John Deere Active Implement Guidance

JOHN DEERE

ΒΙΒΛΙΟ ΧΕΙΡΙΣΤΗ

John Deere Active Implement Guidance™
(Σ.A. PCXL01C200000—)
(Σ.A. PCXL02C200000—)
(Σ.A. PCXL01D3500000—)

OMPFP27101 ΄ΕΚΔΟΣΗ L5 (GREEK)

John Deere Ag Management Solutions
PRINTED IN U.S.A.

Εισαγωγή

Πρόλογος

ΣΑΣ ΕΥΧΑΡΙΣΤΟΥΜΕ που αγοράσατε ένα προϊόν της John Deere.

ΔΙΑΒΑΣΤΕ ΤΟ ΠΑΡΟΝ ΕΓΧΕΙΡΙΔΙΟ προσεκτικά για να μάθετε πώς να χειρίζεστε και να συντηρείτε σωστά αυτό το προϊόν. Σε αντίθετη περίπτωση, υπάρχει κίνδυνος τραυματισμού ή ζημιάς στον εξοπλισμό. Το παρόν εγχειρίδιο και η σήμανση ασφαλείας που φέρει το προϊόν ενδέχεται να διατίθενται και σε άλλες γλώσσες. Βλ. www.techpubs.deere.com (Ag&Turf/JDPS), www.johndeeretechinfo.com (C&F) ή απευθυνθείτε στον αντιπρόσωπο της John Deere για παραγγελίες.

ΑΥΤΟ ΤΟ ΕΓΧΕΙΡΙΔΙΟ ΠΡΕΠΕΙ ΝΑ ΘΕΩΡΕΙΤΑΙ μόνιμο μέρος του προϊόντος και να παραδίδεται μαζί με αυτό σε περίπτωση πώλησης.

Οι ΔΙΑΣΤΑΣΕΙΣ που περιλαμβάνονται στο παρόν εγχειρίδιο παρέχονται τόσο στο μετρικό όσο και στο αγγλοσαξονικό σύστημα μονάδων. Χρησιμοποιείτε μόνο τα σωστά ανταλλακτικά και εξαρτήματα στερέωσης. Τα εξαρτήματα στερέωσης του μετρικού συστήματος και τα εξαρτήματα στερέωσης του αγγλοσαξονικού συστήματος χρειάζονται αντίστοιχα ειδικά κλειδιά.

Οι πλευρές ΔΕΞΙΑ και ΑΡΙΣΤΕΡΑ εννοούνται όπως όταν είστε στραμμένοι προς την κατεύθυνση κίνησης του μηχανήματος ή του παρελκόμενου προς τα εμπρός.

ΚΑΤΑΓΡΑΨΤΕ ΤΟΥΣ ΑΡΙΘΜΟΥΣ ΑΝΑΓΝΩΡΙΣΗΣ ΤΟΥ ΠΡΟΪΟΝΤΟΣ (P.I.N.) στο Εγχειρίδιο χειριστή. Καταγράψτε επακριβώς όλους τους αριθμούς προκειμένου να μπορέσετε να εντοπίσετε το προϊόν σε περίπτωση κλοπής. Οι αριθμοί αυτοί είναι επίσης απαραίτητοι στον αντιπρόσωπό σας κατά την παραγγελία εξαρτημάτων. Κρατήστε ένα αντίγραφο των αριθμών αναγνώρισης σε ασφαλές μέρος, εκτός μηχανήματος ή μακριά από το προϊόν.

Η ΕΓΓΥΗΣΗ παρέχεται στο πλαίσιο του προγράμματος υποστήριξης της John Deere για τους πελάτες που χρησιμοποιούν και συντηρούν τον εξοπλισμό τους με τον τρόπο που περιγράφεται στο παρόν εγχειρίδιο. Η εγγύηση περιγράφεται στο πιστοποιητικό ή στη δήλωση εγγύησης, που παραλάβατε από την αντιπροσωπεία.

Η εγγύηση αυτή σας παρέχει την ασφάλεια ότι η John Deere θα υποστηρίξει τα προϊόντα της, εφόσον παρουσιαστεί κάποιο ελάττωμα κατά την περίοδο ισχύος της εγγύησης. Σε ορισμένες περιπτώσεις, η John Deere παρέχει επίσης επιτόπιες βελτιώσεις, συχνά χωρίς χρέωση του πελάτη, ακόμη και αν το προϊόν δεν καλύπτεται από την εγγύηση. Σε περίπτωση κακής χρήσης ή τροποποίησης του εξοπλισμού με σκοπό την αλλαγή των επιδόσεών του πέρα από τα αρχικά εργοστασιακά τεχνικά χαρακτηριστικά, η εγγύηση θα ακυρωθεί και δεν θα γίνουν δεκτές οι βελτιώσεις αγρού.

Αν δεν είστε ο αρχικός αγοραστής αυτού του προϊόντος, θα πρέπει για το δικό σας συμφέρον να επικοινωνήσετε με τον τοπικό αντιπρόσωπο της John Deere και να τον ενημερώσετε για το σειριακό αριθμό αυτής της μονάδας. Αυτό θα βοηθήσει την John Deere να σας ενημερώνει για διάφορα θέματα ή βελτιώσεις του προϊόντος.

DX,IFC,PRE -30-24SEP25-1/1

Η John Deere είναι στη διάθεσή σας

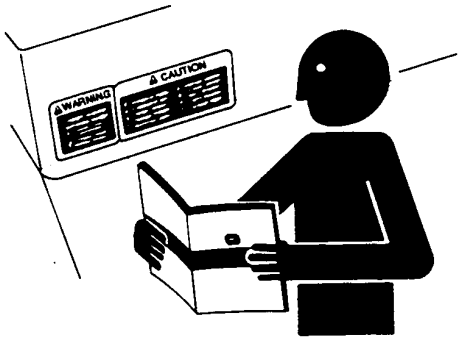
Η ικανοποίηση του πελάτη είναι σημαντική για την John Deere.

Οι αντιπρόσωποί μας προσπαθούν να σας παρέχουν γρήγορα, αποδοτικά εξαρτήματα και σέρβις:

• Ανταλλακτικά συντήρησης και σέρβις για την υποστήριξη του εξοπλισμού σας.

• Εκπαιδευμένοι τεχνικοί συντήρησης και τα απαραίτητα διαγνωστικά και επισκευαστικά εργαλεία για τη συντήρηση του εξοπλισμού σας.

• Διατίθενται ανταλλακτικά John Deere, υπηρεσίες επισκευής και πληροφορίες συντήρησης ή επισκευής. Για περισσότερες πληροφορίες, επισκεφθείτε τη διεύθυνση deere.com ή deere.ca.



TS201 —UN—15APR13

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

Εμπορικά σήματα

Εμπορικά σήματα	
AutoTrac™	Εμπορικό σήμα της Deere & Company
CommandARM™	Εμπορικό σήμα της Deere & Company
CommandCenter™	Εμπορικό σήμα της Deere & Company
GreenStar™	Εμπορικό σήμα της Deere & Company
iGrade™	Εμπορικό σήμα της Deere & Company
ILS™	Εμπορικό σήμα της Deere & Company
RowSense™	Εμπορικό σήμα της Deere & Company
RTK Extend™	Εμπορικό σήμα της Deere & Company
Service ADVISOR™	Εμπορικό σήμα της Deere & Company
StarFire™	Εμπορικό σήμα της Deere & Company
TLS™	Εμπορικό σήμα της Deere & Company
TouchSet™	Εμπορικό σήμα της Deere & Company

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

Βιβλιοπωλείο εγχειριδίων τεχνικών πληροφοριών John Deere

Ενδεχομένως η λειτουργικότητα του προϊόντος να μην αποτυπώνεται πλήρως στο παρόν έγγραφο λόγω αλλαγών του προϊόντος που έλαβαν χώρα μετά την εκτύπωση του παρόντος εγγράφου. Πριν από τη λειτουργία, μελετήστε το πιο πρόσφατο Εγχειρίδιο χειριστή. Για να προμηθευτείτε ένα αντίγραφο, επικοινωνήστε με τον αντιπρόσωπό σας ή επισκεφθείτε τη διεύθυνση techpubs.deere.com.

CZ76372,000071F -30-04AUG25-1/1

Περιεχόμενα

Σελίδα

Ασφάλεια
Αναγνώριση πληροφοριών ασφάλειας 05-1
Κατανόηση λέξεων επισήμανσης 05-1
Τήρηση οδηγιών ασφάλειας 05-1
Πρακτική ασφαλούς συντήρησης 05-2
Σωστή χρήση σκαλοπατιών και χειρολαβώνΣ 05-2
Ασφαλής μεταχείριση ηλεκτρονικών εξαρτημάτων και στηριγμάτων 05-3
Σωστή χρήση της ηλεκτρονικής οθόνης 05-3
Ασφαλής λειτουργία συστημάτων καθοδήγησης 05-4
Σωστή χρήση ζώνης ασφαλείας 05-4
Ασφαλής λειτουργία συστημάτων αυτοματισμού παρελκόμενων 05-5
Προσοχή στα υγρά υψηλής πίεσης 05-5

Πληροφορίες κανονισμών και συμμόρφωσης
Αναγνώριση κωδικού ημερομηνίας 20-1
Ευρασιατική Οικονομική Ένωση — ΕΟΕ 20-2
Δήλωση συμμόρφωσης ΕΕ 20-5
Δήλωση συμμόρφωσης ΗΒ 20-6

Επισκόπηση συστήματος
Αρχή λειτουργίας 30-1
Απαιτήσεις 30-2
Μεταβείτε στις σελίδες της μονάδας ελέγχου εφαρμογών 30-3
Πλοήγηση στις σελίδες StarFire 30-4
Εισαγωγή κωδικού ενεργοποίησης 30-5
Συμβατότητα μηχανήματοςΣΣ 30-6
Αντικατάσταση μνήμης με δυνατότητα διαγραφής και προγραμματισμού μόνο για ανάγνωση (EPROM) 30-6

Επισκόπηση εξαρτήματος
Δέκτης StarFire 40-1
Οθόνη 40-3
Αισθητήρας γωνίας τροχού 40-4
Μονάδα ελέγχου εφαρμογών 40-5
Βαλβίδα εξισορρόπησης 40-5
Εξωτερική βαλβίδα 40-6
Διακόπτης ύψους παρελκόμενου 40-6
Κάμερα AutoTrac Vision 40-7

Συναρμολόγηση
Οδηγός χαμηλής πλευράς 50-1

Σελίδα

Ρύθμιση—Μηχάνημα και παρελκόμενο
Σύνδεση παρελκόμενου 60A-1
Διαμόρφωση δέκτη StarFire παρελκόμενου 60A-1
Βελτιστοποίηση μονάδας αντιστάθμισης ακρίβειας εδάφους (TCM) 60A-2
Βαθμονόμηση μονάδας αντιστάθμισης ακρίβειας εδάφους (TCM) 60A-2
Ρύθμιση βαλβίδας εξωτερικών εργασιών (SCV) 60A-6
Ρύθμιση διπλής βαλβίδας εξισορρόπησης 60A-8

Ρύθμιση—Μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2
Επισκόπηση Οδηγού ρύθμισης 60B-1
Μετατοπίσεις GPS 60B-2
Σειριακές θύρεςΣΣ 60B-4
Ρύθμιση σελίδας εκτέλεσηςΣΣ 60B-5

Ρύθμιση — John Deere Active Implement Guidance™
Έλεγχος οδήγησης — Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου 60C-1
Βαθμονομήσεις συστήματος διεύθυνσης — Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου 60C-2
Ευαισθησία οδήγησης—John Deere Active Implement Guidance™ 60C-6
Διόρθωση σφάλματος—John Deere Active Implement Guidance™ 60C-7
Έλεγχος ταχύτητας — John Deere Active Implement Guidance™ 60C-8
Ρυθμίσεις RowSense—John Deere Active Implement Guidance™ 60C-9
Επιλογές αυτοματοποίησης—John Deere Active Implement Guidance™ 60C-10
Βαθμονόμηση κάμερας καθοδήγησης Vision—John Deere Active Implement Guidance™ 60C-11
Παρακολούθηση παρελκόμενου—John Deere Active Implement Guidance™ 60C-14

Ρύθμιση — Ενσωματωμένο στο τρακτέρ John Deere Active Implement Guidance™
Επισκόπηση Ενσωματωμένου στο τρακτέρ John Deere Active Implement Guidance™ 60D-1

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

Γνήσιο εγχειρίδιο οδηγιών. Όλες οι πληροφορίες, τα σχήματα και οι προδιαγραφές που περιλαμβάνονται σε αυτό το εγχειρίδιο βασίζονται στα πιο πρόσφατα στοιχεία που ήταν διαθέσιμα κατά τη χρονική στιγμή της εκτύπωσης. Επιφυλάσσουμε το δικαίωμα για αλλαγές οποιαδήποτε στιγμή χωρίς ειδοποίηση.

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

Σελίδα

Ρύθμιση John Deere Active Implement Guidance™ για ενσωματωμένο στο τρακτέρ John Deere Active Implement Guidance™ 60D-1
Πρώτη χρήση - Ρύθμιση παρελκόμενου..... 60D-5

Ρύθμιση—Οδήγηση αρότρου
Δοκιμή ελέγχου πλάτους—Οδήγηση αρότρου..... 60E-1
Μη αυτόματη βαθμονόμηση SCV — Οδήγηση αρότρου..... 60E-2
Διαμόρφωση αρότρου—Οδήγηση αρότρου 60E-4
Ρύθμιση λειτουργίας — Οδήγηση αρότρου 60E-6
Βαθμονόμηση ελέγχου πλάτους — Οδήγηση αρότρου..... 60E-7
Έλεγχος πλάτους—Οδήγηση αρότρου..... 60E-7

Λειτουργία
Επισκόπηση βασικής λειτουργίας 70-1
Ενεργοποίηση αυτοματοποίησης παρελκόμενου 70-3
Αποδέσμευση, αδρανοποίηση και απενεργοποίηση αυτοματοποίησης παρελκόμενου 70-5
Χειριστήριο εντολής SCV.....70-5
Επικάλυψη AutoTrac Vision.....70-6

Αντιμετώπιση προβλημάτων
Πληροφορίες δορυφόρων.....80-1
Επαναφορά μονάδας ελέγχου εφαρμογών UCC2.....80-2
Κωδικός κατάστασης, πηγή πλοήγησης και κωδικός εξόδου.....80-3
Κωδικοί διάγνωσης βλαβών (DTC) 80-5
Διάγνωση.....80-6
Απόκριση βήματος — John Deere Active Implement Guidance™.....80-7
Συχνότητα σάρωσης — John Deere Active Implement Guidance™ΣΣ 80-7
Εντολή θέσης—John Deere Active Implement Guidance™ 80-8
Εντολή ροής—John Deere Active Implement Guidance™ 80-8
Αισθητήρες πλοήγησης—John Deere Active Implement Guidance™.....80-9
Έλεγχος ταχύτητας — John Deere Active Implement Guidance™.....80-9
Διαγνωστικά — Οδήγηση αρότρου.....80-10
Υλικό/Λογισμικό.....80-10
Ώρες 80-11
Διαγνωστικά SCV 80-11
Ενδείξεις εισόδου/εξόδου 80-12
Διαμόρφωση μηχανήματος.....80-15
Εξωτερική βαλβίδα 80-20
Δέκτης.....80-22
Κάμερα AutoTrac Vision 80-24
Απόδοση παρελκόμενου — John Deere Active Implement Guidance™.....80-25

Σελίδα

Απόδοση παρελκόμενου — Οδήγηση αρότρου.....80-29

Συντήρηση
ΜηχάνημαΣΣΣ.....100-1
Λίστα ελέγχου πριν από την έναρξη της σεζόν ..100-1
Λίστα ημερήσιων ελέγχων 100-1
Λίστα ελέγχου μετά τη σεζόν.....100-2

Ασφάλεια

Αναγνώριση πληροφοριών ασφάλειας

Αυτό το σύμβολο σάς εφιστά την προσοχή σε θέματα ασφάλειας. Όταν βλέπετε αυτό το σύμβολο στο μηχάνημα ή στο παρόν εγχειρίδιο, να είστε ιδιαίτερα προσεκτικοί για την πιθανότητα τραυματισμού.

Τηρείτε τις συνιστώμενες προφυλάξεις και τις ασφαλείς πρακτικές χειρισμού.

T81389 —UN—28JUN13

DX,ALERT -30-29SEP98-1/1

Κατανόηση λέξεων επισήμανσης

Κάθε σήμα προειδοποίησης συμπληρώνεται με τις λέξεις ΚΙΝΔΥΝΟΣ, ΠΡΟΣΟΧΗ ή ΠΡΟΦΥΛΑΞΗ. Η λέξη ΚΙΝΔΥΝΟΣ χαρακτηρίζει τα σημεία ή τις περιοχές με τον μεγαλύτερο κίνδυνο.

Τα σήματα ΚΙΝΔΥΝΟΣ και ΠΡΟΕΙΔΟΠΟΙΗΣΗ βρίσκονται κοντά σε σημεία ειδικού κινδύνου. Τα σήματα με την λέξη ΠΡΟΣΟΧΗ αναφέρονται σε γενικές προφυλάξεις. Η λέξη ΠΡΟΣΟΧΗ παραπέμπει επίσης σε υποδείξεις ασφαλείας αυτού του βιβλίου.

⚠ ΚΙΝΔΥΝΟΣ

⚠ ΠΡΟΣΟΧΗ

⚠ ΠΡΟΦΥΛΑΞΗ

TS187 —30—08SEP03

DX,SIGNAL -30-03MAR93-1/1

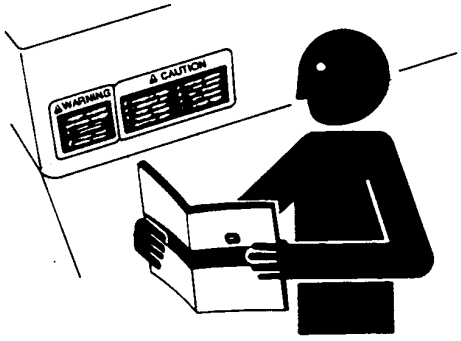
Τήρηση οδηγιών ασφάλειας

Διαβάστε προσεκτικά όλα τα μηνύματα ασφαλείας αυτού του εγχειριδίου και στα σήματα ασφαλείας του μηχανήματος. Φροντίζετε ώστε τα σήματα ασφαλείας να είναι σε καλή κατάσταση. Αντικαταστήστε τυχόν σήματα ασφαλείας που λείπουν ή είναι φθαρμένα. Φροντίστε τα νέα εξαρτήματα και τα ανταλλακτικά του εξοπλισμού να περιλαμβάνουν τα σχετικά σήματα ασφαλείας. Μπορείτε να προμηθευτείτε καινούργια σήματα ασφαλείας από τον αντιπρόσωπο της John Deere.

Μπορεί να υπάρχουν πρόσθετες πληροφορίες ασφαλείας σε επιμέρους ανταλλακτικά και εξαρτήματα άλλων προμηθευτών, οι οποίες δεν περιλαμβάνονται στο παρόν εγχειρίδιο χειριστή.

Μάθετε πως μπορείτε να χειρίζεστε το μηχάνημα και να χρησιμοποιείτε σωστά τα χειριστήρια. Μην επιτρέπετε σε κανέναν να χειρίζεται το μηχάνημα χωρίς οδηγίες.

Διατηρείτε το μηχάνημα σε καλή κατάσταση λειτουργίας. Οι μη εξουσιοδοτημένες τροποποιήσεις του μηχανήματος



TS201 —UN—15APR13

μπορεί να επηρεάσουν τη σωστή λειτουργία ή/και την ασφάλεια, καθώς και να μειώσουν τη διάρκεια ζωής του μηχανήματος.

Εάν δεν κατανοείτε κάποιο μέρος αυτού του εγχειριδίου και χρειάζεστε βοήθεια, επικοινωνήστε με τον αντιπρόσωπο της John Deere.

DX,READ -30-01AUG22-1/1

Πρακτική ασφαλούς συντήρησης

Πριν από οποιαδήποτε εργασία συντήρησης, φροντίστε να κατανοήσετε τη σχετική διαδικασία. Διατηρείτε το χώρο εργασίας καθαρό και στεγνό.

Ποτέ μην εκτελείτε εργασίες λίπανσης, συντήρησης ή ρύθμισης στο μηχάνημα εν κινήσει. Φροντίστε τα χέρια, τα πόδια και τα ρούχα σας να είναι μακριά από τα ηλεκτροκίνητα εξαρτήματα. Απεμπλέξετε κάθε τροφοδοσία και χρησιμοποιήστε τα χειριστήρια για να εκτονώσετε την πίεση. Κατεβάστε τον εξοπλισμό στο έδαφος. Σβήστε τον κινητήρα και ασφαλίστε το μηχάνημα. Αν υπάρχει, αφαιρέστε το κλειδί, αποσυνδέστε τον ιμάντα γείωσης της μπαταρίας και αφήστε το μηχάνημα να κρυώσει.

Στηρίξτε με ασφάλεια τυχόν μέρη του μηχανήματος που πρέπει να ανυψωθούν για τη συντήρηση.

Όλα τα εξαρτήματα πρέπει να είναι σε καλή κατάσταση και τοποθετημένα σωστά. Επιδιορθώνετε τις ζημιές αμέσως. Αντικαταστήστε τυχόν φθαρμένα ή σπασμένα εξαρτήματα. Αφαιρέστε τυχόν συσσωρευμένο γράσο, λάδι ή ρύπους.

Στον αυτοκινούμενο εξοπλισμό, αποσυνδέστε το καλώδιο γείωσης της μπαταρίας (-) πριν εκτελέσετε ρυθμίσεις σε ηλεκτρικά συστήματα ή συγκόλληση στο μηχάνημα.

Στα ρυμουλκούμενα παρελκόμενα, αποσυνδέστε τις δέσμες καλωδίων από το τρακτέρ πριν από την εκτέλεση σέρβις σε εξαρτήματα του ηλεκτρικού συστήματος ή συγκόλλησης στο μηχάνημα.

Η πτώση κατά τον καθαρισμό ή την εργασία από ύψος μπορεί να προκαλέσει σοβαρό τραυματισμό. Χρησιμοποιήστε σκάλα ή πλατφόρμα για να προσεγγίσετε εύκολα οποιαδήποτε τοποθεσία. Χρησιμοποιείτε στιβαρές και σταθερές βάσεις στήριξης και λαβές.

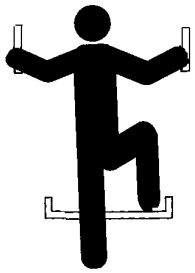
TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -30-25NOV25-1/1

Σωστή χρήση σκαλοπατιών και χειρολαβώνΣ

Για την αποφυγή πτώσεων να είστε στραμμένοι προς το μηχάνημα κατά την άνοδο και κάθοδο από αυτό. Να στηρίζεστε από 3 σημεία στα σκαλοπάτια, τις χειρολαβές και τις κουπαστές.

