28-05AUG25-1/2

Symptôme	Problème	Solution
La diode est rouge.	Il y a une accumulation de contre-pression dans le distributeur externe.	⚠ ATTENTION: Pour éviter les blessures graves, maintenir la zone entourant l'équipement dégagée. Le mouvement du levier de commande de distributeur externe peut provoquer le mouvement de l'équipement. Les flexibles sont raccordés à l'envers provoquant une contre-pression. Vérifier que les flexibles sont correctement branchés. Si le problème persiste, procéder comme suit: 1. Avec le tracteur en marche, mettre le circuit hydraulique en position flottante. 2. Couper le contact de la machine. 3. Actionner la manette de commande de distributeur externe manuellement plusieurs fois. 4. Couper puis remettre le contact pour supprimer la DEL rouge.
	Erreur de distributeur externe.	Contacteur le concessionnaire John Deere ou un autre prestataire de service.

RW00482,00007A8 -28-05AUG25-2/2

Récepteur

Avertissement de précision du récepteur

Connecter le récepteur ayant le niveau de précision le plus élevé à la machine (véhicule) principale pour une meilleure performance pour les applications suivantes.



Avertissement de précision du récepteur

Symptôme	Problème	Solution
Avertissement de précision du récepteur est affiché.	Le signal de correction est plus fort sur le récepteur d'équipement.	Le signal partagé utilise automatiquement le signal de correction de la machine. Installer le récepteur avec le signal de correction le plus élevé sur la machine. L'avertissement de précision ne désengage pas le signal partagé.
Impossible d'utiliser le signal partagé lorsque la machine est en mouvement.	Il y a un problème de logiciel. Les deux récepteurs utilisent la cinématique en temps réel (RTK) et RTK est allumé.	S'assurer que le contrôleur d'application, la console et le récepteur disposent de la dernière version du logiciel. Éteindre RTK sur le récepteur d'équipement. (Consulter le livret d'entretien du récepteur StarFire.)

PC13788 —UN—02JUN11

Symptôme	Problème	Solution
Récepteurs non liés au signal partagé.	Les valeurs d'avancement/recul du récepteur d'équipement ne sont pas définies sur zéro.	Définir les valeurs d'avancement/recul de l'équipement sur zéro.
	Le signal partagé est désengagé sur la page de configuration de la direction de l'équipement.	1. Sélectionner le bouton Menu. 2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application. 3. Sélectionner la touche programmable principale du contrôleur d'application. 4. Sélectionner le bouton Configuration de la direction de l'équipement. 5. Sélectionner Signal partagé engagé dans le menu déroulant.