Χρειάζεται ιδιαίτερη προσοχή όταν υπάρχουν λάσπες, χιόνια ή υγρασία λόγω ολίσθησης. Να διατηρείτε τα σκαλοπάτια καθαρά χωρίς γράσα ή λάδια. Ποτέ να μην πηδάτε πάνω από το μηχάνημα. Να μη ανεβαίνετε ούτε να κατεβαίνετε από το μηχάνημα ενόσω κινείται.



T133468 —UN—15APR13

DX,WW,MOUNT -30-12OCT11-1/1

Ασφαλής μεταχείριση ηλεκτρονικών εξαρτημάτων και στηριγμάτων

Από την πτώση κατά την εγκατάσταση ή την αφαίρεση ηλεκτρονικών εξαρτημάτων σε εξοπλισμούς μπορεί να προκληθεί σοβαρός τραυματισμός. Για να φτάσετε εύκολα στην κάθε θέση στερέωσης χρησιμοποιήστε μία σκάλα ή μία εξέδρα. Χρησιμοποιείτε σταθερά και ασφαλή στηρίγματα στήριξης και κρατήματος. Μην τοποθετείτε και μην αφαιρείτε τα εξαρτήματα όταν υπάρχει υγρασία ή πάγος.

Όταν τοποθετείτε ή συντηρείτε μία μονάδα βάσης RTK πάνω σε έναν πύργο ή σε μία υψηλή κατασκευή χρησιμοποιήστε έναν πιστοποιημένο αναρριχητή.

Όταν κάνετε εγκατάσταση ή σέρβις ενός ιστού με δέκτη GPS πάνω σε ένα παρελκόμενο χρησιμοποιήστε τις κατάλληλες τεχνικές ανύψωσης και φορέστε τον κατάλληλο προστατευτικό εξοπλισμό. Ο ιστός είναι βαρύς και μπορεί

TS249 —UN—23AUG88

να είναι δύσχρηστος κατά τους χειρισμούς. Όταν η θέση τοποθέτησης δεν είναι προσιτή από το έδαφος ή από μία βοηθητική εξέδρα, χρειάζονται δύο άτομα.

DX,WW,RECEIVER -30-24AUG10-1/1

Σωστή χρήση της ηλεκτρονικής οθόνης

Οι ηλεκτρονικές οθόνες είναι δευτερεύουσες συσκευές με σκοπό να βοηθήσουν το χειριστή κατά τις εργασίες στο χωράφι, αυξάνοντας την άνεση και προσφέροντας διασκέδαση. Οι οθόνες προσφέρουν μεγάλη γκάμα λειτουργιών, χρησιμοποιούνται σε πολλές, διαφορετικές εφαρμογές και μπορούν να χρησιμοποιούνται με άλλες δευτερεύουσες συσκευές όπως ηλεκτρονικές συσκευές κεφαλής.

Βοηθητική συσκευή είναι οποιαδήποτε συσκευή δεν είναι απαραίτητη για τη λειτουργία του μηχανήματος σε ό,τι αφορά την κύρια χρήση του. Σε κάθε περίπτωση, ο χειριστής είναι υπεύθυνος για την ασφαλή λειτουργία και τον έλεγχο του μηχανήματος.

Για την αποφυγή τραυματισμών κατά τη λειτουργία του μηχανήματος:

- Τοποθετήστε την οθόνη σύμφωνα με τις οδηγίες εγκατάστασης. Βεβαιωθείτε πως η συσκευή είναι ασφαλής, δεν εμποδίζει τη θέα του οδηγού και πως ούτε παρεμποδίζει τα χειριστήρια του μηχανήματος.
- Η οθόνη δεν πρέπει να σας αποσπά την προσοχή. Φροντίστε να έχετε πάντα τεταμένη την προσοχή σας. Προσέχετε το μηχάνημα και τον περιβάλλοντα χώρο.
- Μην αλλάζετε ρυθμίσεις και μην αποκτάτε πρόσβαση σε λειτουργίες που απαιτούν παρατεταμένη χρήση των στοιχείων ελέγχου της οθόνης, όταν το μηχάνημα βρίσκεται σε κίνηση. Σταθμεύστε το μηχάνημα σε ασφαλές μέρος και βάλτε το μοχλό ταχυτήτων στη θέση στάθμευσης, πριν επιχειρήσετε να κάνετε τέτοιου είδους ενέργειες.
- Ποτέ μην ρυθμίζετε την ένταση τόσο δυνατά που να μην μπορείτε να ακούσετε τους ήχους των άλλων οχημάτων ή των οχημάτων έκτακτης ανάγκης.

Για λόγους ασφάλειας, ορισμένες λειτουργίες της οθόνης μπορεί να είναι διαθέσιμες μόνο όταν το μηχάνημα δεν κινείται ή/και ο μοχλός ταχυτήτων έχει τοποθετηθεί στη θέση στάθμευσης. Αν αγνοήσετε αυτή την οδηγία ασφαλείας μπορεί να παραβείτε ισχύουσα νομοθεσία και μπορεί να προκληθούν ζημιές, σοβαροί ή θανατηφόροι τραυματισμοί.

Να χρησιμοποιείτε τις διαθέσιμες λειτουργίες της οθόνης μόνο εφόσον οι συνθήκες επιτρέπουν τη χρήση αυτών των λειτουργιών με ασφάλεια και σύμφωνα με τις παρεχόμενες οδηγίες. Όταν χρησιμοποιείτε κάποια δευτερεύουσα συσκευή τηρείτε πάντα τους κανόνες οδικής ασφάλειας και τους ισχύοντες νόμους.

DX,ELEC,DISPLAY -30-13JAN15-1/1

Ασφαλής λειτουργία συστημάτων καθοδήγησης

Μην χρησιμοποιείτε συστήματα καθοδήγησης σε αυτοκινητόδρομους. Πάντοτε κλείνετε (απενεργοποιείτε) τα συστήματα καθοδήγησης προτού εισέλθετε σε αυτοκινητόδρομο. Μην επιχειρήσετε να θέσετε σε λειτουργία (ενεργοποιήσετε) κάποιο σύστημα καθοδήγησης κατά τη μετακίνηση σε αυτοκινητόδρομο.

Τα συστήματα καθοδήγησης προορίζονται ως βοηθήματα του χειριστή για την αποτελεσματικότερη εκτέλεση εργασιών στον αγρό. Ο χειριστής είναι πάντα υπεύθυνος για την πορεία του μηχανήματος. Τα συστήματα καθοδήγησης δεν εντοπίζουν, ούτε αποτρέπουν αυτόματα συγκρούσεις με εμπόδια ή άλλα μηχανήματα.

Τα συστήματα καθοδήγησης περιλαμβάνουν οποιαδήποτε εφαρμογή αυτοματοποιεί την οδήγηση του μηχανήματος. Σε αυτά περιλαμβάνονται, ενδεικτικά, οι εφαρμογές AutoTrac™, iTEC™, Αυτοματισμός στροφής AutoTrac™, Καθοδήγηση παρελκόμενου AutoTrac™ (παθητική), Παγκόσμιο AutoTrac™, Μονάδα ελέγχου AutoTrac™, AutoTrac™ RowSense™ και Συγχρονισμός μηχανήματος.

Για την αποφυγή ενδεχόμενου τραυματισμού του χειριστή και των ατόμων που βρίσκονται κοντά στο μηχάνημα:

- Ποτέ μην επιβιβάζεστε ή αποβιβάζεστε από μηχάνημα εν κινήσει.
- Βεβαιωθείτε ότι το μηχάνημα, το παρελκόμενο και το σύστημα καθοδήγησης έχουν ρυθμιστεί σωστά.
  - Εάν χρησιμοποιείτε την εφαρμογή iTEC™, την εφαρμογή Αυτοματοποίηση στροφής με το AutoTrac™ ή την εφαρμογή Καθοδήγηση παρελκόμενου με το AutoTrac™ (παθητική), επαληθεύστε ότι έχουν οριστεί ακριβή όρια.
  - Εάν χρησιμοποιείτε το Συγχρονισμό μηχανήματος, επαληθεύστε ότι το αρχικό σημείο της ρυμούλκας έχει βαθμονομηθεί με αρκετό χώρο ανάμεσα στα μηχανήματα.
- Παραμείνετε σε επιφυλακή και προσέχετε τον περιβάλλοντα χώρο.
- Αναλάβετε την οδήγηση, όταν κρίνεται απαραίτητο, για να αποφύγετε επικίνδυνα σημεία στον αγρό, παρευρισκόμενα άτομα, εξοπλισμό ή άλλα εμπόδια.
- Διακόψτε τη λειτουργία εάν, λόγω χαμηλής ορατότητας, περιορίζεται η ικανότητά σας να χειριστείτε το μηχάνημα ή να εντοπίσετε άτομα ή εμπόδια στην πορεία του μηχανήματος.
- Όταν επιλέγετε την ταχύτητα του μηχανήματος, λάβετε υπόψη τις συνθήκες του αγρού, την ορατότητα και τη διαμόρφωση του μηχανήματος.

Η ονομασία AutoTrac είναι εμπορικό σήμα της Deere & Company
Η ονομασία iTEC είναι εμπορικό σήμα της Deere & Company
Η ονομασία RowSense είναι εμπορικό σήμα της Deere & Company

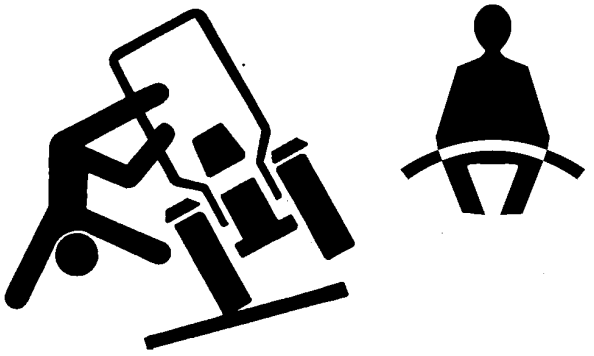
AL70325,000048F -30-15APR21-1/1

Σωστή χρήση ζώνης ασφαλείας

Κίνδυνος τραυματισμού ή θανάτου από σύνθλιψη σε περίπτωση ανατροπής.

Αυτό το μηχάνημα είναι εξοπλισμένο με προστατευτικό πλαίσιο ανατροπής (ROPS). ΧΡΗΣΙΜΟΠΟΙΕΙΤΕ ζώνη ασφαλείας όταν εργάζεστε με προστατευτικό πλαίσιο ROPS.

- Κρατήστε το κλείστρο και τραβήξτε τη ζώνη ασφαλείας κατά μήκος του σώματος.
- Τοποθετήστε το κλείστρο μέσα στην αγκράφα. Θα ακουστεί ένα χαρακτηριστικό κλικ.
- Έλξατε την αγκράφα της ζώνης ασφαλείας για να βεβαιωθείτε ότι η ζώνη έχει προσδεθεί με ασφάλεια.
- Εφαρμόστε τη ζώνη ασφαλείας κατά μήκος των γοφών.



TS1729 —UN—24MAY13

Αν τα εξαρτήματα, η πόρπη, η ζώνη ή ο εντατήρας της ζώνης ασφαλείας παρουσιάζουν σημάδια φθοράς, αντικαταστήστε ολόκληρη τη ζώνη ασφαλείας.

Ελέγχετε τη ζώνη ασφαλείας και τα εξαρτήματα στερέωσης τουλάχιστον μία φορά τον χρόνο. Ψάξτε για σημάδια χαλάρωσης στον εξοπλισμό ή ζημιές στη ζώνη, όπως κόψιμο, ξέφτισμα, υπερβολική ή ασυνήθιστη φθορά, αποχρωματισμό ή τρίψιμο. Αντικαταστήστε μόνο με ανταλλακτικά που πληρούν τις προδιαγραφές για το μηχάνημά σας.

DX,ROPS1 -30-22AUG13-1/1

Ασφαλής λειτουργία συστημάτων αυτοματισμού παρελκόμενων

Μην χρησιμοποιείτε συστήματα αυτοματισμού παρελκόμενων σε αυτοκινητόδρομους. Απενεργοποιείτε πάντα τα συστήματα αυτοματισμού παρελκόμενων πριν μπείτε σε αυτοκινητόδρομο. Μην επιχειρήσετε να θέσετε σε λειτουργία σύστημα αυτοματισμού παρελκόμενου ενώ κινείστε σε αυτοκινητόδρομο.

Τα συστήματα αυτοματισμού παρελκόμενου προορίζονται ως βοηθήματα του χειριστή για την αποτελεσματικότερη εκτέλεση εργασιών στον αγρό. Ο χειριστής είναι πάντα υπεύθυνος για τη διαδρομή του μηχανήματος.

Στα συστήματα αυτοματισμού παρελκόμενων περιλαμβάνονται όλες οι εφαρμογές που αυτοματοποιούν την κίνηση των παρελκόμενων. Σε αυτά περιλαμβάνονται, μεταξύ άλλων, το iGrade και η Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενων.

Για την αποφυγή ενδεχόμενου τραυματισμού του χειριστή και των ατόμων που βρίσκονται κοντά στο μηχάνημα:

- Βεβαιωθείτε ότι το μηχάνημα, το παρελκόμενο και το σύστημα αυτοματισμού έχουν ρυθμιστεί σωστά.
- Παραμείνετε σε επιφυλακή και προσέχετε τον περιβάλλοντα χώρο.
- Αναλάβετε τον έλεγχο του μηχανήματος, όταν κρίνεται απαραίτητο, για να αποφύγετε επικίνδυνα σημεία στον αγρό, παρευρισκόμενα άτομα, εξοπλισμό ή άλλα εμπόδια.

PC13793 —UN—25MAY11

- Σε περιπτώσεις χαμηλής ορατότητας κατά τις οποίες περιορίζεται η δυνατότητά σας να χειριστείτε το μηχάνημα ή να εντοπίσετε άτομα ή εμπόδια στην πορεία του μηχανήματος, διακόψτε τη λειτουργία.

CF86321,0000366 -30-05AUG25-1/1

Προσοχή στα υγρά υψηλής πίεσης

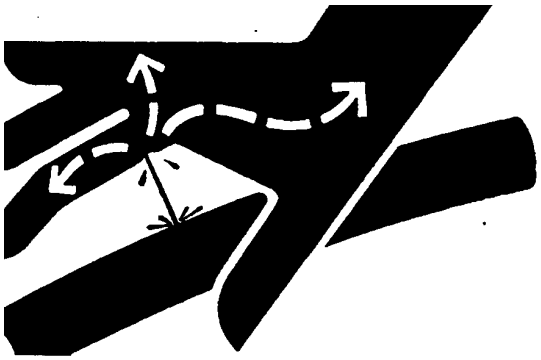
Επιθεωρήστε τους υδραυλικούς σωλήνες σε τακτά χρονικά διαστήματα - τουλάχιστον μία φορά τον χρόνο - για διαρροές, στρέβλωση, εκδορές, ρωγμές, διάβρωση, φούσκωμα, εκτεθειμένο συρμάτινο πλέγμα ή άλλες ενδείξεις φθοράς ή ζημιάς.

Αντικαταστήστε τους φθαρμένους ή κατεστραμμένους σωλήνες αμέσως χρησιμοποιώντας μόνο ανταλλακτικά εγκεκριμένα από την John Deere.

Τα υγρά που διαφεύγουν με υψηλή πίεση μπορούν να διαπεράσουν την επιδερμίδα και να προκαλέσουν σοβαρούς τραυματισμούς.

Πριν από την αποσύνδεση υδραυλικών ή άλλων αγωγών, αποφύγετε ενδεχόμενο κίνδυνο εκτονώνοντας την πίεση. Πριν από την εφαρμογή πίεσης, σφίξτε όλες τις συνδέσεις.

Αναζητήστε σημεία διαρροής χρησιμοποιώντας ένα κομμάτι χαρτόνι. Προστατέψτε τα χέρια και το σώμα σας από υγρά υψηλής πίεσης.



X9811 —UN—23AUG88

Σε περίπτωση ακούσιας έγχυσης στο δέρμα, αναζητήστε άμεση χειρουργική θεραπεία.

DX,FLUID -30-05NOV25-1/1

Αναγνώριση κωδικού ημερομηνίας

Χρησιμοποιήστε τον κωδικό ημερομηνίας (A) στην ετικέτα του προϊόντος για να προσδιορίσετε την ημερομηνία κατασκευής. Με την ένδειξη "EE" υποδεικνύονται τα δύο τελευταία ψηφία του έτους κατασκευής (B). Με την ένδειξη "BB" υποδεικνύεται ο αριθμός της εβδομάδας του ημερολογιακού έτους κατασκευής (C).

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Ο αριθμός εβδομάδας κατασκευής μπορεί να είναι 01–53.

Κωδικός ημερομηνίας		
EE	Τα δύο τελευταία ψηφία του έτους κατασκευής	Παράδειγμα: **16** = 20**16** **17** = 20**17** **18** = 20**18**
BB	Αριθμός εβδομάδας ημερολογιακού έτους κατασκευής	Παράδειγμα: 01, 02, 03—53

A—Κωδικός ημερομηνίας (ημερομηνία κατασκευής)
B—Τα δύο τελευταία ψηφία του έτους κατασκευής
C—Αριθμός εβδομάδας ημερολογιακού έτους κατασκευής

PC28647 —UN—07FEB22

Παράδειγμα ετικέτας προϊόντος

PC17574 —UN—16AUG13

Παράδειγμα κωδικού ημερομηνίας

RW00482,00007B7 -30-08FEB22-1/1

Ευρασιατική Οικονομική Ένωση — ΕΟΕ

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, Bishkekm K Akiev str. 102

For technical support, please contact your dealer.

EAC

PC694510 —UN—19NOV25

EAC στα Αγγλικά

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

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

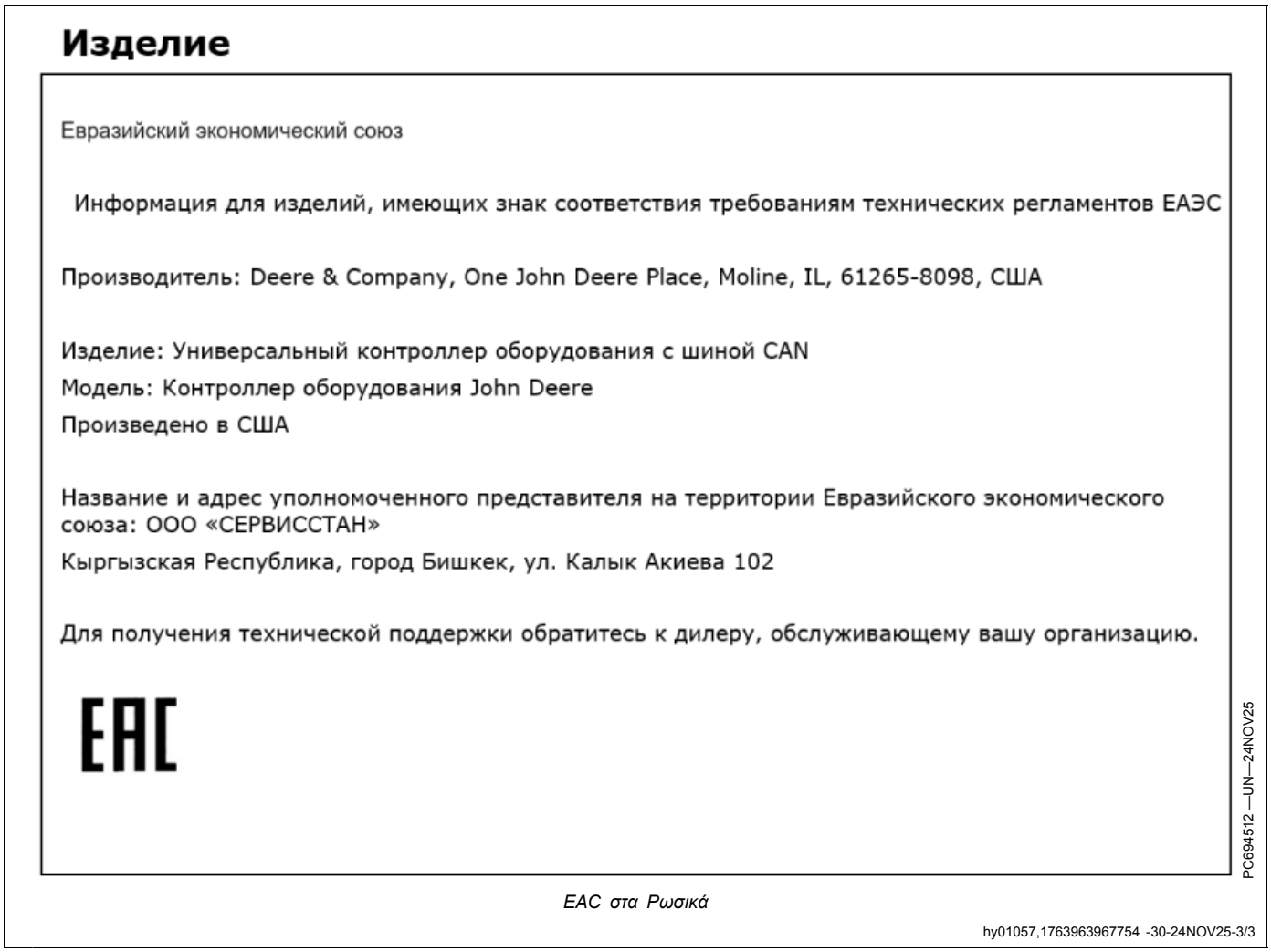
Техникалық қолдау жөнінде дилеріңізге хабарласыңыз.

EAC

PC694511 —UN—19NOV25

EAC στα Καζακστανικά

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα



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

PC694512 —UN—24NOV25

EAC στα Ρωσικά

hy01057,1763963967754 -30-24NOV25-3/3

Δήλωση συμμόρφωσης ΕΕ

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

Ο κάτωθι υπογεγραμμένος δηλώνει δια του παρόντος ότι το:

Προϊόν: Μονάδα ελέγχου Can γενικής χρήσης 2, Μονάδα ελέγχου εφαρμογών 1100, Μονάδα ελέγχου εφαρμογών 1120

Μοντέλο(α): XL01, XL02

πληροί(ούν) όλες τις σχετικές διατάξεις και τις βασικές απαιτήσεις των παρακάτω οδηγιών:

ΟΔΗΓΙΑ	ΑΡΙΘΜΟΣ	ΜΕΘΟΔΟΣ ΠΙΣΤΟΠΟΙΗΣΗΣ
Οδηγία ηλεκτρομαγνητικής συμβατότητας	2014/30/EU	Παράρτημα II της Οδηγίας

Το προϊόν συμμορφώνεται με τα παρακάτω πρότυπα ή/και άλλα κανονιστικά έγγραφα:

EN 55032: 2012/AC: 2013

EN 55024: 2010

EN ISO 14982: 2009

Όνομα και διεύθυνση του ατόμου στην Ευρωπαϊκή Κοινότητα που είναι εξουσιοδοτημένο για τη σύνταξη του τεχνικού φακέλου κατασκευής:

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

Η παρούσα δήλωση συμμόρφωσης εκδίδεται με αποκλειστική ευθύνη του κατασκευαστή.

Τόπος δήλωσης: Urbandale, IA, Η.Π.Α.

Ημερομηνία δήλωσης: 12 Απριλίου 2021

Κατασκευαστική μονάδα: Deere & Company, Moline, IL 61265

Ονοματεπώνυμο: Scott Torgerson

Τίτλος:Υπεύθυνος παράδοσης ηλεκτρονικού εξοπλισμού

DXCE01 —UN—28APR09

CE

CT47125,000115D -30-22OCT21-1/1

Δήλωση συμμόρφωσης HB

Deere & Company
Moline, Illinois ΗΠΑ.

Ο κάτωθι υπογεγραμμένος δηλώνει δια του παρόντος ότι το:

Προϊόν: Μονάδα ελέγχου Can γενικής χρήσης, Μονάδα ελέγχου εφαρμογών 1100, Μονάδα ελέγχου εφαρμογών 1120

Μοντέλο(α): XL01, XL02

πληροί(ούν) όλες τις σχετικές διατάξεις και τις βασικές απαιτήσεις των παρακάτω οδηγιών:

ΟΔΗΓΙΑ	ΑΡΙΘΜΟΣ	ΜΕΘΟΔΟΣ ΠΙΣΤΟΠΟΙΗΣΗΣ
Κανονισμοί περί ηλεκτρομαγνητικής συμβατότητας	S.I. 2016/1091	Πρόγραμμα 2, Μονάδα A

Το προϊόν συμμορφώνεται με τα παρακάτω πρότυπα ή/και άλλα κανονιστικά έγγραφα:

EN 55032:2012/AC:2013

EN 55024:2010

EN ISO 14982:2009

Όνομα και διεύθυνση του ατόμου στην Ευρωπαϊκή Κοινότητα που είναι εξουσιοδοτημένο για τη σύνταξη του τεχνικού φακέλου κατασκευής:

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

Η παρούσα δήλωση συμμόρφωσης εκδίδεται με αποκλειστική ευθύνη του κατασκευαστή.

Τόπος δήλωσης: Urbandale, IA, Η.Π.Α.

Ημερομηνία δήλωσης: 12 Απριλίου 2021

Κατασκευαστική μονάδα: Deere & Company, Moline, IL 61265

Ονοματεπώνυμο: Scott Torgerson

Τίτλος: Υπεύθυνος παράδοσης ηλεκτρονικού εξοπλισμού

Εισαγωγέας προϊόντων Ag &Turf: John Deere Ltd- Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, United Kingdom

Εισαγωγέας προϊόντων δασοκομίας: John Deere Forestry Ltd- Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, United Kingdom

Εισαγωγέας κατασκευών: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Notts. NG24 2UA, United Kingdom

APY46000 —UN—25AUG21

UKCA

CT47125,0001174 -30-11NOV21-1/1

Αρχή λειτουργίας

Το John Deere Active Implement Guidance™ επιτρέπει την ανεξάρτητη οδήγηση του παρελκόμενου στο ίδιο ίχνος καθοδήγησης με το μηχάνημα.

Το ενσωματωμένο στο τρακτέρ John Deere Active Implement Guidance™ είναι μια λύση υλικού εξοπλισμού που πωλείται σε ορισμένες περιοχές και χρησιμοποιεί το John Deere Active Implement Guidance™.

(Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στην ενότητα "Ρύθμιση — Ενσωματωμένο στο τρακτέρ John Deere Active Implement Guidance™".)

Η Οδήγηση αρότρου ελέγχει τα άροτρα προσαρμοζόμενου πλάτους εργασίας για τη δημιουργία ομοιόμορφων αυλακιών.

Η θέση του παρελκόμενου υπολογίζεται με τη χρήση δεδομένων από τα εξής:

- Παγκόσμιο σύστημα προσδιορισμού θέσης (GPS) μηχανήματος
- GPS παρελκόμενου
- AutoTrac
- Οθόνη
- Ποτενσιόμετρο ή αισθητήρας φαινομένου Hall
- Εάν υπάρχει, κάμερα AutoTrac Vision

(Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στις Απαιτήσεις.)

Η μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 δίνει εντολή στον υδραυλικό μηχανισμό διεύθυνσης του παρελκόμενου να ενεργοποιηθεί μέχρι το παρελκόμενο να φτάσει στην επιθυμητή θέση.

Επιλογές υδραυλικού ελέγχου

- Ο **Έλεγχος βαλβίδας εξωτερικών εργασιών (SCV)** χρησιμοποιείται όταν το μηχάνημα διαθέτει ηλεκτρονικά ελεγχόμενες SCV. Η μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 στέλνει τάση σήματος στη μονάδα υδραυλικού ελέγχου του μηχανήματος για να δοθεί εντολή υδραυλικής ροής SCV στον μηχανισμό διεύθυνσης του παρελκόμενου μέχρι να επιτευχθεί η επιθυμητή θέση παρελκόμενου. Απαιτείται βαθμονόμηση των ορίων SCV μέσω της οθόνης όταν γίνεται ρύθμιση του συστήματος και κάθε φορά που τροποποιείται το υδραυλικό σύστημα. Λόγω φυσιολογικών διακυμάνσεων στις SCV, κάθε μηχάνημα έχει τις δικές του οριακές τιμές τάσης σήματος SCV. Στα υδραυλικά συστήματα που δεν ρυθμίζουν την επιστροφή της υδραυλικής ροής χρειάζεται βαλβίδα εξισορρόπησης προκειμένου να διατηρηθεί η πίεση επιστροφής του συστήματος για σταθερή απόδοση.
- Ο **Έλεγχος εξωτερικής βαλβίδας** χρησιμοποιείται όταν δεν χρησιμοποιούνται ηλεκτρονικά ελεγχόμενες SCV. Η μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 στέλνει τάση σήματος σε μια εξωτερική βαλβίδα που ελέγχει την ποσότητα της υδραυλικής ροής στον μηχανισμό διεύθυνσης παρελκόμενου μέχρι να επιτευχθεί η επιθυμητή θέση παρελκόμενου. Η υδραυλική τροφοδοσία και το λάδι επιστροφής διοχετεύονται μέσω της εξωτερικής βαλβίδας. Δεν απαιτείται βαλβίδα εξισορρόπησης.

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

Απαιτήσεις

Η συμβατότητα και η λειτουργικότητα του συστήματος διαφέρουν ανάλογα με την τοποθεσία και τη διαμόρφωση του εξοπλισμού. Για περισσότερες πληροφορίες σχετικά με τη διαθεσιμότητα των εξαρτημάτων, τη λειτουργικότητα του συστήματος και τη συμβατότητα, επικοινωνήστε με τον αντιπρόσωπο της John Deere ή άλλον πάροχο υπηρεσιών σέρβις. Μπορείτε να βρείτε πρόσθετες πληροφορίες στον Οδηγό συμβατότητας στο Value Selling Navigator.

Υλικό:

- Μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2
- AutoTrac
- Οθόνη GreenStar 3 ή 4ης γενιάς
- Αισθητήρας γωνίας τροχού εγκατεστημένος στο παρελκόμενο
- Υδραυλικός κύλινδρος ή μηχανισμός διεύθυνσης παρελκόμενου

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Για την οδήγηση αρότρου απαιτείται μόνο εγκατάσταση δέκτη StarFire στο μηχάνημα. Αν χρησιμοποιείται κάμερα παρελκόμενου AutoTrac Vision με John Deere Active Implement Guidance™, η χρήση δέκτη StarFire παρελκόμενου είναι προαιρετική.

- Δέκτης StarFire με RTK εγκατεστημένος στο μηχάνημα
- Δέκτης StarFire εγκατεστημένος στο παρελκόμενο
- Διάφορες δέσμες καλωδίων για ηλεκτρική τροφοδοσία, ενσωμάτωση μονάδας ελέγχου, επικοινωνία αισθητήρων και έλεγχο διεύθυνσης

Λογισμικό:

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Η ενημέρωση των οθονών 4ης γενιάς με επεξεργαστή έκδοσης 1 μπορεί να γίνει μόνο μέσω του Service ADVISOR. Για περισσότερες πληροφορίες, επικοινωνήστε με τον αντιπρόσωπο της John Deere ή με κάποιον άλλον πάροχο υπηρεσιών σέρβις.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Βεβαιωθείτε ότι ο εξοπλισμός διαθέτει αδιάλειπτη παροχή ρεύματος κατά την ενημέρωση του λογισμικού. Οι χρόνοι ενημέρωσης λογισμικού ποικίλουν ανάλογα με τον εξοπλισμό, το δίκτυο ή την ταχύτητα του διαύλου CAN και το μέγεθος αρχείου του προγράμματος. Για παράδειγμα, η ενημέρωση της Μονάδας ελέγχου εφαρμογών UCC2 διαρκεί κατά μέσο όρο 30 λεπτά. Βεβαιωθείτε ότι ο εξοπλισμός διαθέτει αδιάλειπτη παροχή ρεύματος κατά την ενημέρωση του λογισμικού.

- Εγκατάσταση του πιο πρόσφατου λογισμικού στα εξής:
  - Οθόνη
  - Δέκτης StarFire
  - Μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2
  - Εάν υπάρχει, κάμερα AutoTrac Vision

  (Ανατρέξτε στην ενότητα ενημερώσεων λογισμικού στην τοποθεσία StellarSupport.com.)
- Ενεργοποίηση AutoTrac στην οθόνη (δεν απαιτείται για τη χειροκίνητη οδήγηση του συστήματος)
- Ενεργοποίηση Tractor Implement Automation (απαιτείται μόνο για τη χρήση ελέγχου ταχύτητας του John Deere Active Implement Guidance™ ή για την ενεργοποίηση της διασύνδεσης βαλβίδας ελέγχου ISO σε ορισμένα μοντέλα τρακτέρ)
  (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στο Εγχειρίδιο χειριστή του τρακτέρ.)

  ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Η ενεργοποίηση του John Deere Active Implement Guidance™ εμφανίζεται στη σελίδα ενεργοποιήσεων της μονάδας ελέγχου εφαρμογών.

- Ενεργοποίηση John Deere Active Implement Guidance™ στη μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2
- Η ρύθμιση του AutoTrac και της μονάδας ελέγχου εφαρμογών ολοκληρώθηκε (η μη ολοκληρωμένη ρύθμιση του AutoTrac εμποδίζει τη λειτουργία της καθοδήγησης)

Προδιαγραφές/Απαιτήσεις απόδοσης:

Τηρήστε αυτές τις προδιαγραφές για την κάμερα Vision, ώστε να προσδιοριστεί καλύτερα η θέση των σειρών σοδειάς και οι χρωματικές διαφορές μεταξύ της σοδειάς και του εδάφους.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: (Ενσωματωμένο στο τρακτέρ) Το John Deere Active Implement Guidance™ είναι εγκεκριμένο για χρήση σε πρώιμα στάδια σοδειάς (μόνο καλαμπόκι), από ύψος σοδειάς 15 cm (5,9 in) έως το 90% του κουβουκλίου.

- Το σύστημα μπορεί να λειτουργήσει σε κλίση εδάφους έως 2 μοίρες.
- Οι σειρές σοδειάς πρέπει να είναι καλά ορισμένες με σταθερή απόσταση.
- Αν υπάρχουν μεγάλες παραλείψεις στις σειρές ή αν υπάρχει υπερβολική ποσότητα ζιζανίων, μπορεί να προκληθούν βλάβες στη βαθμονόμηση της κάμερας ή μειωμένη απόδοση του συστήματος.
- Λάβετε υπόψη ότι η σκόνη ή η βροχή στον φακό της κάμερας καθώς και το άμεσο ηλιακό φως ή ο χαμηλός φωτισμός ημέρας μπορεί να επηρεάσουν το σύστημα.
- Ο έντονος άνεμος ενδέχεται να επηρεάσει την απόδοση της κάμερας, καθώς και η ισχυρή κίνηση της σοδειάς.

zb48j1t,1693381896998 -30-18AUG25-1/1

Μεταβείτε στις σελίδες της μονάδας ελέγχου εφαρμογών

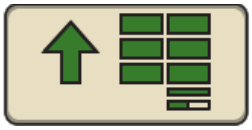
ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Γυρίστε το κλειδί στη θέση απενεργοποίησης και αφήστε την οθόνη να απενεργοποιηθεί πλήρως πριν συνδέσετε ή αποσυνδέσετε παρελκόμενα ISOBUS ή αισθητήρες.

Αφού μεταβείτε στις σελίδες της μονάδας ελέγχου εφαρμογών, οι οθόνες GreenStar 3 και 4ης γενιάς έχουν την ίδια διάταξη.

Για να μεταβείτε στις σελίδες της μονάδας ελέγχου εφαρμογών με χρήση οθόνης GreenStar 3:

1. Επιλέξτε το πλήκτρο Μενού.

PC582158 —UN—01AUG23



Κουμπί "Μενού"

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

2. Επιλέξτε το κουμπί "Μονάδα ελέγχου εφαρμογών".

Για να μεταβείτε στις σελίδες της μονάδας ελέγχου εφαρμογών με χρήση οθόνης 4ης γενιάς:

PC589279 —UN—09AUG23

Κουμπί "Μονάδα ελέγχου εφαρμογών"

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

1. Επιλέξτε το πλήκτρο Μενού.

PC28688 —UN—25AUG22

Κουμπί "Μενού"

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

2. Επιλέξτε την καρτέλα Εφαρμογές.

PC589276 —UN—09AUG23

Καρτέλα Εφαρμογές

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

3. Επιλέξτε την εφαρμογή ISOBUS VT.

PC28796 —UN—29AUG22

Εφαρμογή ISOBUS VT

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

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

4. Επιλέξτε το κουμπί "Μενού" στο ISOBUS VT.

PC28799 —UN—29AUG22

Κουμπί "Μενού" στο ISOBUS VT

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

5. Επιλέξτε το κουμπί Μονάδα ελέγχου εφαρμογών.

PC589279 —UN—09AUG23

Κουμπί "Μονάδα ελέγχου εφαρμογών"

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

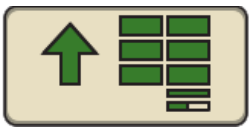
Πλοήγηση στις σελίδες StarFire

Αφού μεταβείτε στις σελίδες του StarFire, οι οθόνες GreenStar 3 και 4ης γενιάς έχουν την ίδια διάταξη

Για να μεταβείτε στις σελίδες StarFire χρησιμοποιώντας μια οθόνη GreenStar 3:

1. Επιλέξτε το πλήκτρο Μενού.

PC582158 —UN—01AUG23



Κουμπί "Μενού"

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

2. Επιλέξτε ένα κουμπί StarFire.
   - Κουμπί StarFire μηχανήματος
   - Κουμπί StarFire παρελκόμενου

Για να μεταβείτε στις σελίδες του StarFire με χρήση οθόνης 4ης γενιάς:

PC589282 —UN—09AUG23

Κουμπί StarFire μηχανήματος

PC589283 —UN—09AUG23

Κουμπί StarFire παρελκόμενου

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

1. Επιλέξτε το πλήκτρο Μενού.

PC28688 —UN—25AUG22

Κουμπί "Μενού"

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

2. Επιλέξτε την καρτέλα Εφαρμογές.

PC589276 —UN—09AUG23

Καρτέλα Εφαρμογές

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

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

3. Επιλέξτε την εφαρμογή StarFire.

PC28798 —UN—29AUG22

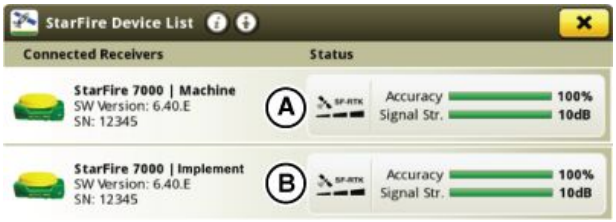
Εφαρμογή StarFire

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

4. Επιλέξτε έναν δέκτη από τη λίστα συσκευών StarFire.
   - StarFire μηχανήματος (A)
   - StarFire παρελκόμενου (B)

A—StarFire μηχανήματος **B—StarFire παρελκόμενου**

PC589245 —UN—09AUG23



Λίστα συσκευών StarFire

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

Εισαγωγή κωδικού ενεργοποίησης

Η μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 απαιτεί 26ψήφιο κωδικό ενεργοποίησης για τη λειτουργία εφαρμογών. Επικοινωνήστε με τον αντιπρόσωπο της John Deere και αναφέρετε τον σειριακό αριθμό της μονάδας ελέγχου εφαρμογών UCC2.

Με την ενημέρωση λογισμικού 22-1, είναι δυνατό να ενεργοποιηθούν πολλές εφαρμογές στη μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2. Επαναλάβετε αυτήν τη διαδικασία για κάθε εφαρμογή χρησιμοποιώντας τον 26ψήφιο κωδικό ενεργοποίησης.

Διαθέσιμες εφαρμογές:

- Αναγνωριστικό συγκομιδής, βαμβάκι
- Κινητός μετεωρολογικός σταθμός
- Τεκμηρίωση συγκομιδής, ειδικές σοδειές
- John Deere Active Implement Guidance™
- iGrade

1. Μεταβείτε στη σελίδα της μονάδας ελέγχου εφαρμογών.
2. Επιλέξτε το πλήκτρο "Ρύθμιση μονάδας ελέγχου".

PC26352 —UN—05OCT18

Πλήκτρο "Ρύθμιση μονάδας ελέγχου"

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

3. Επιλέξτε την καρτέλα Ενεργοποιήσεις.

PC25903 —UN—05JUL18

Καρτέλα ενεργοποιήσεων

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

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

4. Επιλέξτε το κουμπί "Προσθήκη ενεργοποίησης".

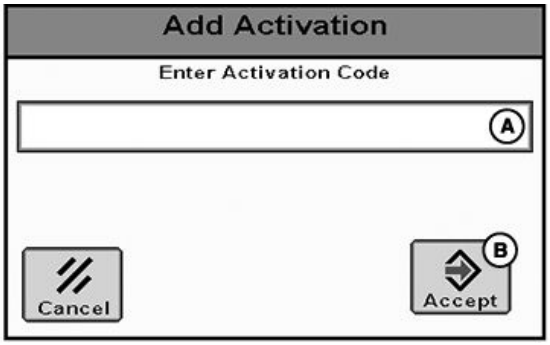
PC25904 —UN—05JUL18

Κουμπί "Προσθήκη ενεργοποίησης"

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

5. Εισαγάγετε τον κωδικό ενεργοποίησης στο πλαίσιο καταχώρισης (A).
6. Επιλέξτε το κουμπί "Αποδοχή" (B).
7. Για να ενεργοποιήσετε την επόμενη εφαρμογή, επαναλάβετε τα βήματα 4—6.
8. Απενεργοποιήστε το μηχάνημα, περιμένετε να σβήσει η οθόνη και έπειτα κάντε επανεκκίνηση του μηχανήματος.

A—Πλαίσιο καταχώρισης **B—Πλήκτρο επιβεβαίωσης**



PC25905 —UN—05JUL18

Παράθυρο "Προσθήκη ενεργοποίησης"

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

Συμβατότητα μηχανήματοςΣΣ

Το τμήμα καθοδήγησης του John Deere Active Implement Guidance™ και της Οδήγησης αρότρου είναι συμβατό σε μηχανήματα με εγκατεστημένο το ενσωματωμένο AutoTrac, το AutoTrac Universal ή τη μονάδα ελέγχου AutoTrac.

ΣΤο κιτ εξωτερικής βαλβίδας προσθέτει υδραυλικό έλεγχο στα μηχανήματα που δεν διαθέτουν εργοστασιακά εγκατεστημένα υδραυλικά συστήματα ελέγχου.

(Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στην ενότητα Εξωτερική βαλβίδα.)

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

Αντικατάσταση μνήμης με δυνατότητα διαγραφής και προγραμματισμού μόνο για ανάγνωση (EPROM)

Η EPROM περιλαμβάνεται στην υδραυλική μονάδα ελέγχου του τρακτέρ. Σε κάποια παλιότερα μοντέλα των τρακτέρ σειράς 8000 και 9000, πρέπει να αντικαταστήσετε την EPROM. Αυτό μπορεί να απαιτεί την αντικατάσταση μόνο της EPROM ή ολόκληρης της υδραυλικής μονάδας ελέγχου του τρακτέρ.

Για περισσότερες πληροφορίες σχετικά με τις απαιτήσεις και τη συμβατότητα της EPROM, επικοινωνήστε με τον αντιπρόσωπο της John Deere ή άλλον πάροχο υπηρεσιών σέρβις.

RW00482,00003A8 -30-05AUG25-1/1

Δέκτης StarFire

Αν το παρελκόμενο δεν διαθέτει κάμερα AutoTrac Vision, για το John Deere Active Implement Guidance™ απαιτούνται δέκτες AutoTrac 3000 ή StarFire 6000 στο μηχάνημα και το παρελκόμενο. Αν χρησιμοποιείται κάμερα, η χρήση δέκτη StarFire παρελκόμενου είναι προαιρετική.

Για την Οδήγηση αρότρου απαιτείται μόνο δέκτης StarFire στο μηχάνημα.

Αν είναι εφικτό, για βέλτιστη απόδοση, χρησιμοποιήστε δέκτες του ίδιου μοντέλου. Σε περίπτωση χρήσης διαφορετικών μοντέλων, χρησιμοποιήστε τον δέκτη StarFire 6000 στο παρελκόμενο.

- Και οι δύο δέκτες πρέπει να έχουν στάθμη σήματος RTK, εκτός αν χρησιμοποιείται κοινόχρηστο σήμα.
- Εγκαταστήστε τον δέκτη του παρελκόμενου σε ύψος μικρότερο των 4,0 μ. (13.1 ft) από το έδαφος.
- Ο δέκτης του παρελκόμενου πρέπει να συνδεθεί στον δίαυλο CAN του παρελκόμενου του μηχανήματος μέσω του βύσματος ISO.

Δέκτης StarFire—Κοινόχρηστο σήμα

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Για να χρησιμοποιήσετε κοινόχρηστο σήμα, οι δέκτες του μηχανήματος και του παρελκόμενου πρέπει να είναι ίδιο μοντέλο. Οι δέκτες StarFire iTC δεν έχουν δυνατότητα χρήσης κοινόχρηστου σήματος.

Το κοινόχρηστο σήμα χρησιμοποιεί το σήμα διόρθωσης του μηχανήματος για κοινή χρήση του σήματος με τον δέκτη του παρελκόμενου. Για να λειτουργήσει το κοινόχρηστο σήμα, ο δέκτης με το υψηλότερο σήμα διόρθωσης πρέπει να τοποθετηθεί στο μηχάνημα.