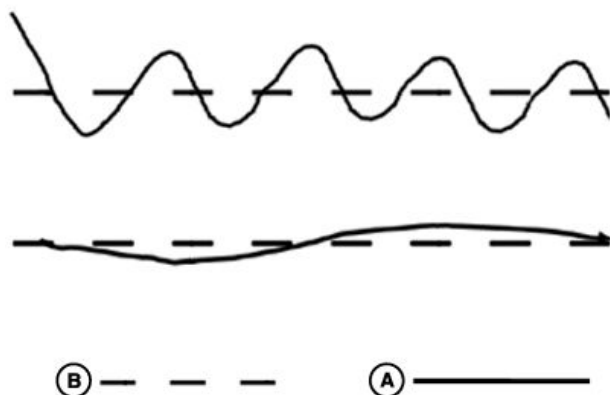
zb48j1t,1693894986469 -28-05SEP23-2/2

Caméra AutoTrac Vision

Symptôme	Problème	Solution
Pas de caméra Vision détectée.	La caméra AutoTrac Vision n'est pas connectée ou est mal fixée.	Vérifier que la caméra Vision est connectée et bien fixée. Si le problème persiste, contacter votre concessionnaire ou un autre prestataire de services agréé.
Il n'y a pas d'image ou l'image est médiocre.	L'objectif de la caméra est sale ou endommagé.	Vérifier que l'objectif de la caméra n'est pas cassé ou endommagé. Nettoyer l'objectif de la caméra.
Les performances du guidage Vision sont médiocres.	Le temps affecte les performances.	Un vent fort peut provoquer des mouvements de récolte importants. Calibrer le système un jour moins venteux ou, si disponible, passer au guidage GPS. S'assurer que l'objectif de la caméra Vision est propre. La poussière et la boue du vent et de la pluie peuvent s'accumuler sur l'objectif de la caméra.
	La lumière directe du soleil pénétrant dans la caméra ou une faible lumière du jour affecte les performances.	Orienter la caméra Vision vers le sol avec une vue dégagée d'au moins deux rangs à côté du tracteur. Utiliser les phares de travail et de conduite du tracteur. Si disponible, utiliser le guidage GPS jusqu'à ce que les conditions d'éclairage s'améliorent.
	La caméra Vision n'est pas sous un bon angle.	Orienter la caméra Vision vers le sol avec une vue dégagée d'au moins deux rangs à côté du tracteur.

zb48j1t,1693894999968 -28-07AUG25-1/1

Performances de l'équipement — John Deere Active Implement Guidance™



Zigzags

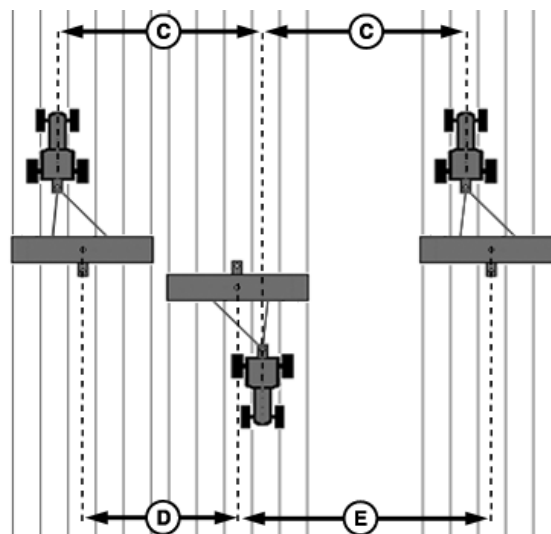
A—Trajet de déplacement de l'équipement

B—Passage de guidage souhaité

C—Distance égale de centre à centre de la machine

D—Distance étroite de centre à centre de l'équipement

PC19677 —UN—12JUN14



Écartement de rang large à rang étroit

E—Distance large de centre à centre de l'équipement

PC19676 —UN—12JUN14

Symptôme

Zigzags—Trajet de déplacement de l'équipement continu en mouvement de va-et-vient sur la ligne de guidage souhaitée (B).

Problème

Les conditions du terrain sont incorrectes.

La barre d'attelage n'est pas verrouillée en position.

Les réglages de sensibilité de passage Guidage ou sensibilité de passage accumulée ne sont pas optimisés.

Solution

Utiliser le blocage du différentiel du tracteur, suivant équipement.

Verrouiller la barre d'attelage en position.

(Voir Sensibilité de la direction pour plus d'informations.)

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693895025120 -28-05SEP23-1/3

Symptôme	Problème	Solution
Écartement de rang large à rang étroit—Il y a des incohérences parallèles dans l'écartement des rangs à travers toute la longueur de champ entre les passages.	La distance (C) de centre à centre de la machine est la même entre les passages. Les distances (D et E) de centre à centre de l'équipement sont différentes sur chaque passage provoquant des rangs étroit et large entre les passages.	1. S'assurer que le contrôleur d'application UCC2, la console et le récepteur disposent de la dernière version du logiciel. (Visiter le site www.StellarSupport.com et accéder à la section Mises à jour logicielles.) 2. Allumer le module de compensation de terrain (TCM) et le calibrer. (Pour plus d'informations, se reporter à Calibrage du module de compensation de terrain (TCM).) 3. Contrôler et régler le lestage de la machine, la pression et l'écartement des pneus. (Pour plus d'informations, consulter le livret d'entretien de la machine.)
	La distance de centre à centre de l'équipement est la même entre les passages. L'équipement ne suit pas directement derrière la machine.	1. Mesurer et entrer des décalages d'outil exacts. (Pour plus d'informations, consulter Décalages GPS.) 2. Remettre en état ou remplacer tout composant d'équipement usé ou endommagé. (Pour plus d'informations, consulter le livret d'entretien de l'équipement.) 3. Régler l'attelage 3 points. Ajuster les cales de débattement de la machine et les bielles de relevage aux paramètres recommandés. (Pour plus d'informations, consulter le livret d'entretien de la machine.) 4. Mesurer et régler toutes les unités de rang pour qu'elles soient symétriques à l'axe médian de l'équipement. (Pour plus d'informations, consulter le livret d'entretien de l'équipement.)