PC589281 —UN—09AUG23

Δέκτης StarFire 6000

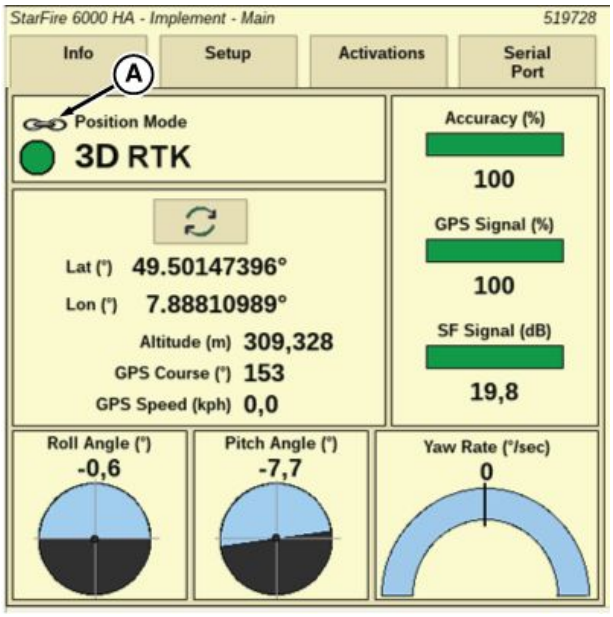
Το κοινόχρηστο σήμα συνδέεται αυτόματα και αρχίζει να λειτουργεί όταν πληρούνται οι παρακάτω προϋποθέσεις:

- Το μηχάνημα κινείται.

  ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Η οθόνη γενικής χρήσης John Deere 4240 και το CommandCenter 4100 δεν υποστηρίζουν κοινόχρηστο σήμα.

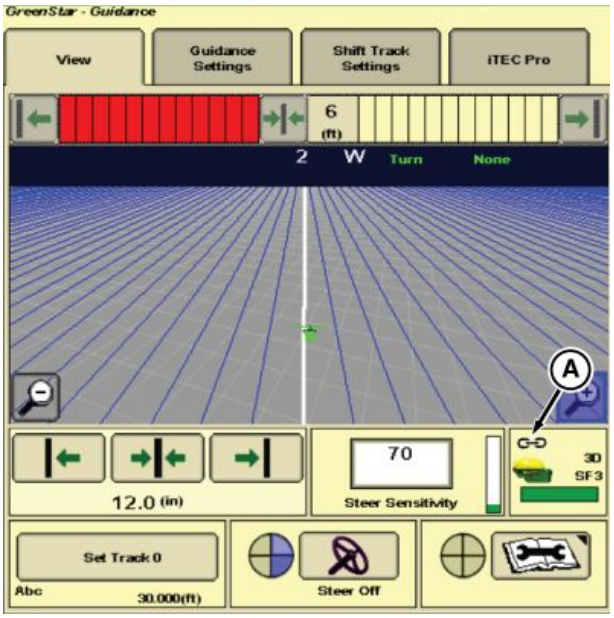
- Χρησιμοποιείται οθόνη GreenStar 3, οθόνη γενικής χρήσης John Deere 4640 ή CommandCenter 4600.
- Οι δέκτες StarFire 3000 ή StarFire 6000 είναι εγκατεστημένοι στο μηχάνημα και το παρελκόμενο.
- Στον δέκτη του μηχανήματος έχουν ενεργοποιηθεί τα SF2, SF3 ή RTK.
- Στον δέκτη του παρελκόμενου έχουν ενεργοποιηθεί τα SF1, SF2, SF3 ή RTK.
- Έχει επιλεγεί η λειτουργία "Οδήγηση παρελκόμενου" ή "Μετατόπιση παρελκόμενου".
- Η τιμή "Εμπρός/πίσω" για τον δέκτη του παρελκόμενου έχει οριστεί σε μηδέν.
- Στην οθόνη, τους δέκτες και τη μονάδα ελέγχου εφαρμογών έχουν εγκατασταθεί οι πιο πρόσφατες ενημερώσεις λογισμικού.
- Το iGrade δεν έχει ενεργοποιηθεί σε κάποιο προφίλ.

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα



PC589247 —UN—09AUG23

Συνδεδεμένοι δέκτες



PC589264 —UN—09AUG23

Συνδεδεμένη σελίδα καθοδήγησης

Εάν οι δέκτες χρησιμοποιούν κοινόχρηστο σήμα, το σύμβολο σύνδεσης (A) εμφανίζεται σε πολλές τοποθεσίες.

A—Σύμβολο σύνδεσης

PC589265 —UN—09AUG23

Συνδεδεμένοι δέκτες

PC589244 —UN—09AUG23

Συνδεδεμένοι δέκτες

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

Οθόνη

Η οθόνη είναι η διασύνδεση χρήστη που χρησιμοποιείται από τον χειριστή για τα εξής:

- Διαμόρφωση και βαθμονόμηση των εξαρτημάτων του συστήματος.
- Παρακολούθηση της απόδοσης του συστήματος.
- Ρυθμίσεις του συστήματος.
- Προγραμματισμό λογισμικού.
- Εμφάνιση διαγνωστικών ελέγχων.

PC589266 —UN—09AUG23

Οθόνη GreenStar 3 2630

PC589267 —UN—09AUG23

Οθόνη γενικής χρήσης John Deere 4640

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

Αισθητήρας γωνίας τροχού

ΣΣτα συστήματα διεύθυνσης παρελκόμενου χρησιμοποιείται αισθητήρας γωνίας τροχού για ανατροφοδότηση από το παρελκόμενο. Ένα ποτενσιόμετρο (A) ή ένας αισθητήρας φαινομένου Hall (B) χρησιμοποιείται ως αισθητήρας γωνίας τροχού.

Καθώς ο κύλινδρος ελέγχου οδήγησης επεκτείνεται ή συμπτύσσεται, το σήμα από το ποτενσιόμετρο αλλάζει έτσι ώστε να αντικατοπτρίζει τη θέση του μηχανισμού διεύθυνσης του παρελκόμενου. Αυτό το σήμα χρησιμοποιείται ως ανατροφοδότηση για το σύστημα καθοδήγησης και την ευαισθησία οδήγησης, για τον έλεγχο του μηχανισμού διεύθυνσης.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Ορισμένες συσκευές οδήγησης παρελκόμενου διαθέτουν αισθητήρα γωνίας τροχού ενσωματωμένο στον εξοπλισμό.

Ο αισθητήρας γωνίας τροχού πρέπει να είναι αναλογικός αισθητήρας 0–5 V.

Τοποθετήστε και βαθμονομήστε τον αισθητήρα γωνίας τροχού έτσι ώστε το εύρος κίνησής του να είναι ευθυγραμμισμένο και συμμετρικό. Τυχόν λανθασμένη τοποθέτηση του αισθητήρα οδηγεί σε χαμηλή απόδοση. Επαληθεύστε ότι η μηχανική και η υδραυλική σύνδεση οδήγησης έχει ρυθμιστεί σωστά, σύμφωνα με τις προδιαγραφές του κατασκευαστή.

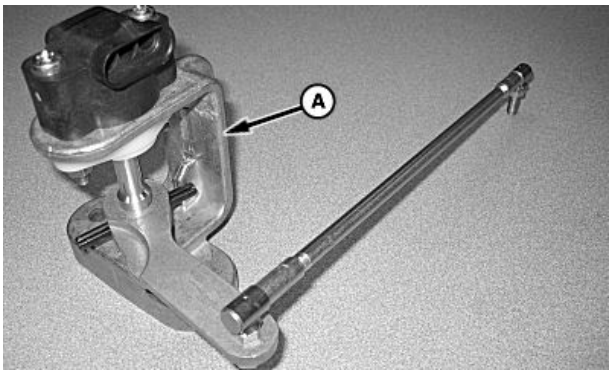
(Για το εκάστοτε σύστημα διεύθυνσης, ανατρέξτε στο αντίστοιχο Εγχειρίδιο χειριστή.)

Προϋποθέσεις εγκατάστασης

Για βέλτιστη απόδοση, εγκαταστήστε αισθητήρα γωνίας τροχού για το μέγιστο εύρος τάσης. Το κέντρο πρέπει να είναι σε ευθεία γραμμή και η απόσταση ίση αριστερά και δεξιά.

A—Ποτενσιόμετρο

B—Αισθητήρας φαινομένου Hall

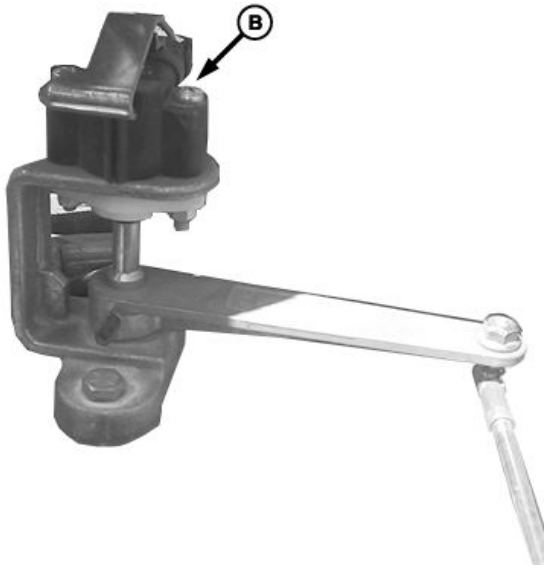


PC12344 —UN—19OCT09

Αισθητήρας γωνίας τροχού

PC12189 —UN—14OCT09

Ενσωματωμένος αισθητήρας γωνίας τροχού



PC13565 —UN—03MAY11

Αισθητήρας φαινομένου Hall

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

Μονάδα ελέγχου εφαρμογών

Η μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 λαμβάνει πληροφορίες για το ίχνος καθοδήγησης από την οθόνη και τον δέκτη του μηχανήματος. Οι πληροφορίες του ίχνους καθοδήγησης συγκρίνονται με τη θέση του δέκτη του παρελκόμενου για τον υπολογισμό του πλευρικού σφάλματος παρελκόμενου. Η μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 στέλνει τις απαραίτητες εντολές στην εξωτερική βαλβίδα ή στην υδραυλική μονάδα ελέγχου του μηχανήματος προκειμένου να χειριστεί ο μηχανισμός διεύθυνσης παρελκόμενου για τον εντοπισμό του ίχνους καθοδήγησης. Αν το παρελκόμενο χρησιμοποιεί τη λειτουργία ελέγχου διεύθυνσης παρελκόμενου, τα δεδομένα από τον αισθητήρα γωνίας τροχού χρησιμοποιούνται επίσης για τον εντοπισμό του ίχνους καθοδήγησης.

PC20218 —UN—07NOV14

Μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 με δέσμη καλωδίων

RW00482,0000337 -30-12JAN15-1/1

Βαλβίδα εξισορρόπησης

Η βαλβίδα εξισορρόπησης επιστρέφει το υδραυλικό υγρό εφόσον υπάρχει πίεση στην πλευρά υδραυλικής τροφοδοσίας της βαλβίδας. Η βαλβίδα εξισορρόπησης λειτουργεί σε συνδυασμό με τη ρύθμιση ροής του υδραυλικού συστήματος. Αν αλλάξει η υδραυλική ροή του συστήματος, πρέπει να γίνει ρύθμιση της βαλβίδας εξισορρόπησης.

Αν το υδραυλικό σύστημα του μηχανήματος δεν ρυθμίζει τη ροή επιστροφής, απαιτείται βαλβίδα εξισορρόπησης. Δεν απαιτείται βαλβίδα εξισορρόπησης εφόσον χρησιμοποιείται εξωτερική βαλβίδα.

Για βέλτιστη και σταθερή απόδοση, εγκαταστήστε και ρυθμίστε σωστά τη βαλβίδα εξισορρόπησης.

Τα παρακάτω μοντέλα μηχανημάτων χρησιμοποιούν βαλβίδες εξωτερικών εργασιών (SCV) βάσει CAN που απαιτούν βαλβίδα εξισορρόπησης και πρέπει να ρυθμιστούν για βέλτιστη απόδοση:

- Τροχοφόρα τρακτέρ σειράς 8030 (Σ.Α. 40001–).

PC19769 —UN—02JUL14

Βαλβίδα εξισορρόπησης

- Ερπυστριοφόρα τρακτέρ σειράς 8030 (Σ.Α. 905001–).
- Τροχοφόρα τρακτέρ σειράς 9030 (Σ.Α. 013000–).
- Ερπυστριοφόρα τρακτέρ σειράς 9030 (Σ.Α. 911000–).
- Όλα τα τρακτέρ σειράς 7R, 8R, 8RT, 9R και 9RT.

RW00482,0000338 -30-11SEP14-1/1

Εξωτερική βαλβίδα

Η εξωτερική βαλβίδα επιτρέπει στη μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 να ελέγχει το υδραυλικό σύστημα του μηχανήματος. Η σχεδίαση και η λειτουργία της εξωτερικής βαλβίδας John Deere διαφέρει στα υδραυλικά συστήματα ανοιχτού και κλειστού κέντρου. Χρησιμοποιήστε εξωτερική βαλβίδα:

- Αν η μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 δεν μπορεί να ελέγξει το υδραυλικό σύστημα του μηχανήματος. Συνήθως, αυτή η κατάσταση παρατηρείται στα μηχανήματα παλαιότερων μοντέλων ή στα μοντέλα άλλων κατασκευαστών που διαθέτουν σύστημα καθοδήγησης John Deere και βύσμα ISO.
- Για να διατηρήσετε τις συνδέσεις της βαλβίδας εξωτερικών εργασιών (SCV). Η εξωτερική βαλβίδα μπορεί να συνδεθεί σε μια ανοιχτή SCV στο μηχάνημα ή μπορεί να χρησιμοποιήσει πρόσθετη εξωτερική παροχή ως πηγή υδραυλικής ισχύος από το μηχάνημα.

Εξαρτήματα εξωτερικής βαλβίδας

Το υδραυλικό μπλοκ ελέγχου (A) κατευθύνει την υδραυλική ροή στους υδραυλικούς κυλίνδρους για τη θέση του παρελκόμενου.

Το σώμα της ηλεκτρονικής βαλβίδας (B) λαμβάνει εντολές από τη μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 και τις μεταβιβάζει στο υδραυλικό μπλοκ ελέγχου.

ΠΡΟΣΟΧΗ: Για την αποφυγή σοβαρού τραυματισμού, διατηρείτε την περιοχή γύρω από τον εξοπλισμό άδεια.

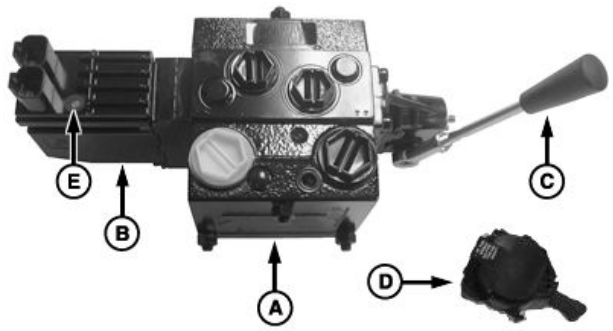
Η μετακίνηση του μοχλού χειρισμού της εξωτερικής βαλβίδας (C) μπορεί να προκαλέσει μετακίνηση του παρελκόμενου.

Ο μοχλός χειρισμού της εξωτερικής βαλβίδας ελέγχει μη αυτόματα το υδραυλικό μπλοκ ελέγχου.

Ο μοχλός χειρισμού ηλεκτρονικής SCV απομακρυσμένης στερέωσης (D) ελέγχει μη αυτόματα το υδραυλικό μπλοκ ελέγχου από την εξέδρα του χειριστή.

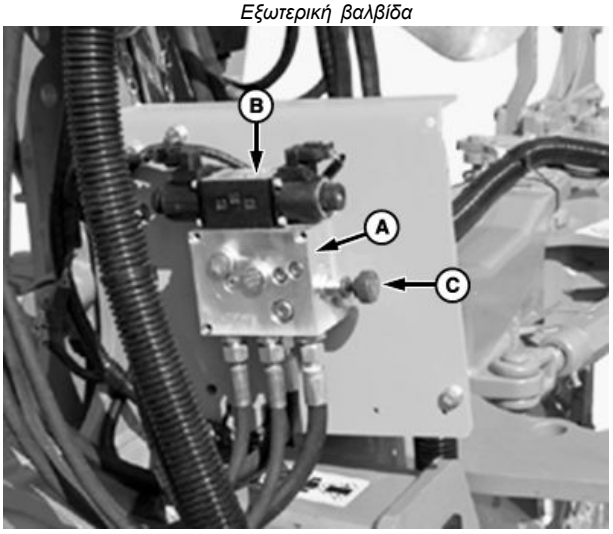
Η ένδειξη LED (E) υποδεικνύει την κατάσταση συστήματος του σώματος της ηλεκτρικής βαλβίδας.

- Πράσινο — Η βαλβίδα λαμβάνει εντολή από τη μονάδα ελέγχου.



PC19688 —UN—11JUN14

Εξωτερική βαλβίδα



PC22912 —UN—02AUG16

Εξωτερική βαλβίδα

A—Υδραυλικό μπλοκ ελέγχου
B—Σώμα ηλεκτρονικής βαλβίδας
C—Μοχλός χειρισμού εξωτερικής βαλβίδας
D—Μοχλός χειρισμού ηλεκτρονικής SCV απομακρυσμένης στερέωσης
E—Ένδειξη LED

- Πορτοκαλί — Η βαλβίδα είναι ενεργοποιημένη. Δεν λαμβάνεται εντολή από τη μονάδα ελέγχου.
- Κόκκινο — Υποδηλώνει κάποιο πρόβλημα. (Ανατρέξτε στο τμήμα Αντιμετώπιση προβλημάτων.)

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

Διακόπτης ύψους παρελκόμενου

Τα εξαρτήματα John Deere μπορούν να διαμορφωθούν για πολλά σχέδια παρελκόμενων.

Αν για την εφαρμογή σας απαιτείται διακόπτης ύψους, επικοινωνήστε με τον αντιπρόσωπο της John Deere ή άλλον πάροχο υπηρεσιών σέρβις.

Το Τεχνικό εγχειρίδιο της John Deere περιλαμβάνει πρόσθετες πληροφορίες.

RW00482,0000876 -30-05AUG25-1/1

Κάμερα AutoTrac Vision

Η εγκατεστημένη στο παρελκόμενο κάμερα AutoTrac Vision παρέχει πληροφορίες στη μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2.

PC589268 —UN—09AUG23

Κάμερα AutoTrac Vision

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

Οδηγός χαμηλής πλευράς

ΣΗΜΑΝΤΙΚΟ: Για να αποφύγετε την πρόκληση βλάβης στη μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2, χρησιμοποιήστε πηνίο ρελέ (A) 1 A ή λιγότερο και μην υπερβαίνετε τα 12 V.

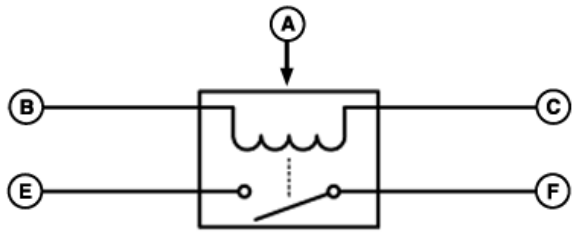
ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Το απαιτούμενο ρελέ για τη χρήση του οδηγού χαμηλής πλευράς της μονάδας ελέγχου εφαρμογών UCC2 δεν παρέχεται.

Εφαρμογές που χρησιμοποιούν τη λειτουργία οδηγού χαμηλής πλευράς:

- Παρελκόμενα που διαθέτουν ηλεκτρονικά φρένα που κλειδώνουν και απελευθερώνουν το τιμόνι κατά την αναστροφή του οχήματος.
- Παρελκόμενα με υδραυλικά συστήματα διεύθυνσης που χρησιμοποιούν ηλεκτρονικές τιμές προκειμένου οι κύλινδροι τιμονιού να είναι σε πλεύση κατά τη διάρκεια συμβάντων αναστροφής.

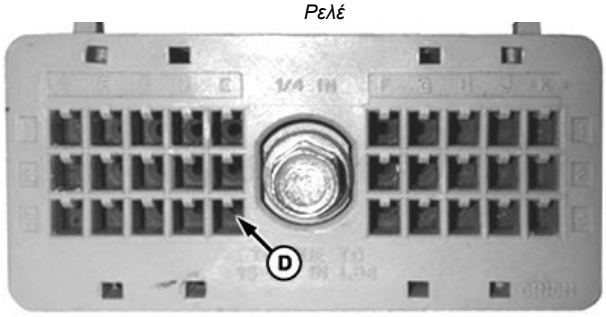
Συνδέστε το ρελέ σε ηλεκτρική τροφοδοσία χαμηλής έντασης DC 5—12 V (B) και τη γείωση (C) στην ακίδα E3 (D) του βύσματος της μονάδας ελέγχου εφαρμογών UCC2.

Ο οδηγός χαμηλής πλευράς στην ακίδα E3 ενεργοποιείται (κλείνει/γειώνεται) και παραμένει έτσι όσο το AutoTrac είναι ενεργό. Ο οδηγός χαμηλής πλευράς απενεργοποιείται (ανοίγει) όταν το AutoTrac είναι ανενεργό.



Ρελέ

PC26989 —UN—09APR19



Ακροδέκτης οδηγού χαμηλής πλευράς

PC26990 —UN—09APR19

A—Ρελέ (1 A ή λιγότερο)
B—Ηλεκτρική τροφοδοσία χαμηλής έντασης
C—Γείωση
D—E3
E—Ηλεκτρική τροφοδοσία υψηλής έντασης
F—Ηλεκτρονική συσκευή

zb48j1t,1693513049186 -30-31AUG23-1/1

Σύνδεση παρελκόμενου

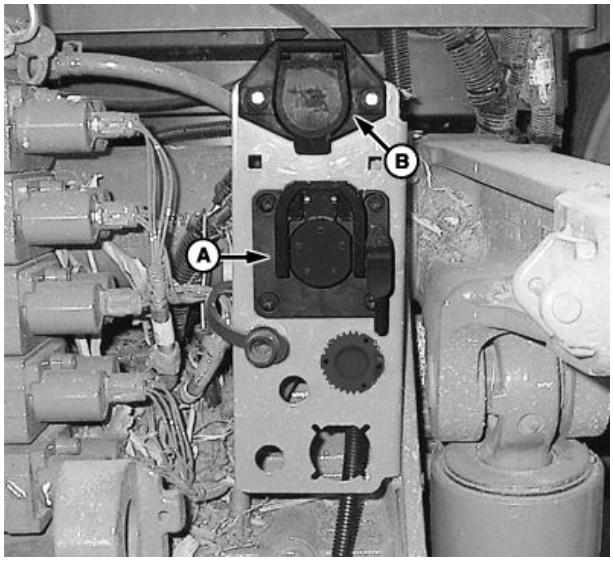
1. Σβήστε το μηχάνημα, δέστε το χειρόφρενο και αφαιρέστε το κλειδί.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Μην συνδέετε το παρελκόμενο όταν το μηχάνημα είναι σε λειτουργία. Διαφορετικά, προκύπτουν σφάλματα με αποτέλεσμα να μην λειτουργεί η Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου.

2. Συνδέστε τη δέσμη καλωδίων του δέκτη του παρελκόμενου στο βύσμα ISO 9 ακίδων (A).
3. Συνδέστε τη δέσμη καλωδίων συνεχούς τροφοδοσίας του παρελκόμενου στο βύσμα συνεχούς τροφοδοσίας του μηχανήματος.
4. Αν το παρελκόμενο έχει διαμορφωθεί με φώτα πορείας, συνδέστε τη δέσμη καλωδίων φώτων στο βύσμα φώτων (B).
5. Συνδέστε όλες τις άλλες συνδέσεις του παρελκόμενου που αφορούν την προσάρτηση εξοπλισμού στο τρακτέρ.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Ο υδραυλικός σωλήνας είναι απαραίτητος για σωστή λειτουργία. Στην εξωτερική βαλβίδα υπάρχουν τυπωμένες οι εξής ενδείξεις: P για τη σύνδεση του σωλήνα πίεσης, T για τη σύνδεση του σωλήνα επιστροφής ή δεξαμενής και LS για τη σύνδεση του σωλήνα ανίχνευσης φορτίου.

6. Αν χρησιμοποιείται εξωτερική βαλβίδα, συνδέστε τον σωλήνα πίεσης και τον σωλήνα επιστροφής ή δεξαμενής από την εξωτερική βαλβίδα στο μηχάνημα.



PC21197 —UN—27MAY15

Απεικονίζεται το πίσω μέρος του τρακτέρ

A—Βύσμα ISO 9 ακίδων **B—Βύσμα φωτισμού**

Αν χρησιμοποιείται πρόσθετη εξωτερική παροχή για την τροφοδοσία της εξωτερικής βαλβίδας, συνδέστε τον σωλήνα ανίχνευσης φορτίου.

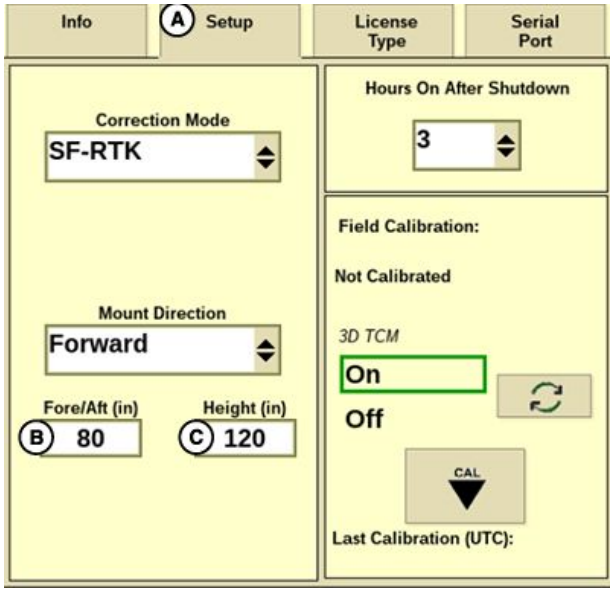
(Ανατρέξτε στο εγχειρίδιο χειριστή για περισσότερες πληροφορίες σχετικά με τη σύνδεση του παρελκόμενου και του υδραυλικού συστήματος του παρελκόμενου στο μηχάνημα.)

zb48j1t,1693513330291 -30-31AUG23-1/1

Διαμόρφωση δέκτη StarFire παρελκόμενου

1. Πλοηγηθείτε στις σελίδες του StarFire.
2. Επιλέξτε την καρτέλα "Ρύθμιση" (A).
3. Εισαγάγετε την τιμή 0 για τη ρύθμιση εμπρός/πίσω του δέκτη του παρελκόμενου (B).
4. Εισαγάγετε το ύψος του δέκτη του παρελκόμενου (C). Το ύψος μετριέται από το έδαφος έως το μέσο του θόλου. Κατά τη μέτρηση του ύψους, χαμηλώστε το παρελκόμενο όσο το δυνατόν πιο κοντά στη θέση εργασίας.

A—Καρτέλα Ρύθμιση
B—Πλαίσιο καταχώρισης Εμπρός/πίσω
C—Πλαίσιο καταχώρισης Ύψος



PC29124 —UN—26MAY23

Οθόνη ρύθμισης StarFire

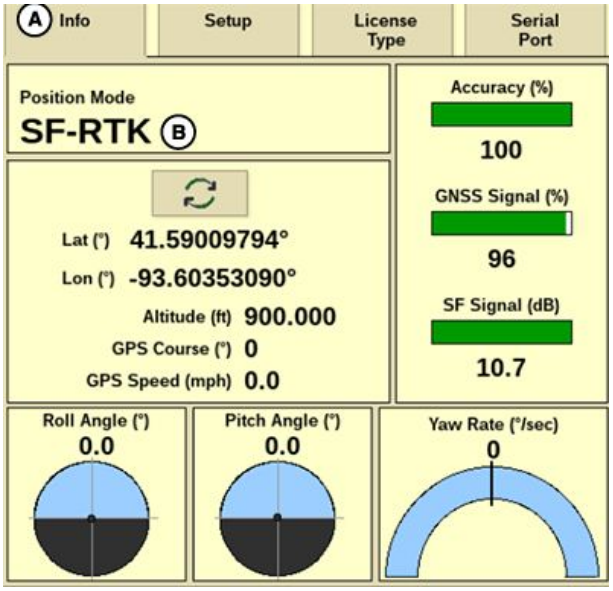
zb48j1t,1693513430746 -30-31AUG23-1/1

Βελτιστοποίηση μονάδας αντιστάθμισης ακρίβειας εδάφους (TCM)

Βελτιστοποιήστε τη βαθμονόμηση της TCM επιτρέποντας στην αδρανειακή μονάδα μέτρησης (IMU) να μετρήσει τη γωνία κλίσης και την τιμή εκτροπής πριν από την εκτέλεση της βαθμονόμησης της TCM.

1. Πλοηγηθείτε στις σελίδες του StarFire.
2. Επιλέξτε την καρτέλα Πληροφορίες (A).
3. Βεβαιωθείτε ότι η λειτουργία θέσης (B) έχει σήμα SF1 ή ισχυρότερο.

A—Καρτέλα Πληροφορίες **B—Λειτουργία θέσης**



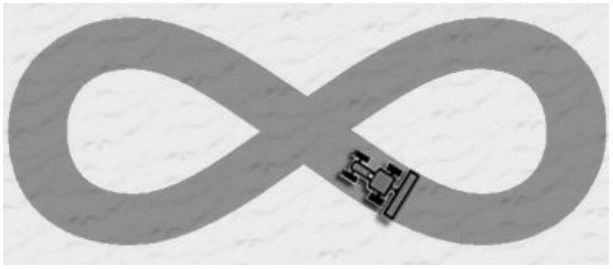
PC29125 —UN—26MAY23

Κύρια σελίδα StarFire — Καρτέλα Πληροφορίες

zb48j1t,1693513644852 -30-31AUG23-1/2

4. Οδηγήστε το μηχάνημα σε μοτίβο οδήγησης βελτιστοποίησης TCM δύο φορές, για να επιτρέψετε την προετοιμασία της συσκευής IMU.
5. Ολοκληρώστε τη βαθμονόμηση TCM.

   (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στην ενότητα Βαθμονόμηση μονάδας αντιστάθμισης ακρίβειας εδάφους [TCM].)



PC21419 —UN—30JUL15

Μοτίβο οδήγησης βελτιστοποίησης TCM

zb48j1t,1693513644852 -30-31AUG23-2/2

Βαθμονόμηση μονάδας αντιστάθμισης ακρίβειας εδάφους (TCM)

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Οι ενσωματωμένοι δέκτες StarFire 6000 βαθμονομούνται στο εργοστάσιο. Εάν υπάρχει ανάγκη επιτόπου βαθμονόμησης, ανατρέξτε στο εγχειρίδιο χειριστή του δέκτη StarFire 6000.

1. Πλοηγηθείτε στις σελίδες του StarFire.
2. Επιλέξτε την καρτέλα Ρύθμιση.

PC29126 —UN—26MAY23

Καρτέλα Ρύθμιση

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

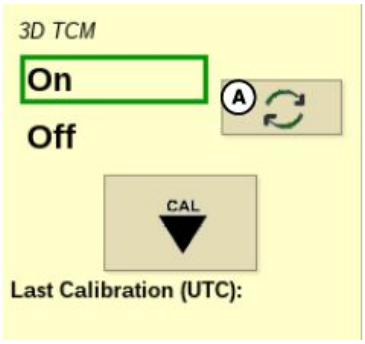
zb48j1t,1693513658356 -30-31AUG23-1/6

Επιλέξτε το κουμπί εναλλαγής TCM (A) για ενεργοποίηση και απενεργοποίηση της μονάδας TCM. Όταν η μονάδα TCM είναι απενεργοποιημένη, το σήμα StarFire δεν διορθώνεται για τη δυναμική του μηχανήματος ή για την πλευρική κλίση. Η μονάδα TCM ενεργοποιείται και πάλι από προεπιλογή μετά την επανεκκίνηση.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Για να ενεργοποιηθεί το AutoTrac, η TCM πρέπει να είναι ενεργοποιημένη.

Βαθμονομήστε την TCM έτσι ώστε ο δέκτης να μπορεί να προσδιορίσει γωνία κλίσης και γωνία περιστροφής στον εγκάρσιο άξονα 0°.

Πριν από τη βαθμονόμηση, βεβαιωθείτε ότι το μηχάνημα και το παρελκόμενο βρίσκονται σε κατάλληλη κατάσταση λειτουργίας και είναι έτοιμα για εργασία στον αγρό. Στο μηχάνημα πρέπει να έχουν τοποθετηθεί αντίβαρα και τα ελαστικά να είναι σωστά φουσκωμένα. Κατά τη βαθμονόμηση, χαμηλώστε το παρελκόμενο όσο το δυνατόν πιο κοντά στη θέση εργασίας.



PC29127 —UN—26MAY23

Κουμπί εναλλαγής TCM

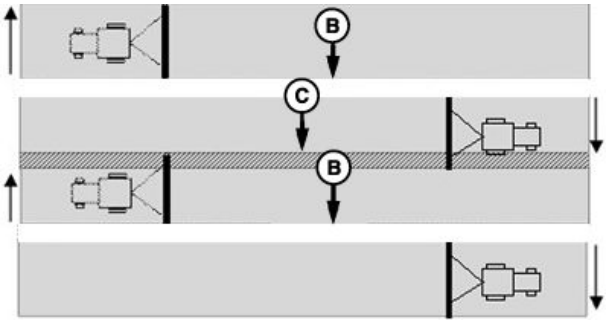
A—Κουμπί εναλλαγής TCM

zb48j1t,1693513658356 -30-31AUG23-2/6

Πρέπει να βαθμονομείτε τη μονάδα TCM κάθε φορά που αφαιρείτε και επανασυνδέετε τον δέκτη στο μηχάνημα ή σε περίπτωση που έχει αλλάξει η γωνία της μονάδας TCM σε σχέση με το μηχάνημα. Οι αλλαγές της γωνίας TCM σε σχέση με το μηχάνημα μπορούν να δημιουργήσουν μετατόπιση και μοιάζουν με συνεχή παράλειψη (B) ή επικάλυψη (C) στη λειτουργία περασμάτων. Πιθανές αιτίες αυτής της μετατόπισης μπορεί να είναι η ελαφριά μετατόπιση του στηρίγματος του StarFire, η ελαφριά μετατόπιση της καμπίνας του μηχανήματος ή η ανομοιόμορφη πίεση των ελαστικών από τη μια μεριά.

Για να εξαλείψετε τη μετατόπιση, φέρτε το μηχάνημα στην κατάλληλη θέση και βαθμονομήστε τη μονάδα TCM. Οδηγήστε κατά μήκος ενός περάσματος, στρίψτε και οδηγήστε ξανά κατά μήκος του ίδιου περάσματος, προς την αντίθετη κατεύθυνση. Αν το μηχάνημα δεν ακολουθήσει το ίδιο πέρασμα, μετρήστε την απόσταση μετατόπισης και καταχωρήστε την ως μετατόπιση παρελκόμενου.

Τοποθέτηση μηχανήματος και βαθμονόμηση μονάδας αντιστάθμισης ακρίβειας εδάφους (TCM)



PC19993 —UN—03SEP14

Επικάλυψη και παράλειψη

B—Παράλειψη **C—Επικάλυψη**

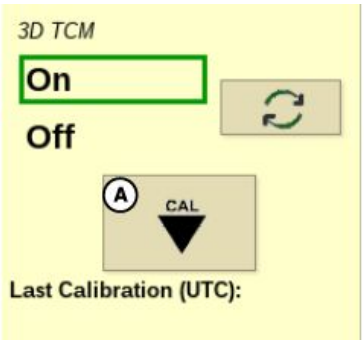
1. Σταθμεύστε το μηχάνημα σε μια σκληρή και επίπεδη επιφάνεια και ακινητοποιήστε το (η καμπίνα δεν πρέπει να ταλαντεύεται).
2. Για να καταγράψετε τη θέση του άξονα, σημειώστε τη θέση των ελαστικών ή των ερπυστριών στο έδαφος.

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

zb48j1t,1693513658356 -30-31AUG23-3/6

3. Επιλέξτε το κουμπί "Βαθμονόμηση" (A).

A—Πλήκτρο βαθμονόμησης



PC29128 —UN—26MAY23

Κουμπί βαθμονόμησης

zb48j1t,1693513658356 -30-31AUG23-4/6

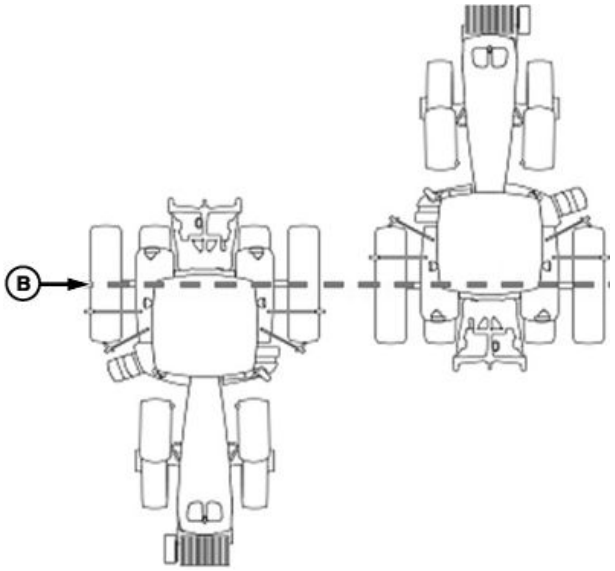
4. Επιλέξτε το κουμπί Αποδοχή. Θα εμφανιστεί η γραμμή κατάστασης βαθμονόμησης, η οποία εξαφανίζεται όταν ολοκληρωθεί η βαθμονόμηση.

PC29129 —UN—26MAY23

Πλήκτρο επιβεβαίωσης

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

zb48j1t,1693513658356 -30-31AUG23-5/6

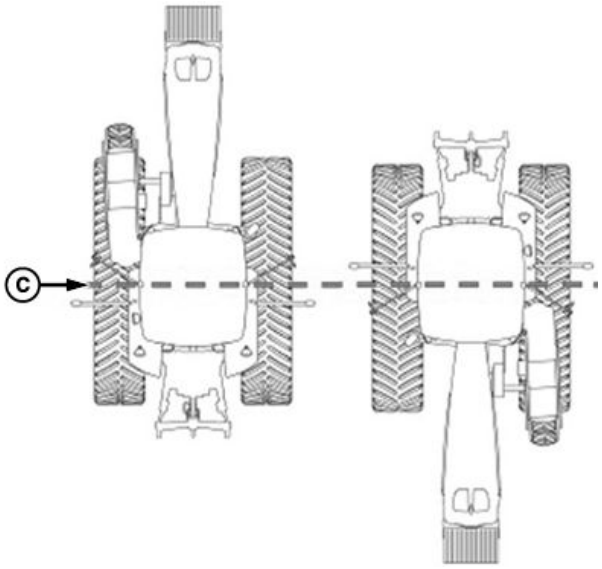


Μηχανήματα με κινούμενο μπροστινό άξονα

B—Πίσω άξονας

5. Στρίψτε το μηχάνημα 180 προς την αντίθετη κατεύθυνση. Βεβαιωθείτε ότι τα ελαστικά βρίσκονται στη σωστή θέση, ανάλογα με το εάν ο μπροστινός άξονας είναι σταθερός ή κινούμενος, και ότι το μηχάνημα έχει ακινητοποιηθεί πλήρως (η καμπίνα δεν ταλαντεύεται).
   - Στα μηχανήματα με κινούμενο μπροστινό άξονα (μηχανικό μπροστινό διαφορικό [MFWD], ανάρτηση ανεξάρτητων συνδέσμων [ILS] ή ανάρτηση τριπλού συνδέσμου [TLS]), τοποθετήστε τους τροχούς έτσι ώστε ο πίσω άξονας (B) να βρίσκεται στην ίδια θέση όταν εκτελείτε βαθμονόμηση 2 σημείων.
   - Στα μηχανήματα σταθερού άξονα με τροχούς ή ερπύστριες (τρακτέρ με ερπύστριες, ψεκαστικά σειράς 47X0 και 49X0, ή τροχοφόρα τρακτέρ σειράς 9000 και 9020), τοποθετήστε τους τροχούς ή τις ερπύστριες έτσι ώστε το σημείο περιστροφής του μηχανήματος (C) να βρίσκεται στην ίδια θέση ανεξάρτητα από την κατεύθυνσή του.
6. Επιλέξτε το κουμπί Αποδοχή. Εμφανίζεται η γραμμή κατάστασης βαθμονόμησης η οποία εξαφανίζεται όταν η βαθμονόμηση ολοκληρωθεί.
7. Επιλέξτε το κουμπί "Αποδοχή" για να επιστρέψετε στην καρτέλα "Ρύθμιση". Εάν η βαθμονόμηση δεν ήταν επιτυχής, επαναλάβετε τη βαθμονόμηση της μονάδας TCM.

C—Σημείο περιστροφής μηχανήματος



Μηχανήματα με τροχούς ή ερπύστριες σταθερού άξονα

zb48j1t,1693513658356 -30-31AUG23-6/6

Ρύθμιση βαλβίδας εξωτερικών εργασιών (SCV)

⚠ ΠΡΟΣΟΧΗ: Οι υπερβολικές ρυθμίσεις παροχής SCV μπορεί να προκαλέσουν ξαφνική κίνηση του μηχανήματος όταν ο κύλινδρος τεθεί σε λειτουργία. Για την αποφυγή τραυματισμών, πριν πατήσετε το κουμπί SCV για να ελέγξετε την τρέχουσα παροχή, βεβαιωθείτε ότι δεν υπάρχουν άτομα γύρω από το μηχάνημα. Η πλήρης επέκταση ή σύμπτυξη του κυλίνδρου θα διαρκέσει περίπου 2 δευτερόλεπτα.

Για την εμφάνιση της ένδειξης αυτόματης λειτουργίας (A), ο αυτόματος έλεγχος SCV απαιτεί:

- Εγκατεστημένη μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2.
- Μια διαμορφωμένη SCV.

Ο αυτόματος έλεγχος SCV ενεργοποιείται όταν η SCV τεθεί στην εμπρόσθια θέση συγκράτησης. Για την αυτόματη λειτουργία απαιτείται ταχύτητα 0,1 χλμ./ώρα (0,06 mph) ή μεγαλύτερη για την αυτόματη ενεργοποίηση του υδραυλικού συστήματος του παρελκόμενου.

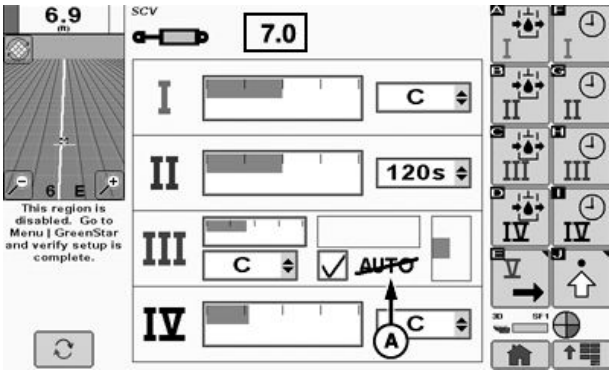
- CommandCenter— Η διαγραμμένη ένδειξη AUTO (ΑΥΤΟΜΑΤΗ) υποδηλώνει ότι η αυτόματη λειτουργία δεν είναι ενεργή. Η ένδειξη !AUTO! (ΑΥΤΟΜΑΤΗ) υποδηλώνει ότι υπάρχει σφάλμα και ότι η αυτόματη λειτουργία δεν μπορεί να λειτουργήσει. Η ένδειξη AUTO (ΑΥΤΟΜΑΤΗ) υποδηλώνει ότι η αυτόματη λειτουργία λειτουργεί κανονικά.
- TouchSet— Η ένδειξη EC υποδηλώνει ότι η αυτόματη λειτουργία δεν είναι ενεργή. Η ένδειξη AC υποδηλώνει ότι η αυτόματη λειτουργία λειτουργεί κανονικά.

Η ρύθμιση ροής συγκράτησης SCV ισχύει τόσο για την επέκταση όσο και για τη σύμπτυξη. Η μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 ελέγχει αυτόματα τον χρόνο συγκράτησης όταν επιλεγεί τύπος ελέγχου και η αυτόματη λειτουργία ενεργοποιηθεί.

Ρυθμίστε τη ροή συγκράτησης για κάθε λειτουργία.

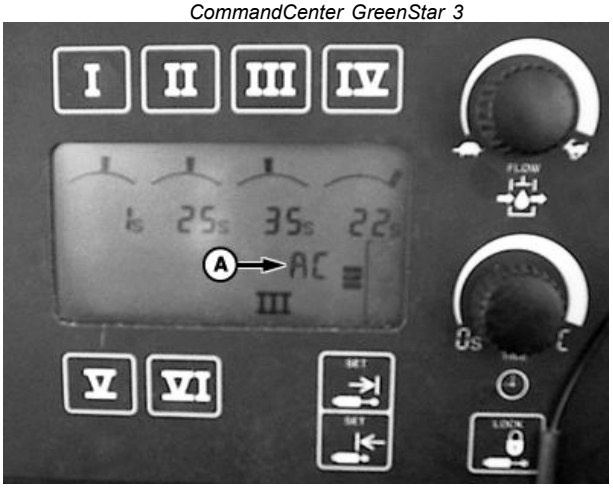
(Για περισσότερες πληροφορίες σχετικά με τους ελέγχους SCV, ανατρέξτε στο Εγχειρίδιο χειριστή.)

Η SCV μπορεί να τεθεί σε λειτουργία για τη διατήρηση της παροχής ενώ εκτελείται λειτουργία ρύθμισης.