Suite, voir page suivante

zb48j1t,1693895025120 -28-05SEP23-2/3

Symptôme	Problème	Solution
La ligne AB de guidage n'est pas à l'emplacement correct pour l'équipement.	Les décalages n'ont pas été effacés de l'affichage d'une opération précédente.	Récréer la ligne de guidage à l'aide du cap A+. La meilleure pratique consiste à définir des lignes de guidage pour un fonctionnement plus critique. Utiliser les décalages pour des fonctionnements moins critiques dans le même champ. Annuler tous les décalages en quittant de champ. (Se reporter au livret d'entretien de la console pour plus d'informations sur la création de ligne de guidage.)
Fonctionnement irrégulier.	Valeur du PDOP (affaiblissement de la précision de position) supérieure à 2,5 avec obstructions de plus de 5 degrés au-dessus de l'élévation.	S'assurer que le récepteur d'outil n'est pas ombragé par des obstructions ou la cabine de la machine dans toutes les directions de déplacement.
	Le signal RTK (cinématique en temps réel) est faible ou tombe au différentiel de RTK étendu (RTK-X).	Utiliser une station de base qui fournit le signal avec la ligne de vue dégagée.
	La valeur du PDOP est supérieure à 2,5 sans obstructions.	Attendre l'amélioration de la solution satellite. Si les paramètres et les réglages sont effectués, noter les valeurs de réglage d'origine à entrer lorsque le PDOP chute en dessous de 2,5.
	Après un virage en bout de champ, le fonctionnement devient irrégulier.	S'assurer que le contrôleur d'application, la console et le récepteur disposent de la dernière version du logiciel. (Visiter le site www.StellarSupport.com et accéder à la section Mises à jour logicielles.)
	La valeur d'erreur de guidage pour la machine est supérieure à l'erreur de guidage du guidage d'équipement actif sur l'équipement.	Déterminer la cause fondamentale de l'erreur de guidage élevée de la machine. (Pour plus d'informations, consulter le livret d'entretien de la console.)
La direction ne répond pas, mais l'état affiche OK.	Seuil de distributeur auxiliaire réglé trop bas.	Effectuer un calibrage de la direction. (Pour plus d'informations, consulter Calibrages de la direction—Guidage d'équipement actif.)

zb48j1t,1693895025120 -28-05SEP23-3/3

Performances de l'équipement—Guidage de charrue

Symptôme	Problème	Solution
Le circuit hydraulique ne réagit pas, mais l'état affiche OK.	Le seuil du distributeur auxiliaire est réglé trop bas.	Effectuer un calibrage manuel du distributeur auxiliaire. (Pour plus d'informations, voir Calibrage manuel du distributeur auxiliaire—Guidage de charrue.)
	Le capteur de réaction n'est pas calibré.	Effectuer un calibrage du capteur de réaction. (Pour plus d'informations, voir Configuration de la charrue—Guidage de charrue.)
	Les paramètres de sensibilité de commande de largeur ou de zone morte ne sont pas corrects.	Calibrer la sensibilité de la commande de largeur et la zone morte. (Pour plus d'informations, voir Calibrage de la commande de largeur—Guidage de charrue.)

RW00482,0000883 -28-06OCT21-1/1

Entretien

Machine

Consulter le fabricant du module de direction d'outil pour les procédures d'entretien.

CF86321,0000349 -28-23MAY11-1/1

Liste de vérifications en début de saison

En plus de la liste de vérifications avant le début de saison, utiliser la liste de vérifications en début de saison dans les cas suivants:

- Un tracteur ou équipement différent est ajouté au système.
- Un composant du circuit hydraulique est remis en état, remplacé ou réglé.
- Un composant Ag Management Solutions (AMS) est remplacé.