PC22224 —UN—26FEB16

CommandCenter GreenStar 3



PC22225 —UN—26FEB16

Οθόνη αφής

A—Ένδειξη αυτόματης λειτουργίας

Απόδοση ροής βαλβίδας SCV (κατά προσέγγιση)		
Ρυθμίσεις ροής βαλβίδας SCV	Ροής	
	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

Απόδοση ροής SCV

[a] 0,1 = Ελάχιστη ρύθμιση ροής

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

CommandCenter GreenStar 3

1. Επιλέξτε το πλήκτρο μενού CommandARM.
2. Επιλέξτε το πλήκτρο SCV.
3. Επιλέξτε το πλήκτρο "Προηγμένες ρυθμίσεις".

PC589248 —UN—09AUG23

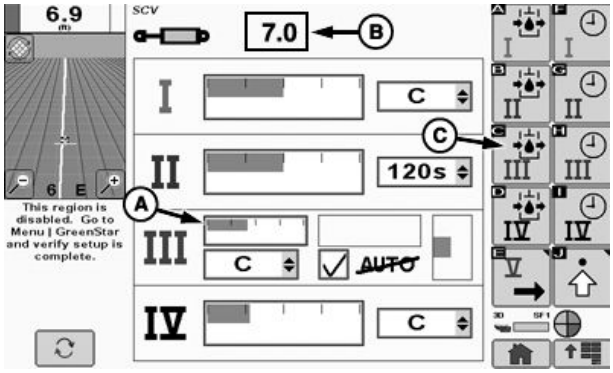
Πλήκτρο μενού CommandARM > Πλήκτρο SCV > Πλήκτρο προηγμένων ρυθμίσεων

zb48j1t,1693513668856 -30-31AUG23-2/5

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Το ραβδοειδές διάγραμμα (A) απεικονίζει τη ροή συγκράτησης.

4. Για να μεταβείτε στο ραβδοειδές διάγραμμα ροής συγκράτησης, επιλέξτε το πλήκτρο "Ρύθμιση επέκτασης" (C) για την SCV που χρησιμοποιείται. Επιλέξτε το κουμπί "Επιβεβαίωση" για επισήμανση. Περιστρέψτε τον τροχό για να ρυθμίσετε τη ροή κι έπειτα επιλέξτε το πλήκτρο επιβεβαίωσης.

A—Ραβδόγραμμα ροής συγκράτησης
B—Πλαίσιο τιμής ροής συγκράτησης
C—Πλήκτρο Ρύθμιση επέκτασης



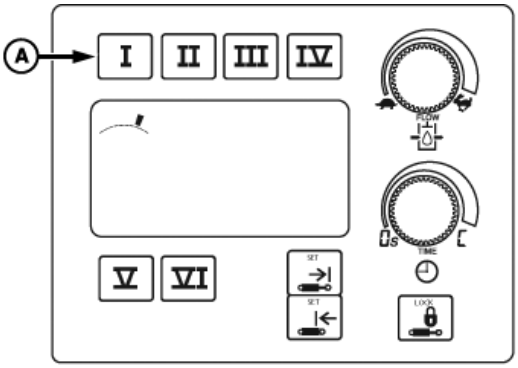
PC22226 —UN—10MAR16

Αρχική σελίδα SCV

zb48j1t,1693513668856 -30-31AUG23-3/5

Οθόνη αφής

A—Κουμπιά επιλογής SCV



PC17987 —UN—07NOV13

Ρύθμιση παροχής βαλβίδας εξωτερικών εργασιών

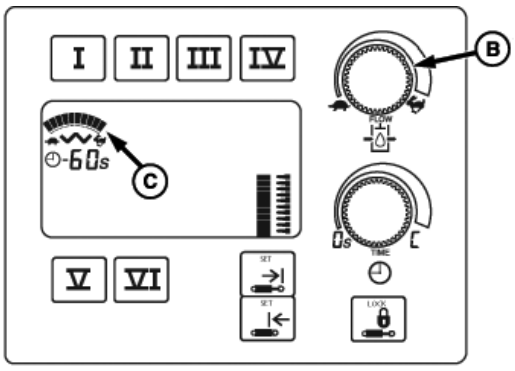
zb48j1t,1693513668856 -30-31AUG23-4/5

1. Επιλέξτε το κουμπί (A) για την SCV που χρησιμοποιείται. Η οθόνη κάτω από τα κουμπιά επιλογής SCV εμφανίζει την προηγούμενη παροχή.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Καθώς ο χειριστής περιστρέφει τον επιλογέα ρύθμισης ροής (B), ο αριθμός των τμημάτων της γραμμής αυξάνεται ή μειώνεται καθώς η ροή αλλάζει.

2. Περιστρέψτε τον επιλογέα ρύθμισης ροής δεξιόστροφα για να αυξήσετε τη ροή ή αριστερόστροφα για να τη μειώσετε. Η ρύθμιση ροής εμφανίζεται στο ραβδοειδές διάγραμμα (C) όταν γίνουν ρυθμίσεις.

B—Επιλογέας ρύθμισης ροής
C—Ραβδόγραμμα



PC17988 —UN—07NOV13

Οθόνη ενδείξεων

zb48j1t,1693513668856 -30-31AUG23-5/5

Ρύθμιση διπλής βαλβίδας εξισορρόπησης

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Συνιστάται παροχή 11–30 l/min (3–8 gal/min).

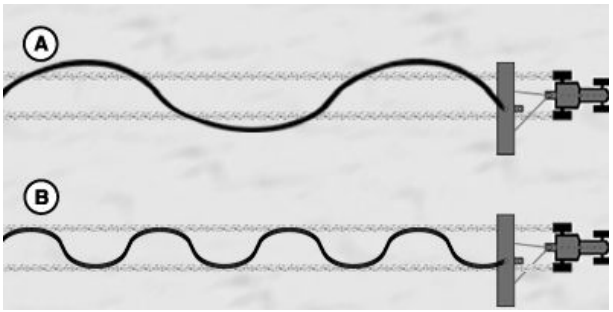
> *Αν η υδραυλική παροχή έχει ρυθμιστεί, ολοκληρώστε τον έλεγχο βαθμονόμησης ορίων βαλβίδας εξωτερικών εργασιών (SCV).*

Η βαλβίδα εξισορρόπησης ελέγχει το κινούμενο φορτίο και αποτρέπει τη διαφυγή του. Ο έλεγχος του φορτίου επιτρέπει την ομαλή μετάβαση κατά τη μετακίνηση του παρελκόμενου. Οι ρυθμίσεις της διπλής βαλβίδας εξισορρόπησης εξαρτώνται από τον τύπο και τη διαμόρφωση του υδραυλικού κυλίνδρου.

Γυρίστε το φυσίγγιο της βαλβίδας δεξιόστροφα για να αυξήσετε την πίεση.

Γυρίστε το φυσίγγιο της βαλβίδας αριστερόστροφα για να μειώσετε την πίεση.

Θέστε το σύστημα σε λειτουργία και παρακολουθήστε την κατάσταση στο έδαφος. Αν παρατηρήσετε κίνηση S του παρελκόμενου, ρυθμίστε την πίεση της βαλβίδας εξισορρόπησης.



PC23480 —UN—09DEC16

Κίνηση S παρελκόμενου

A—Αργή κίνηση S **B—Δυναμική κίνηση S**

- Αν παρατηρήσετε αργή κίνηση S του παρελκόμενου (A), η πίεση είναι πολύ υψηλή. Γυρίστε το φυσίγγιο της βαλβίδας αριστερόστροφα για να μειώσετε την πίεση.
- Αν παρατηρήσετε δυναμική κίνηση S του παρελκόμενου (A), η πίεση είναι πολύ χαμηλή. Γυρίστε το φυσίγγιο της βαλβίδας αριστερόστροφα για να αυξήσετε την πίεση.

AE77568,0000297 -30-05JAN17-1/1

Επισκόπηση Οδηγού ρύθμισης

Ο οδηγός ρύθμισης σε αυτό το εγχειρίδιο είναι μια γενική επισκόπηση για το John Deere Active Implement Guidance™ και την Οδήγηση αρότρου. Η μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 μπορεί να ελέγχει πολλές λειτουργίες ταυτόχρονα. Για παράδειγμα, το John Deere Active Implement Guidance™ και το iGrade μπορούν να χρησιμοποιούνται σε διάφορα παρελκόμενα. Το iGrade με John Deere Active Implement Guidance™ μπορεί να χρησιμοποιηθεί σε παρελκόμενα δημιουργίας ανυψωμένων παρτεριών για τη διατήρηση της κλίσης του αυλακιού. Αυτή η μέθοδος επιτρέπει την αποστράγγιση του αυλακιού ενώ το πάνω στρώμα εδάφους του ανυψωμένου παρτεριού παραμένει άθικτο.

(Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στο εγχειρίδιο χειριστή iGrade και Διάνυσης απόστασης.)

Επιλέγοντας και ρυθμίζοντας περισσότερες από μία λειτουργίες έχετε στη διάθεσή σας πολλές λειτουργίες εφαρμογών.

Ο Οδηγός ρύθμισης καθοδηγεί τον χειριστή σε μια σειρά βημάτων βάσει των επιλογών που ορίζονται. Επιλέξτε τα

PC29130 —UN—26MAY23

Κουμπιά "Προηγούμενη σελίδα" και "Επόμενη σελίδα"

κουμπιά "Προηγούμενη σελίδα" και "Επόμενη σελίδα" για να περιηγηθείτε στον Οδηγό ρύθμισης.

zb48j1t,1693513782299 -30-31AUG23-1/4

Εκτός από το παρόν Εγχειρίδιο χειριστή, ο χειριστής μπορεί να επιλέξει το πλήκτρο "Βοήθεια" για περισσότερες πληροφορίες σχετικά με κάποιο βήμα.

Για να εκκινήσετε τον Οδηγό ρύθμισης:

1. Μεταβείτε στις σελίδες της μονάδας ελέγχου εφαρμογών.

PC29131 —UN—26MAY23

Πλήκτρο "Βοήθεια"

zb48j1t,1693513782299 -30-31AUG23-2/4

2. Επιλέξτε το πλήκτρο "Ρύθμιση μονάδας ελέγχου".

PC29132 —UN—26MAY23

Πλήκτρο "Ρύθμιση μονάδας ελέγχου"

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

zb48j1t,1693513782299 -30-31AUG23-3/4

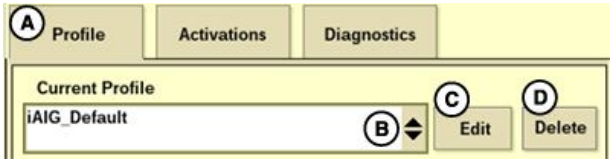
3. Επιλέξτε την καρτέλα "Προφίλ" (A).
4. Επιλέξτε ένα προφίλ από το αναδιπλούμενο μενού Τρέχον προφίλ (B).
   - Επιλέξτε Προσθήκη νέου προφίλ από τη λίστα στο τρέχον μενού προφίλ (B).
   - Επιλέξτε ένα υπάρχον προφίλ για να το επεξεργαστείτε.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Αφού ρυθμίσετε το προφίλ, εμφανίζονται περισσότερα στοιχεία στην καρτέλα "Προφίλ". Κάθε στοιχείο επιτρέπει την αλλαγή μεμονωμένων ρυθμίσεων χωρίς να πρέπει να περάσετε όλα τα βήματα του Οδηγού ρύθμισης.

5. Επιλέξτε το κουμπί "Επεξεργασία" (C).

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Το κουμπί "Διαγραφή" (D) εμφανίζεται μόνο αν επιλεγεί κάποιο υπάρχον προφίλ.

PC29133 —UN—26MAY23



Καρτέλα "Προφίλ"

A—Καρτέλα Προφίλ
B—Αναδιπλούμενο μενού Τρέχον προφίλ
C—Κουμπί επεξεργασίας
D—Κουμπί Διαγραφή

6. Επιλέξτε τις λειτουργίες που απαιτούνται για την εργασία.

zb48j1t,1693513782299 -30-31AUG23-4/4

Μετατοπίσεις GPS

Οι οθόνες 4ης γενιάς έχουν ένα προαιρετικό πλάισιο ελέγχου "Εισαγάγετε διαστάσεις αυτόματα από την εφαρμογή "Διαχείριση εξοπλισμού" εφόσον είναι διαθέσιμες" (A). Όταν επιλεγεί και οι διαστάσεις εισαχθούν με επιτυχία, τα πλαίσια καταχώρισης μετατόπισης συμπληρώνονται και απενεργοποιούνται.

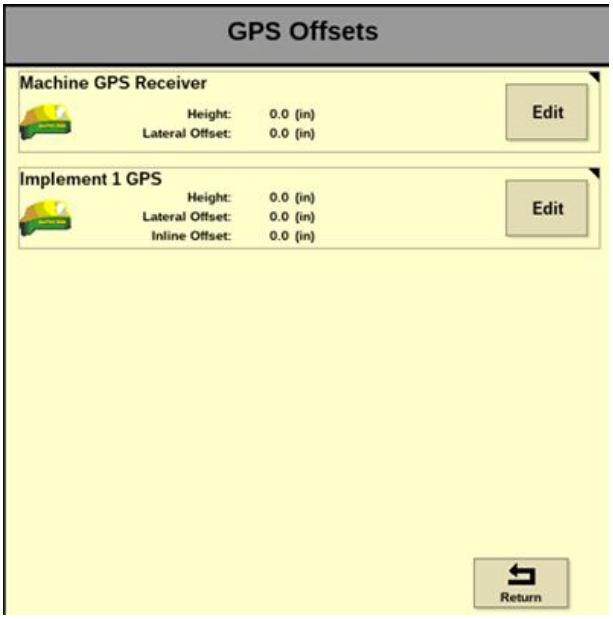
ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Βεβαιωθείτε ότι οι τιμές μετατόπισης που εισαγάγατε στη μονάδα ελέγχου εφαρμογών, τον δέκτη StarFire και τις εφαρμογές ρύθμισης εξοπλισμού συμφωνούν.

Για το John Deere Active Implement Guidance™, επιλέξτε το πλήκτρο Ρύθμιση μονάδας ελέγχου, στη συνέχεια την καρτέλα Προφίλ και, στη συνέχεια, Κουμπί επεξεργασίας μετατοπίσεων GPS.

- Ανατρέξτε στις Μετατοπίσεις δέκτη GPS μηχανήματος και Μετατοπίσεις δέκτη GPS παρελκόμενου.

Για την Οδήγηση αρότρου, επιλέξτε το πλήκτρο Ρύθμιση οδήγησης αρότρου > καρτέλα Ρύθμιση > Κουμπί επεξεργασίας μετατοπίσεων εξοπλισμού.

- Αν παρέχεται μόνο ένας δέκτης παγκοσμίου συστήματος εντοπισμού θέσης (GPS) μηχανήματος, ανατρέξτε στις Μετατοπίσεις εξοπλισμού και Μετατοπίσεις δέκτη GPS μηχανήματος.
- Αν παρέχονται οι δέκτες GPS τόσο του μηχανήματος όσο και του παρελκόμενου, και ο δέκτης του παρελκόμενου έχει επιλεγεί για έλεγχο πλάτους, ανατρέξτε στις ενότητες "Μετατοπίσεις δέκτη GPS μηχανήματος" και "Μετατοπίσεις δέκτη GPS παρελκόμενου". (Για να επιλέξετε τον δέκτη GPS παρελκόμενου, ανατρέξτε στην ενότητα "Έλεγχος πλάτους — Οδήγηση αρότρου".)



PC29134 —UN—26MAY23

Μετατοπίσεις GPS

A—Πλαίσιο ελέγχου Εισαγάγετε διαστάσεις αυτόματα από την εφαρμογή Διαχείριση εξοπλισμού εφόσον είναι διαθέσιμες

Μετατοπίσεις εξοπλισμού

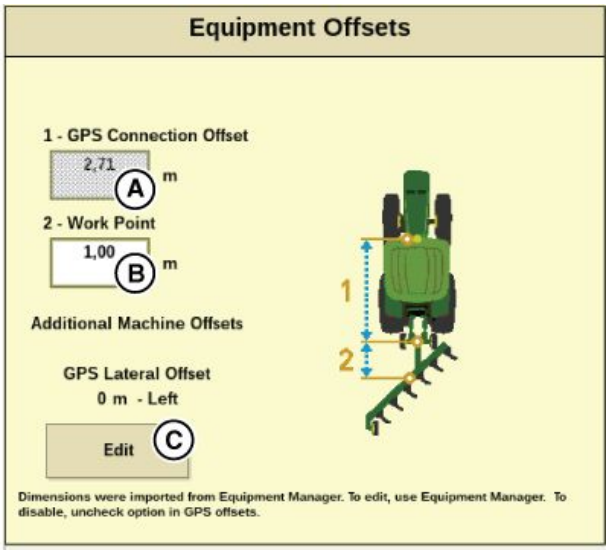
Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

zb48j1t,1693513794137 -30-31AUG23-1/4

1. Εισαγάγετε τη μετατόπιση σύνδεσης GPS στο πλαίσιο καταχώρισης (A).
2. Εισαγάγετε το σημείο εργασίας στο πλαίσιο καταχώρισης (B).
3. Επιλέξτε το κουμπί "Επεξεργασία" (C).

Μετατοπίσεις δέκτη GPS μηχανήματος

A—Πλαίσιο καταχώρισης Μετατόπιση σύνδεσης GPS
B—Πλαίσιο καταχώρισης Σημείο εργασίας
C—Κουμπί επεξεργασίας



PC589249 —UN—09AUG23

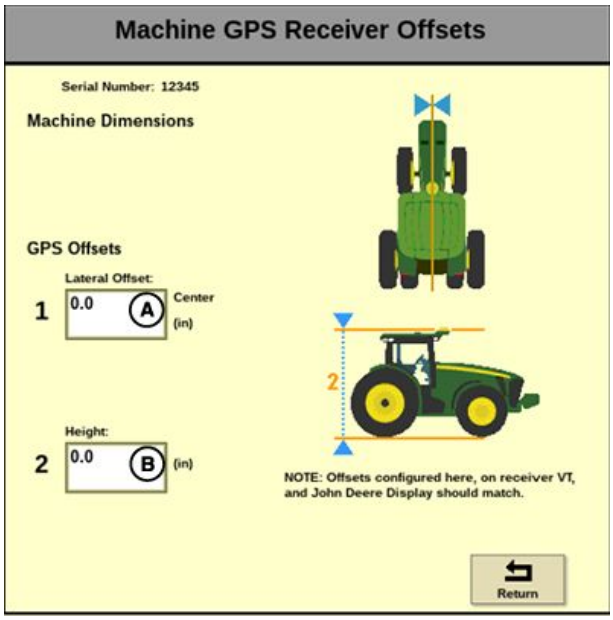
Μετατοπίσεις εξοπλισμού

zb48j1t,1693513794137 -30-31AUG23-2/4

1. Εισαγάγετε την πλευρική μετατόπιση στο πλαίσιο καταχώρισης (A).
2. Εισαγάγετε το ύψος στο πλαίσιο καταχώρισης (B).

Μετατοπίσεις δέκτη GPS παρελκόμενου

A—Πλαίσιο καταχώρισης Πλευρική μετατόπιση
B—Πλαίσιο καταχώρισης Ύψος



PC29135 —UN—26MAY23

Μετατοπίσεις δέκτη GPS μηχανήματος

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

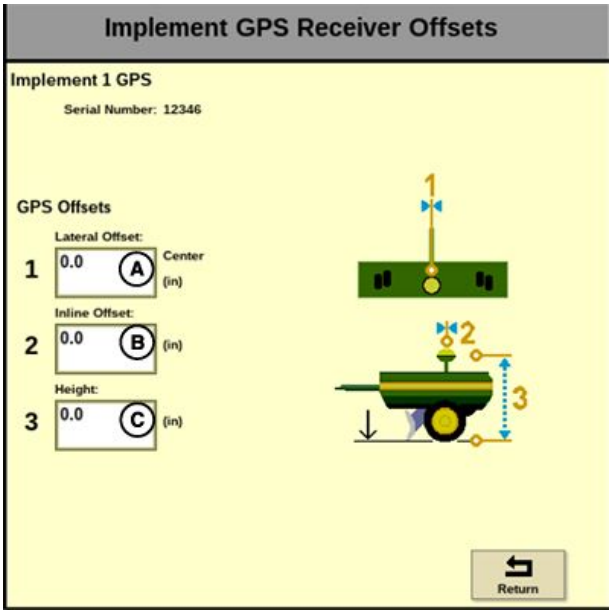
zb48j1t,1693513794137 -30-31AUG23-3/4

1. Εισαγάγετε την πλευρική μετατόπιση στο πλαίσιο καταχώρισης (A).

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Η ευθεία μετατόπιση είναι η οριζόντια απόσταση μεταξύ του σημείου διανομής του προϊόντος και του δέκτη. Μια θετική τιμή βρίσκεται πιο κοντά στο τρακτέρ και μια αρνητική τιμή βρίσκεται πιο μακριά από το τρακτέρ.

2. Εισαγάγετε την ευθεία μετατόπιση στο πλαίσιο καταχώρισης (B).
3. Εισαγάγετε το ύψος στο πλαίσιο καταχώρισης (C).

A—Πλαίσιο καταχώρισης Πλευρική μετατόπιση
B—Πλαίσιο καταχώρισης Ευθεία μετατόπιση
C—Πλαίσιο καταχώρισης Ύψος



PC29136 —UN—26MAY23

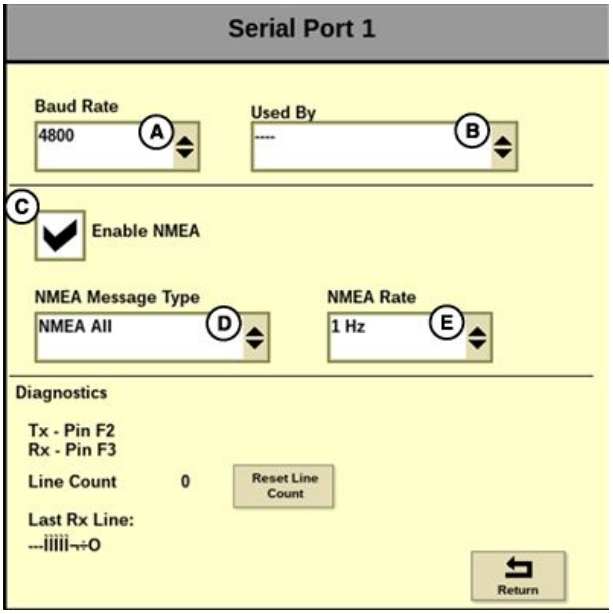
Μετατοπίσεις δέκτη GPS παρελκόμενου

zb48j1t,1693513794137 -30-31AUG23-4/4

Σειριακές θύρεςΣΣ

Επιλέξτε το πλήκτρο "Ρύθμιση μονάδας ελέγχου" > καρτέλα "Προφίλ" > κουμπί "Επεξεργασία σειριακών θυρών" > κουμπί "Επεξεργασία σειριακής θύρας 1 ή 2".

1. Επιλέξτε τιμή baud από το αναδιπλούμενο μενού (A).
2. Επιλέξτε τη συσκευή που χρησιμοποιεί τη σειριακή θύρα από το αναδιπλούμενο μενού (B).
3. Για να ενεργοποιήσετε την αποστολή μηνυμάτων από την Εθνική ένωση ναυτιλιακού ηλεκτρονικού εξοπλισμού (NMEA), επιλέξτε το πλαίσιο ελέγχου (C).
   a. Επιλέξτε τον τύπο μηνυμάτων NMEA από το αναδιπλούμενο μενού (D).
      - GGA
      - GGA, GSA
      - GGA, GSA, VTG
      - GGA, GSA, RMC
      - NMEA όλα
   b. Επιλέξτε την τιμή NMEA από το αναδιπλούμενο μενού (E).



PC29137 —UN—26MAY23

Σειριακή θύρα 1

A—Αναδιπλούμενο μενού Τιμή Baud
B—Αναδιπλούμενο μενού Χρήση από
C—Πλαίσιο ελέγχου Ενεργοποίηση NMEA
D—Αναδιπλούμενο μενού Τύπος μηνύματος NMEA
E—Αναδιπλούμενο μενού Ρυθμός NMEA

zb48j1t,1693513956052 -30-31AUG23-1/1

Ρύθμιση σελίδας εκτέλεσηςΣΣ

Αφού γίνει ρύθμιση κάποιου προφίλ στη μονάδα ελέγχου εφαρμογών, μπορείτε να διαμορφώσετε μια σελίδα εκτέλεσης που θα εμφανίζει πληροφορίες και λειτουργίες της μονάδας ελέγχου εφαρμογών.

Για να ρυθμίσετε μια σελίδα εκτέλεσης, χρησιμοποιήστε την εφαρμογή "Διαχειριστής διάταξης οθόνης εργασίας" και επιλέξτε μια μονάδα ελέγχου εφαρμογών.

(Ανατρέξτε στην οθόνη "Εγχειρίδιο χειριστή" για τη ρύθμιση σελίδων εκτέλεσης.)

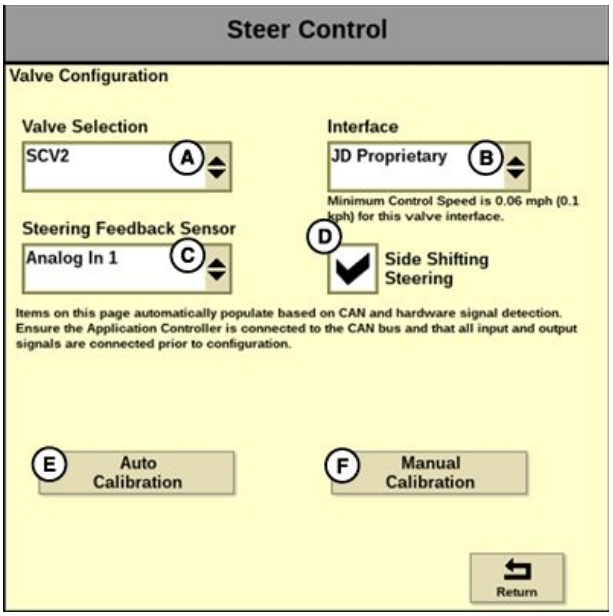
RW00482,00007A2 -30-24JUN19-1/1

Έλεγχος οδήγησης — Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου

Επιλέξτε το πλήκτρο John Deere Active Implement Guidance™ > καρτέλα Ρύθμιση > Κουμπί επεξεργασίας ελέγχου οδήγησης.

Τα αναδιπλούμενα μενού (A–C) ενημερώνονται αυτόματα βάσει εντοπισμού σήματος CAN και εξοπλισμού. Βεβαιωθείτε ότι η μονάδα ελέγχου εφαρμογών έχει συνδεθεί στον δίαυλο CAN και ότι όλα τα σήματα εισόδου και εξόδου είναι συνδεδεμένα πριν προχωρήσετε σε διαμόρφωση. Ο αισθητήρας ανατροφοδότησης συστήματος διεύθυνσης συμπληρώνεται αυτόματα όταν ανιχνευτεί ηλεκτρική τάση μεταξύ 0,1–4,9 V στον αναλογικό ακροδέκτη 1 ή 2.

1. Βεβαιωθείτε ότι η επιλογή βαλβίδας είναι σωστή.
2. Βεβαιωθείτε ότι ο αισθητήρας ανατροφοδότησης συστήματος διεύθυνσης είναι σωστός.
3. Βεβαιωθείτε ότι η διασύνδεση είναι σωστή.
   - Βαλβίδα ελέγχου εξωτερικών εργασιών (SCV) και εξωτερικός διακόπτης SVC
     - Συμβατό με τρακτέρ άλλου κατασκευαστή, σειράς 60 και παλαιότερα, 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10, 7X20 και τρακτέρ μικρού πλαισίου 7X30.
   - John Deere παλαιού τύπου
     - Συμβατό με τρακτέρ 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10 και 9X20.
     - Χρησιμοποιεί μόνο τις SVC 1 και 3.
     - Απαιτείται η δέσμη καλωδίων της μονάδας ελέγχου εφαρμογών UCC2 συνδεδεμένη στο προαιρετικό βύσμα στο πίσω μέρος της καμπίνας του τρακτέρ.
   - SCV ιδιοκτησία John Deere
     - Συμβατό με τρακτέρ 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R Τελικό Tier 4 (FT4), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT και 9RX .
     - Μπορεί να χρησιμοποιηθεί οποιαδήποτε SCV.
     - Μη συνδέετε τη δέσμη καλωδίων της μονάδας ελέγχου εφαρμογών UCC2 στο προαιρετικό βύσμα στο πίσω μέρος της καμπίνας του τρακτέρ.
     - Αν μια SCV αντιστοιχιστεί σε ένα χειριστήριο πολλαπλών λειτουργιών, δεν μπορεί να ελεγχθεί μέσω του χειριστηρίου JD Prop.
   - ISO SCV
     - Συμβατό με τρακτέρ 6R, 6M (όταν είναι εξοπλισμένο με προαιρετικές ηλεκτρονικές SCV), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT και 9RX.
     - Μπορεί να χρησιμοποιηθεί οποιαδήποτε SCV.
     - Μη συνδέετε τη δέσμη καλωδίων της μονάδας ελέγχου εφαρμογών UCC2 στο βύσμα βραχυκυκλωτήρα στο πίσω μέρος της καμπίνας του τρακτέρ.



PC29138 —UN—26MAY23

Έλεγχος οδήγησης

A—Αναδιπλούμενο μενού Επιλογή βαλβίδας
B—Αναδιπλούμενο μενού Αισθητήρας ανατροφοδότησης συστήματος διεύθυνσης
C—Αναδιπλούμενο μενού Διασύνδεση
D—Πλαίσιο ελέγχου Πλευρική μετατόπιση συστήματος διεύθυνσης
E—Κουμπί Αυτόματη βαθμονόμηση
F—Κουμπί Μη αυτόματη βαθμονόμηση

   - Βαλβίδα έξυπνου παρελκόμενου JD
     - Αν χρησιμοποιείτε τη διασύνδεση της βαλβίδας έξυπνου παρελκόμενου JD, η επιλογή βαλβίδων και ο αισθητήρας ανατροφοδότησης συστήματος διεύθυνσης θα απενεργοποιηθούν αυτόματα. Όταν είναι επιλεγμένη η διασύνδεση της βαλβίδας έξυπνου παρελκόμενου JD, η επιλογή βαλβίδας και ο αισθητήρας ανατροφοδότησης συστήματος διεύθυνσης συμπληρώνονται αυτόματα.
4. Για να ενεργοποιήσετε κάποιον μηχανισμό πλευρικής μετατόπισης, επιλέξτε το πλαίσιο ελέγχου Πλευρική μετατόπιση συστήματος διεύθυνσης (D).
5. Επιλέξτε το κουμπί "Αυτόματη βαθμονόμηση" (E) ή το κουμπί "Μη αυτόματη βαθμονόμηση" (F) και ολοκληρώστε τη βαθμονόμηση του συστήματος διεύθυνσης.

   (Για περισσότερες πληροφορίες σχετικά με την αυτόματη και τη μη αυτόματη βαθμονόμηση, ανατρέξτε στην ενότητα "Βαθμονομήσεις συστήματος διεύθυνσης".)

zb48j1t,1693514044885 -30-31AUG23-1/1

Βαθμονομήσεις συστήματος διεύθυνσης — Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου

ΠΡΟΣΟΧΗ: Για την αποφυγή σοβαρού τραυματισμού, διατηρείτε την περιοχή γύρω από τον εξοπλισμό άδεια. Κατά τη διαδικασία, το μηχάνημα πρέπει να κινηθεί προς τα εμπρός. Το παρελκόμενο κινείται κατά τη βαθμονόμηση. Διαβάστε και ακολουθήστε την παράγραφο "Ασφαλής λειτουργία συστημάτων αυτοματοποίησης παρελκόμενου" στην ενότητα "Ασφάλεια" πριν εκτελέσετε βαθμονόμηση.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Οι κατώτατες τιμές είναι μοναδικές για κάθε βαλβίδα εξωτερικών εργασιών (SCV) λόγω φυσιολογικών κατασκευαστικών ανοχών. Για βέλτιστη απόδοση, ρυθμίστε την κατώτατη τιμή στην χαμηλότερη τιμή που προκαλεί αλλαγή τάσης αισθητήρα. Ο αισθητήρας ανατροφοδότησης πρέπει να έχει τουλάχιστον 1 V διαφορά μεταξύ της μέγιστης θέσης αριστερά και δεξιά.

Οι βαθμονομήσεις του συστήματος διεύθυνσης χρησιμοποιούνται για τη βαθμονόμηση της μονάδας ελέγχου εφαρμογών UCC2 για να καθοριστεί το ελάχιστο σήμα που απαιτείται από την υδραυλική μονάδα ελέγχου για να κινηθεί ο μηχανισμός διεύθυνσης. Αν δε γίνει βαθμονόμηση, ο μηχανισμός διεύθυνσης στρίβει ταχύτερα προς μια κατεύθυνση, στρίβει λιγότερο από όσο πρέπει ή περισσότερο από όσο πρέπει ή δε λειτουργεί όπως αναμένεται λόγω περιορισμών στο υδραυλικό σύστημα. Λόγω αυτών των προβλημάτων, η μονάδα ελέγχου δεν μπορεί να διατηρήσει ένα σφάλμα απώλειας ίχνους της τάξης του 0.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Είναι σημαντικό ο αισθητήρας γωνίας τροχού να κινείται ταυτόχρονα με τον υδραυλικό κύλινδρο που προκαλεί την κίνηση στο μηχανισμό διεύθυνσης.

Εκτελέστε βαθμονόμηση εάν:

- Δημιουργήσετε καινούριο προφίλ.
- Τόσο η τιμή επέκτασης όσο και η τιμή σύμπτυξης έχουν οριστεί στο 5 ή το 250 (προεπιλεγμένες εργοστασιακές τιμές).
- Οι τιμές αντιγράφονται από άλλο μηχάνημα.
- Η δρομολόγηση του υδραυλικού σωλήνα αλλάζει στις SCV.
- Γίνονται επισκευές υδραυλικών εξαρτημάτων στο μηχάνημα ή στο παρελκόμενο.
- Η βαλβίδα εξισορρόπησης έχει ρυθμιστεί.
- Γίνεται προσαρμογή της υδραυλικής παροχής.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Πριν εκτελέσετε βαθμονόμηση, βεβαιωθείτε ότι το υδραυλικό λάδι βρίσκεται σε θερμοκρασία λειτουργίας.

Σειρά ενεργειών για ρύθμιση ακριβείας της ενεργής καθοδήγησης παρελκόμενου

1. Εκτελέστε αυτόματη βαθμονόμηση του συστήματος διεύθυνσης. Αν η αυτόματη βαθμονόμηση του συστήματος διεύθυνσης αποτύχει, προχωρήστε σε μη αυτόματη βαθμονόμηση του συστήματος διεύθυνσης.
2. Βεβαιωθείτε ότι οι τάσεις είναι στη σωστή θέση και ότι τα όρια είναι σωστά.
3. Ελέγξτε την εντολή θέσης για τον αισθητήρα γωνίας τροχού (WAS).

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Αν κάποιο από τα παραπάνω στοιχεία δεν είναι σωστό, τίποτα δεν θα λειτουργεί σωστά.

4. Προχωρήστε στην Ευαισθησία εντοπισμού και στη Συσσωρευμένη ευαισθησία ανάλογα με τη συμπεριφορά του μηχανήματος. Για παράδειγμα, αν το μηχάνημα φτάσει στη γραμμή και την υπερβεί, προσαρμόστε κατάλληλα την Ευαισθησία εντοπισμού (μειώστε την τιμή). Αν η Συσσωρευμένη ευαισθησία είναι πολύ υψηλή, επηρεάζει την ευαισθησία εντοπισμού.

Αυτόματη βαθμονόμηση συστήματος διεύθυνσης

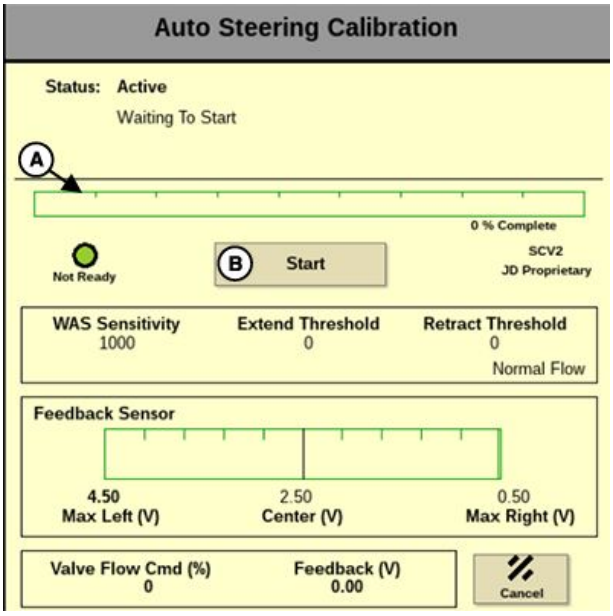
Επιλέξτε το πλήκτρο "Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου" > καρτέλα "Βαθμονομήσεις" > κουμπί "Αυτόματη βαθμονόμηση".

Η αυτόματη βαθμονόμηση είναι μια διαδικασία κατά την οποία ο χειριστής καθοδηγείται βήμα προς βήμα για να καθορίσει το όριο βαλβίδας, την πολικότητα του υδραυλικού σωλήνα και την ευαισθησία γωνίας τροχού. Η αυτόματη βαθμονόμηση λειτουργεί με τους περισσότερους μηχανισμούς διεύθυνσης παρελκόμενων. Η γραμμή προόδου (A) εμφανίζει την πρόοδο της βαθμονόμησης του συστήματος διεύθυνσης.

1. Θέστε την επιλεγμένη SCV σε αυτόματη λειτουργία.
2. Οδηγήστε το μηχάνημα προς τα εμπρός με ταχύτητα πάνω από 0,7 χλμ/ώρα (0,45 mph) και ενεργοποιήστε το AutoTrac.

   (Για τις απαιτήσεις ταχύτητας της SCV, ανατρέξτε στο εγχειρίδιο χειριστή.)
3. Επιλέξτε το κουμπί "Έναρξη" (B).

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα



PC29145 —UN—26MAY23

Αυτόματη βαθμονόμηση συστήματος διεύθυνσης

Α—Γραμμή προόδου **Β—Κουμπί έναρξης**

zb48j1t,1693514109289 -30-07AUG25-2/9

4. Μετακινήστε χειροκίνητα τον ενεργοποιητή συστήματος διεύθυνσης στην κεντρική θέση και επιλέξτε το κουμπί "Ρύθμιση κέντρου".

PC29143 —UN—26MAY23

Κουμπί ρύθμισης κέντρου

zb48j1t,1693514109289 -30-07AUG25-3/9

5. Μετακινήστε χειροκίνητα τον ενεργοποιητή συστήματος διεύθυνσης στην πιο αριστερή θέση και επιλέξτε το κουμπί "Ρύθμιση μέγ. αριστερά".

PC29142 —UN—26MAY23

Κουμπί ρύθμισης μέγ. αριστερά

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

zb48j1t,1693514109289 -30-07AUG25-4/9

6. Μετακινήστε χειροκίνητα τον ενεργοποιητή συστήματος διεύθυνσης στην πιο δεξιά θέση και επιλέξτε το κουμπί "Ρύθμιση μέγ. δεξιά".
7. Συνεχίστε να οδηγείτε προς τα εμπρός και περιμένετε να ολοκληρωθεί η βαθμονόμηση του συστήματος διεύθυνσης. Αν η αυτόματη βαθμονόμηση αποτύχει, εκτελέστε μη αυτόματη βαθμονόμηση.

Μη αυτόματη βαθμονόμηση συστήματος διεύθυνσης

Κατά την εκτέλεση μη αυτόματης βαθμονόμησης συστήματος διεύθυνσης, πρέπει να ρυθμιστούν χειροκίνητα η Ευαισθησία εντοπισμού, η Συσσωρευμένη ευαισθησία και η ευαισθησία αισθητήρα γωνίας τροχού (WAS). (Βλ. ενότητα Ευαισθησία οδήγησης—Active Implement Guidance για περισσότερες λεπτομέρειες σχετικά με τον τρόπο ρύθμισης αυτών των ευαισθησιών.)

Επιλέξτε το πλήκτρο "Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου" > καρτέλα "Βαθμονομήσεις" > κουμπί "Μη αυτόματη βαθμονόμηση".

PC29144 —UN—26MAY23

Κουμπί ρύθμισης μέγ. δεξιά

1. Θέστε την επιλεγμένη SCV σε αυτόματη λειτουργία.
2. Θέστε την SCV σε θέση συγκράτησης επέκτασης, όχι κίνησης.
3. Οδηγήστε το μηχάνημα προς τα εμπρός, με ταχύτητα πάνω από 0,7 χλμ/ώρα (0,45 mph). Μην ενεργοποιήσετε το AutoTrac.

   (Για τις απαιτήσεις ταχύτητας της SCV, ανατρέξτε στο εγχειρίδιο χειριστή.)

zb48j1t,1693514109289 -30-07AUG25-5/9

4. Μετακινήστε χειροκίνητα τον ενεργοποιητή συστήματος διεύθυνσης στην κεντρική θέση και, στη συνέχεια, επιλέξτε το κουμπί Ρύθμιση κέντρου (A).

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Σε ορισμένα παρελκόμενα, ο αισθητήρας πρέπει να συμπτυχθεί πλήρως για να αυξηθεί το εύρος της κίνησης επέκτασης.

5. Επιλέξτε το κουμπί "Δοκιμή επέκτασης" (B).

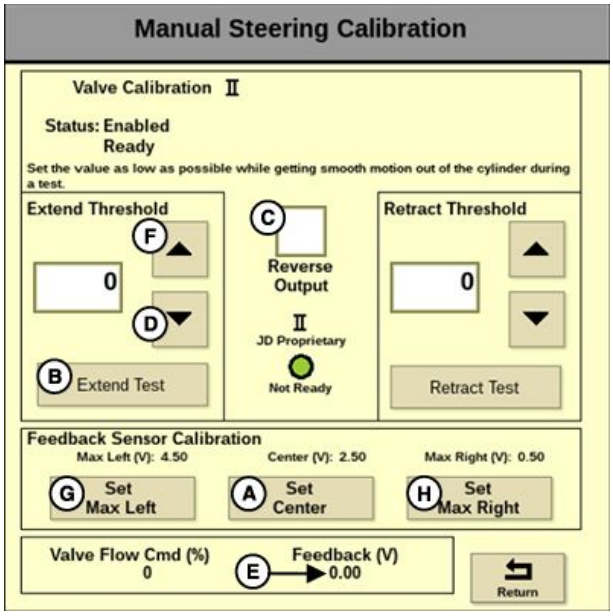
ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Οι αριστερές και δεξιές κατευθύνσεις βασίζονται σε χειριστή καθισμένο σε καμπίνα στραμμένη προς τα εμπρός. Αν το παρελκόμενο κινείται προς την αντίθετη κατεύθυνση από την επιθυμητή, επιλέξτε το πλαίσιο ελέγχου "Αντιστροφή εξόδου" (C).

6. Επιλέξτε το κουμπί μείωσης (D) έως ότου να μην υπάρχουν αλλαγές στην τάση ανατροφοδότησης (E).
7. Επιλέξτε το κουμπί αύξησης (F) έως ότου η τάση του αισθητήρα αρχίσει να αλλάζει όσο το δυνατόν πιο αργά διατηρώντας συνεχόμενη κίνηση.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Για πιο ακριβείς ρυθμίσεις πέρα από τα 10 βήματα, κάντε κλικ στο αριθμητικό πλαίσιο και εισαγάγετε τις τιμές με το χέρι. Αυτό διασφαλίζει την ομαλότερη λειτουργία των κυλίνδρων.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Αν ο κύλινδρος τιμονιού του παρελκόμενου φτάσει τη μέγιστη ή την ελάχιστη διαδρομή κατά τη δοκιμή, επανατοποθετήστε τον κύλινδρο.

8. Εκπτύξτε πλήρως τον κύλινδρο τιμονιού και επιλέξτε τη σχετική μέγιστη θέση. Αν έχει επεκταθεί πλήρως προς τα αριστερά, επιλέξτε Ρύθμιση μέγ. αριστερά (G) ή αν έχει επεκταθεί πλήρως προς τα δεξιά, επιλέξτε Ρύθμιση μέγ. δεξιά (H).



PC29139 —UN—06JUN23

Μη αυτόματη βαθμονόμηση συστήματος διεύθυνσης

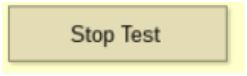
A—Κουμπί ρύθμισης κέντρου
B—Κουμπί δοκιμής επέκτασης
C—Πλαίσιο ελέγχου αντιστροφής εξόδου
D—Κουμπί μείωσης
E—Τάση ανατροφοδότησης
F—Κουμπί αύξησης
G—Κουμπί ρύθμισης μέγ. αριστερά
H—Κουμπί ρύθμισης μέγ. δεξιά

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

zb48j1t,1693514109289 -30-07AUG25-6/9

9. Επιλέξτε το κουμπί Διακοπή δοκιμής.