Liste de vérifications en début de saison

- ☐ Obtenir le livret d'entretien le plus récent.
(Pour plus de détails, consulter la librairie des informations techniques John Deere.)

NOTE: S'assurer que l'équipement dispose d'une alimentation sans interruption lors de la mise à jour du logiciel. Les durées de mise à jour du logiciel varient en fonction de l'équipement, de la vitesse du réseau ou du bus CAN et de la taille du fichier du programme. Par exemple, la mise à jour du contrôleur d'application UCC2 prend 30 minutes en moyenne.

- ☐ Mettre le logiciel à jour. Consulter stellarsupport.com pour obtenir la dernière version du logiciel.
 - ☐ Console
 - ☐ Récepteur de la machine
 - ☐ Récepteurs de l'équipement
 - ☐ Récepteur de la station de base
 - ☐ Contrôleur

- ☐ Activer les applications de la console.
- ☐ Contrôler l'absence d'usure et de dommages sur le faisceau et autour des points de pincement, angles, bords et supports du faisceau. Remettre en état selon besoin.
- ☐ Vérifier que les câbles exposés du faisceau au niveau des connecteurs ne sont pas usés. Remettre en état selon besoin.
- ☐ Contrôler les mécanismes de jonction et de verrouillage des connecteurs. Remettre en état selon besoin.
- ☐ Contrôler que les broches des connecteurs ne présentent pas de traces d'usure, de corrosion ou de présence de débris. Nettoyer et remettre en état selon le besoin.
 - ☐ Connecteur ISO
 - ☐ Récepteurs
 - ☐ Console
- ☐ Contrôler la boulonnerie de fixation. Resserrer selon le besoin.
 - ☐ Console
 - ☐ Récepteurs
 - ☐ Mât
- ☐ Régler les débits de distributeur auxiliaire.
- ☐ Régler la soupape de contrecharge (le cas échéant).
- ☐ Calibrer les seuils de distributeur auxiliaire.
- ☐ Calibrer les modules de compensation de terrain (TCM) de la machine et de l'équipement.
- ☐ Vérifier l'absence de fuites au niveau du vérin hydraulique de l'équipement.

(Se reporter au livret d'entretien de l'équipement pour des listes de contrôle détaillées.)

RW00482,0000A8C -28-24NOV20-1/1

Liste de vérifications quotidiennes

- ☐ Régler la sensibilité de passage Guidage et accumulée selon les conditions du sol.
- ☐ Contrôler l'absence d'usure et de dommages sur le faisceau et autour des points de pincement, angles, bords et supports du faisceau. Effectuer les remises en état nécessaires.
- ☐ Vérifier que les câbles exposés du faisceau au niveau des connecteurs ne sont pas usés. Effectuer les remises en état nécessaires.
- ☐ Contrôler la boulonnerie de fixation. Resserrer selon le besoin.

- ☐ Affichage
- ☐ Récepteurs
- ☐ Mât
- ☐ Contrôler l'usure du mécanisme de direction d'outil.
- ☐ Contrôler l'usure du mécanisme de tringlerie de régulation d'outil.
- ☐ Vérifier l'absence de fuites au niveau du vérin hydraulique de l'équipement.

(Se reporter au livret d'entretien de l'outil pour des listes de contrôle détaillées.)

RW00482,0000307 -28-12JUN14-1/1

Liste de vérifications d'après saison

- ☐ Contrôler l'absence d'usure et de dommages sur le faisceau et autour des points de pincement, angles, bords et supports du faisceau. Effectuer les remises en état nécessaires.
- ☐ Vérifier que les câbles exposés du faisceau au niveau des connecteurs ne sont pas usés. Effectuer les remises en état nécessaires.
- ☐ Contrôler les mécanismes de jonction et de verrouillage des connecteurs. Effectuer les remises en état nécessaires.
- ☐ Contrôler que les broches des connecteurs ne présentent pas de traces d'usure, de corrosion ou de présence de débris. Nettoyer et (ou) remettre en état selon le besoin.

- ☐ Connecteur ISO
- ☐ Récepteurs
- ☐ Affichage
- ☐ Contrôler la boulonnerie de fixation. Resserrer selon le besoin.
- ☐ Affichage
- ☐ Récepteurs
- ☐ Mât
- ☐ Contrôler l'usure du mécanisme de direction d'outil.
- ☐ Contrôler l'usure du mécanisme de tringlerie de régulation d'outil.
- ☐ Vérifier l'absence de fuites au niveau du vérin hydraulique de l'équipement.

(Se reporter au livret d'entretien de l'outil pour des listes de contrôle détaillées.)

RW00482,0000308 -28-02JUN14-1/1

Index

	Page		Page
A		Configuration	
Affichage électronique, utilisation correcte	05-3	Calibrage de la caméra de guidage Vision	60C-11
Aperçu de John Deere Active Implement		Calibrage du capteur de réaction	
Guidance™ intégré du tracteur.....	60D-1	John Deere Active Implement Guidance™	60C-2
Applications multiples	60B-1	Calibrage du distributeur auxiliaire	
Assistant de configuration		Guidage de charrue.....	60E-2
Aperçu.....	60B-1	Calibrages de la direction	
Automatisation de l'équipement		John Deere Active Implement Guidance™	60C-2
Désengagement, désenclenchement et		Commande de direction.....	60C-1
désactivation	70-4	Commande de largeur	60E-7
Avancement/recul StarFire	60A-1	Commande de vitesse	60C-8
B		Configuration de la charrue.....	60E-4
Balayage de fréquence		Correction d'erreur	60C-7
John Deere Active Implement Guidance™	80-7	Décalages d'équipement	60B-2
Boulonnerie	30-2	Décalages GPS	60B-2
C		Guidage d'équipement.....	60C-13
Calibrage		John Deere Active Implement Guidance™	
Module de compensation de terrain (TCM)	60A-2	intégré au tracteur.....	60D-1
Sensibilité de commande de largeur.....	60E-7	Options d'automatisation	60C-10
Zone morte de commande de largeur.....	60E-7	Ports série.....	60B-4
Calibrage automatique de la direction		Réglages RowSense	60C-9
John Deere Active Implement Guidance™	60C-2	Sensibilité de la direction	60C-6
Calibrage de la caméra de guidage Vision.....	60C-11	Configuration de la charrue	60E-4
Calibrage du capteur de réaction	60C-2	Configuration StarFire	60A-1
Guidage de charrue	60E-4	Consignes d'utilisation	
Calibrage manuel de la direction		Incrustation d'AutoTrac Vision	70-5
John Deere Active Implement Guidance™	60C-2	Console	40-3
Calibrage manuel du distributeur auxiliaire		Contrôleur	
Guidage de charrue	60E-2	Mise à niveau.....	30-6
Calibrer		Correction d'erreur.....	60C-7
Sensibilité de la direction	60C-6	D	
Capteur d'angle de roue	40-4	Décalages d'équipement	60B-2
Capteurs de navigation		Décalages GPS.....	60B-2
John Deere Active Implement Guidance™	80-9	Désengagement, désenclenchement et	
Code avant désactivation	80-3	désactivation	
Code d'activation	30-5	Automatisation de l'équipement.....	70-4
Code d'état	80-3	Diagnostics.....	80-6
Codes de diagnostic.....	80-5	Guidage de charrue	80-10
CommandCenter	40-3	Distributeur externe	
Commandes du distributeur auxiliaire		Compatibilité de la machine.....	30-6
Configuration.....	60A-6	E	
Mode automatique.....	60A-6	Emplacements des composants.....	70-1
Commande de débit		Enclenchement	
John Deere Active Implement Guidance™	80-8	Automatisation de l'équipement.....	70-2
Commande de direction	60C-1	Guidage de charrue	70-2
Commande de largeur.....	60E-7	John Deere Active Implement Guidance™	70-2
Commande de position		Entretien	
John Deere Active Implement Guidance™	80-8	Machine	100-1
Commande de vitesse.....	60C-8	Entretien de la machine.....	100-1
John Deere Active Implement Guidance™	80-9		
Compatibilité de la machine	30-6		
Conditions requises.....	30-2		

Suite, voir page suivante

	Page		Page
F		Quotidiennement.....	100-1
Fonctionnement des composants.....	70-1	Logiciel	30-2
		Logiciel et paramètres	30-1
G		M	
Généralités		Mise à niveau du contrôleur	30-6
Références générales		Module de compensation de terrain (TCM)	
Marques commerciales	-3	Calibrage.....	60A-2
Guidage d'équipement	60C-13	Optimisation	60A-2
Guidage d'outil actif		Positionner la machine et la calibrer.....	60A-3
Entretien de la machine	100-1	N	
Guidage de charrue		Navigation.....	30-3, 30-4
Configuration de l'opération	60E-6	O	
Performances de l'équipement	80-28	Onglet Diagnostics	
H		Balayage de fréquence	
Hauteur StarFire	60A-1	John Deere Active Implement Guidance™	80-7
Hydraulique		Capteurs de navigation	
Commandes du distributeur auxiliaire		John Deere Active Implement Guidance™	80-9
Configuration	60A-6	Commande de débit	
Mode automatique.....	60A-6	John Deere Active Implement Guidance™	80-8
I		Commande de position	
iGrade		John Deere Active Implement Guidance™	80-8
Utilisation de John Deere Active		Commande de vitesse	
Implement Guidance avec iGrade.....	60B-1	John Deere Active Implement Guidance™	80-9
Incrustation d'AutoTrac Vision	70-5	Diagnostics	80-6
Informations satellite.....	80-1	Guidage de charrue.....	80-10
J		Réponse indicielle	
John Deere Active Implement Guidance™		John Deere Active Implement Guidance™	80-7
Remplacement de la mémoire morte		Optimisation	
programmable effaçable (EPROM).....	30-6	Module de compensation de terrain (TCM)	60A-2
John Deere Active Implement Guidance™		Options d'automatisation	60C-10
Performances de l'équipement	80-25	P	
John Deere Active Implement Guidance™		Page d'exécution	60B-4
Pannes et remèdes		Pannes et remèdes	
Machine.....	80-15	Configuration de la machine	80-15
John Deere Active Implement Guidance™		Contrôleur d'application	
Compatibilité de la machine.....	30-6	Diagnostics de distributeur auxiliaire.....	80-11
John Deere Active Implement Guidance™		Heures.....	80-11
Récepteurs StarFire.....	40-1	Matériel/Logiciel	80-10
John Deere Active Implement Guidance™		Relevés d'entrée/sortie.....	80-12
Logiciel et paramètres.....	30-1	Pannes et remèdes de la machine	80-15
John Deere Active Implement Guidance™		Performances de l'équipement	
Principe de fonctionnement	30-1	Guidage de charrue	80-28
L		John Deere Active Implement Guidance™	80-25
Liste de vérifications		Ports série	60B-4
Après saison	100-2	Principe de fonctionnement.....	30-1
Début de saison.....	100-1	R	
		Récepteur GPS	40-1

Suite, voir page suivante

	Page		Page
Récepteur StarFire		Sécurité, attention aux fuites de liquides	
Signal partagé.....	40-1	sous haute pression	
Récepteurs		Attention aux liquides sous haute pression.....	05-5
StarFire	40-1	Sécurité, utilisation du marchepied et des	
Récepteurs StarFire	40-1	mains courantes	
Réglage		Utilisation correcte du marchepied et des	
Page d'exécution	60B-4	mains courantes.....	05-2
Soupape de contrecharge double.....	60A-8	Soupape de contrecharge double	
Réglage du distributeur auxiliaire		Réglage.....	60A-8
CommandCenter GreenStar 3.....	60A-7	Source de navigation.....	80-3
Console TouchSet.....	60A-7	Système de commande	
Réglages RowSense	60C-9	Capteur d'angle de roue	40-4
Remplacement de la mémoire morte			
programmable effaçable (EPROM)	30-6		
Réponse indicielle			
John Deere Active Implement Guidance™	80-7		

S

Sécurité	
Sécurité de l'entretien	05-2

T

Test de commande de largeur	60E-1
-----------------------------------	-------