PC29141 —UN—26MAY23



Κουμπί "Διακοπή δοκιμής"

zb48j1t,1693514109289 -30-07AUG25-7/9

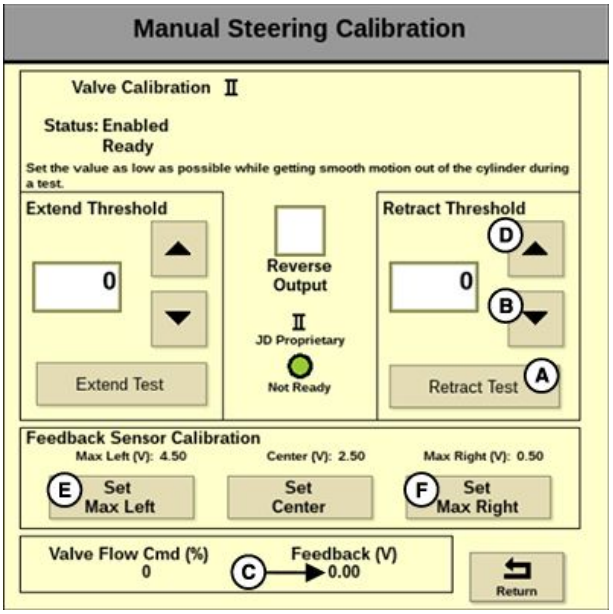
10. Επιλέξτε το κουμπί "Δοκιμή σύμπτυξης" (A).
11. Επιλέξτε το κουμπί μείωσης (B) έως ότου να μην υπάρχουν αλλαγές στην τάση ανατροφοδότησης (C).
12. Επιλέξτε το κουμπί αύξησης (D) έως ότου η τάση του αισθητήρα αρχίσει να αλλάζει όσο το δυνατόν πιο αργά διατηρώντας συνεχόμενη κίνηση.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Για πιο ακριβείς ρυθμίσεις πέρα από τα 10 βήματα, κάντε κλικ στο αριθμητικό πλαίσιο και εισαγάγετε τις τιμές με το χέρι. Αυτό διασφαλίζει την ομαλότερη λειτουργία των κυλίνδρων.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Αν ο κύλινδρος τιμονιού του παρελκόμενου φτάσει τη μέγιστη ή την ελάχιστη διαδρομή κατά τη δοκιμή, επανατοποθετήστε τον κύλινδρο.

13. Συμπτύξτε πλήρως τον κύλινδρο τιμονιού και επιλέξτε τη σχετική μέγιστη θέση. Αν έχει συμπτυχθεί πλήρως προς τα αριστερά, επιλέξτε Ρύθμιση μέγ. αριστερά (E) ή αν έχει συμπτυχθεί πλήρως προς τα δεξιά, επιλέξτε Ρύθμιση μέγ. δεξιά (F).

A—Κουμπί δοκιμής σύμπτυξης
B—Κουμπί μείωσης
C—Τάση ανατροφοδότησης
D—Κουμπί αύξησης
E—Κουμπί ρύθμισης μέγ. αριστερά
F—Κουμπί ρύθμισης μέγ. δεξιά



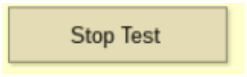
PC29140 —UN—06JUN23

Μη αυτόματη βαθμονόμηση συστήματος διεύθυνσης

zb48j1t,1693514109289 -30-07AUG25-8/9

14. Επιλέξτε το κουμπί Διακοπή δοκιμής.

PC29141 —UN—26MAY23



Κουμπί "Διακοπή δοκιμής"

zb48j1t,1693514109289 -30-07AUG25-9/9

Ευαισθησία οδήγησης—John Deere Active Implement Guidance™

Επιλέξτε το πλήκτρο "Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου" > καρτέλα "Βαθμονομήσεις" > κουμπί "Ευαισθησία οδήγησης".

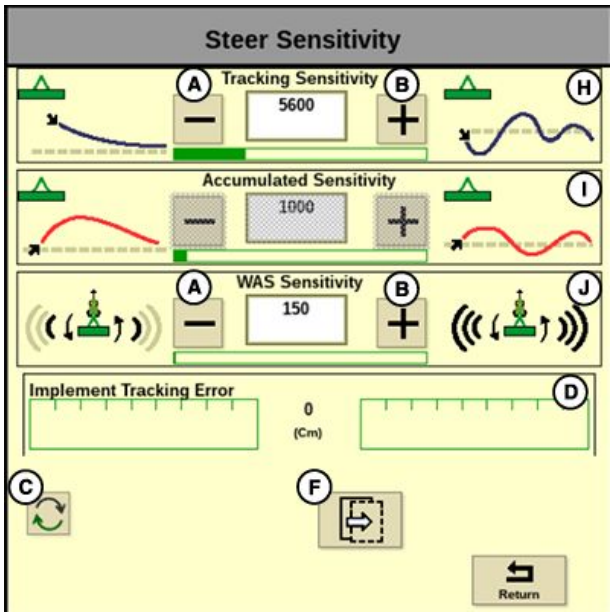
Για να προσαρμόσετε τις ρυθμίσεις ευαισθησίας οδήγησης, επιλέξτε το κουμπί μείωσης (A) ή αύξησης (B). Βεβαιωθείτε ότι οι προσαρμογές μειώνουν τα σφάλματα με κάθε πέρασμα. Για εμφάνιση των σφαλμάτων, επιλέξτε το κουμπί εναλλαγής (C) για εναλλαγή μεταξύ Σφάλματος παρακολούθησης παρελκόμενου (D) ή 95% απόδοσης ελέγχου (E). Όσο χαμηλότερα είναι τα ποσοστά σφάλματος, τόσο καλύτερη είναι η απόδοση. Χρησιμοποιήστε το κουμπί επόμενης σελίδας (F) και το κουμπί προηγούμενης σελίδας (G) για να περιηγηθείτε στις σελίδες.

Ευαισθησία εντοπισμού (H)—Η ευαισθησία εντοπισμού υποδεικνύει πόσο γρήγορα το μηχάνημα πλησιάζει στη γραμμή. Αν δεν πλησιάζει στη γραμμή αρκετά γρήγορα, αυξήστε την τιμή. Επηρεάζει τόσο τη λήψη όσο και τον εντοπισμό. Είναι μια αναλογική απολαβή, οπότε η ποσότητα της εντεταλμένης θέσης ενεργοποιητή για ένα δεδομένο πλευρικό σφάλμα είναι άμεσα αναλογική. Για παράδειγμα, εάν η τιμή ευαισθησίας εντοπισμού είναι 100 και ένα σφάλμα εκτός ίχνους 10 ίντσες (25 cm), το σύστημα εντοπίζει το 10% της θέσης του ενεργοποιητή. Εάν η τιμή αυξηθεί σε 1000, δίνει εντολή στο 100% της θέσης του ενεργοποιητή. Αυτή είναι η απολαβή που επηρεάζει γενικά το πόσο δραστικό είναι το παρελκόμενο στη διόρθωση πλευρικού σφάλματος.

Συσσωρευμένη ευαισθησία (I) — Επηρεάζει την απόδοση λήψης γραμμής και την απόδοση γραμμής. Καθορίζει πόσο γρήγορα αντιδράει το σύστημα σε σφάλματα ενώ βρίσκεται εκτός γραμμής, σε λόφους και πλαγιές. Η αύξηση της ρύθμισης αυξάνει την ταχύτητα αντίδρασης σε συνθήκες οδήγησης εκτός ίχνους. Η συσσωρευμένη ευαισθησία είναι περίπου το 10—15% της ευαισθησίας εντοπισμού. Η συσσωρευμένη ευαισθησία απενεργοποιείται όταν επιλεγεί η πλευρική αλλαγή ταχυτήτων.

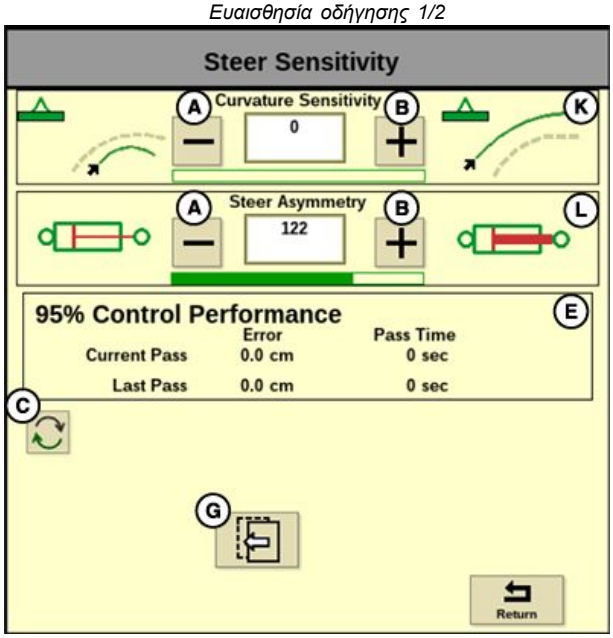
Ευαισθησία αισθητήρα γωνίας τροχού (WAS) (J)—Επηρεάζει το ποσό εντολής ροής για ένα δεδομένο σφάλμα θέσης ενεργοποιητή. Ρυθμίστε την τιμή με βηματικό έλεγχο. Βελτιώστε την ευαισθησία WAS έως ότου ο ενεργοποιητής κατευθύνει επιθετικά με χαμηλή υπέρβαση και χωρίς ταλάντωση σε σταθερή κατάσταση. Οι μικρότεροι κύλινδροι έχουν χαμηλότερη τιμή ενώ οι μεγαλύτεροι κύλινδροι έχουν υψηλότερη τιμή. Για να βελτιώσετε την ευαισθησία του αισθητήρα γωνίας τροχού, προχωρήστε στις Διαγνωστικές δοκιμές.

Εντολή θέσης: Ξεκινήστε με αυτήν την εντολή. Όταν εκτελεστεί, θα κατευθύνει το μηχάνημα σε μια συγκεκριμένη θέση. Για να ρυθμίσετε την ευαισθησία του αισθητήρα γωνίας τροχού, επιλέξτε μια θέση και αφήστε το μηχάνημα να μετακινηθεί σε αυτήν και, στη συνέχεια, τροποποιήστε την ευαισθησία μέχρι να επιτευχθεί η επιθυμητή ταχύτητα με ελάχιστη υπέρβαση. Συνιστάται να ξεκινήσετε με βήματα των 25. Το μηχάνημα πρέπει να κινείται κατά τη διάρκεια αυτής της δοκιμής. Για περισσότερες πληροφορίες, βλ. Εντολή θέσης—Active Implement Guidance στην ενότητα Αντιμετώπιση προβλημάτων.



PC29150 —UN—26MAY23

Ευαισθησία οδήγησης 1/2



PC29151 —UN—26MAY23

Ευαισθησία οδήγησης 2/2

A—Κουμπί μείωσης
B—Κουμπί αύξησης
C—Κουμπί εναλλαγής
D—Σφάλμα παρακολούθησης παρελκόμενου
E—Απόδοση ελέγχου 95%
F—Κουμπί "Επόμενη σελίδα"
G—Κουμπί Προηγούμενη σελίδα
H—Ευαισθησία εντοπισμού
I— Συσσωρευμένη ευαισθησία
J— Ευαισθησία WAS
K—Ευαισθησία καμπυλότητας
L—Ασυμμετρία οδήγησης

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

Εντολή ροής: Αυτή η δοκιμή ελέγχει αν μπορεί να επιτευχθεί ένα συγκεκριμένο ποσοστό ροής και καθορίζει αν είναι δυνατή η κίνηση προς μια καθορισμένη κατεύθυνση, είτε προς τα δεξιά είτε προς τα αριστερά με μια καθορισμένη ταχύτητα. Αν υποψιάζεστε ότι η βαλβίδα εξωτερικών εργασιών (SCV) δεν λειτουργεί με πλήρη απόδοση, συνιστάται να εκτελέσετε πρώτα αυτή τη δοκιμή. Για περισσότερες πληροφορίες, βλ. Εντολή ροής—Active Implement Guidance στην ενότητα Αντιμετώπιση προβλημάτων.

Συχνότητα σάρωσης: Αυτό σπάνια χρειάζεται. Υποδηλώνει ότι θα ακολουθήσει ταλάντωση εμπρός-πίσω με μια καθορισμένη συχνότητα. Για περισσότερες πληροφορίες, βλ. Συχνότητα σάρωσης—Active Implement Guidance στην ενότητα Αντιμετώπιση προβλημάτων.

Απόκριση βήματος: Αυτό σπάνια χρειάζεται. Αφορά την πραγματοποίηση βηματικών αυξήσεων στις εντολές ροής. Για περισσότερες πληροφορίες, βλ. Απόκριση βήματος—Active Implement Guidance στην ενότητα Αντιμετώπιση προβλημάτων.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Αφού μείνετε ικανοποιημένοι με την απόκριση, θέστε το σύστημα σε πλήρη λειτουργία.

Αν δεν επιτευχθούν τα επιθυμητά αποτελέσματα, προχωρήστε στην Ευαισθησία εντοπισμού και έπειτα στη Συσσωρευμένη ευαισθησία.

Ευαισθησία καμπυλότητας (K)—Καθορίζει το μέγεθος της διορθωτικής μετακίνησης των τροχών για την παραμονή του παρελκόμενου στο ίχνος καμπύλης. Αυξήστε την τιμή αν το παρελκόμενο οδηγείται εκτός των καμπυλών και μειώστε την αν το παρελκόμενο οδηγείται εντός των καμπυλών.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Κατά την οδήγηση από πλαγιά ξανά σε επίπεδο έδαφος, η ευαισθησία θα εξακολουθεί να υπάρχει και θα πρέπει να ρυθμιστεί ξανά.

Ασυμμετρία διεύθυνσης (L)—Η αυτόματη βαθμονόμηση του τιμονιού ρυθμίζει αυτόματα αυτήν την τιμή. Αλλάξτε την τιμή μέχρι η επέκταση και η σύμπτυξη να γίνονται με την ίδια ταχύτητα. Αυξήστε την τιμή αν η επέκταση είναι γρηγορότερη από τη σύμπτυξη. Μειώστε την τιμή αν η σύμπτυξη είναι γρηγορότερη από την επέκταση. Το εύρος είναι 50–150. Αν η τιμή είναι 100 σημαίνει ότι δεν υπάρχει διαφορά μεταξύ της επέκτασης και της σύμπτυξης.

zb48j1t,1693514411961 -30-10AUG25-2/2

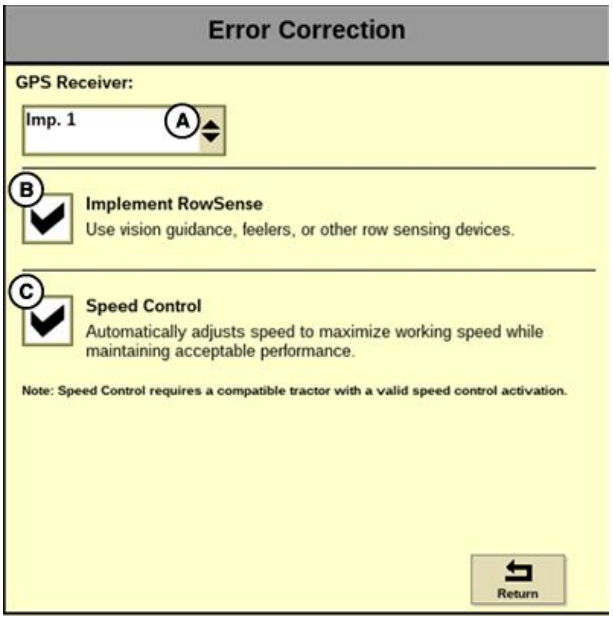
Διόρθωση σφάλματος—John Deere Active Implement Guidance™

Επιλέξτε το πλήκτρο "Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου" > καρτέλα "Ρύθμιση" > κουμπί "Επεξεργασία διόρθωσης σφάλματος".

Ο δέκτης GPS συμπληρώνεται αυτόματα με βάση τις εντοπισμένες συσκευές CAN και τις φυσικές συνδέσεις. Εάν είναι εγκατεστημένοι περισσότεροι από ένας δέκτες GPS παρελκόμενου, βεβαιωθείτε ότι έχετε επιλέξει τον σωστό. Βεβαιωθείτε ότι ο χαμηλότερος σειριακός αριθμός δέκτη GPS βρίσκεται στο πιο μπροστινό παρελκόμενο και ο υψηλότερος σειριακός αριθμός βρίσκεται στο πιο πίσω παρελκόμενο.

1. Στο αναδιπλούμενο μενού (A), επιλέξτε "Δέκτης GPS".
2. Αν χρειάζεται, επιλέξτε τα πλαίσια ελέγχου για τα εξής:
   - RowSense παρελκόμενου (B —Χρησιμοποιήστε καθοδήγηση Vision, αισθητήρες ή άλλες συσκευές εντοπισμού σειράς.
   - Έλεγχος ταχύτητας (C)—Προσαρμόζει αυτόματα την ταχύτητα για να μεγιστοποιηθεί η ταχύτητα εργασίας ενώ διατηρείται η αποδεκτή απόδοση.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Ο Έλεγχος ταχύτητας απαιτεί συμβατό τρακτέρ με έγκυρη ενεργοποίηση ελέγχου ταχύτητας.



PC29146 —UN—26MAY23

Διόρθωση σφάλματος

A—Αναδιπλούμενο μενού Δέκτης GPS
B—Πλαίσιο ελέγχου RowSense παρελκόμενου
C—Πλαίσιο ελέγχου Έλεγχος ταχύτητας

zb48j1t,1693514184172 -30-31AUG23-1/1

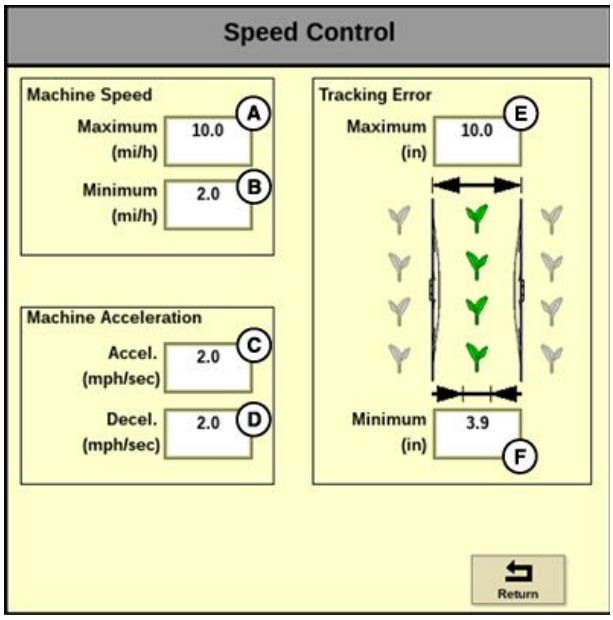
Έλεγχος ταχύτητας — John Deere Active Implement Guidance™

Επιλέξτε το πλήκτρο "Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου" > καρτέλα "Βαθμονομήσεις" > κουμπί "Έλεγχος ταχύτητας".

Ο Έλεγχος ταχύτητας επιτρέπει τον αυτόματο έλεγχο της ταχύτητας του μηχανήματος για τη βελτιστοποίηση των ταχυτήτων λειτουργίας με βάση την απόδοση της Ενεργής καθοδήγησης παρελκόμενου. Αν η απόδοση πέσει λόγω των συνθηκών στον αγρό, το μηχάνημα επιβραδύνει αυτόματα έως ότου η απόδοση να βελτιωθεί και να φτάσει στο όριο που θέτει ο χειριστής. Η ταχύτητα του μηχανήματος κυμαίνεται μεταξύ των σφαλμάτων εντοπισμού ελάχιστης και μέγιστης ταχύτητας.

Προσαρμόστε τα όρια σφάλματος παρακολούθησης στις προτιμήσεις του χειριστή. Εάν η απόδοση παρακολούθησης μειωθεί στο μέγιστο όριο σφάλματος παρακολούθησης, η εντολή ταχύτητας μηχανήματος θα είναι η ελάχιστη ταχύτητα που έχει διαμορφώσει ο χειριστής. Εναλλακτικά, όταν η απόδοση παρακολούθησης είναι καλύτερη από το ελάχιστο όριο σφάλματος παρακολούθησης, το μηχάνημα θα δώσει εντολή να εφαρμοστεί η μέγιστη ταχύτητα που έχει διαμορφώσει ο χειριστής.

1. Εισαγάγετε τη μέγιστη ταχύτητα μηχανήματος στο πλαίσιο καταχώρισης (A).
2. Εισαγάγετε την ελάχιστη ταχύτητα μηχανήματος στο πλαίσιο καταχώρισης (B).
3. Εισαγάγετε την επιτάχυνση μηχανήματος στο πλαίσιο καταχώρισης (C).
4. Εισαγάγετε την επιβράδυνση μηχανήματος στο πλαίσιο καταχώρισης (D).
5. Εισαγάγετε το σφάλμα εντοπισμού μέγιστης στο πλαίσιο καταχώρισης (E).



Έλεγχος ταχύτητας

PC29147 —UN—26MAY23

A—Πλαίσιο καταχώρισης Μέγιστη ταχύτητα μηχανήματος
B—Πλαίσιο καταχώρισης Ελάχιστη ταχύτητα μηχανήματος
C—Πλαίσιο καταχώρισης Επιτάχυνση μηχανήματος
D—Πλαίσιο καταχώρισης Επιβράδυνση μηχανήματος
E—Πλαίσιο καταχώρισης Σφάλμα εντοπισμού μέγιστης
F—Πλαίσιο καταχώρισης Σφάλμα εντοπισμού ελάχιστης

6. Εισαγάγετε το σφάλμα εντοπισμού ελάχιστης στο πλαίσιο καταχώρισης (E).

zb48j1t,1693514214305 -30-31AUG23-1/1

Ρυθμίσεις RowSense—John Deere Active Implement Guidance™

Επιλέξτε το πλήκτρο John Deere Active Implement Guidance™ > καρτέλα Βαθμονομήσεις > κουμπί RowSense.

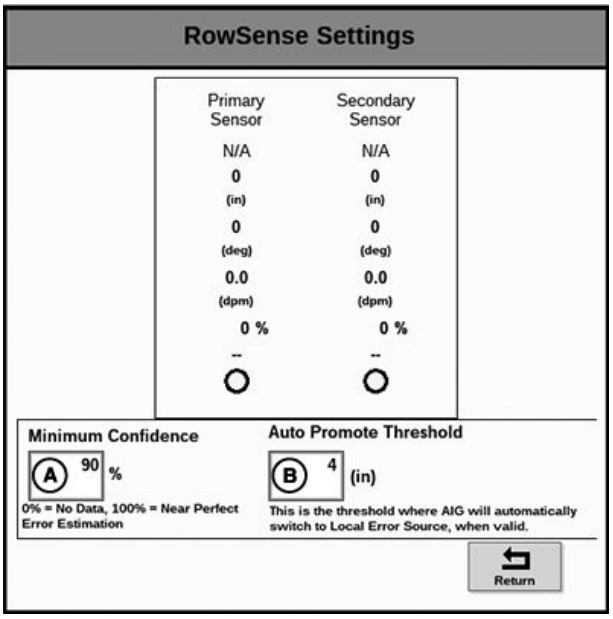
Για το RowSense παρελκόμενου απαιτείται εγκατάσταση συμβατού αισθητήρα RowSense στο παρελκόμενο και σωστή διαμόρφωσή του.

1. Εισαγάγετε την ελάχιστη αξιοπιστία στο πλαίσιο καταχώρισης (A). Η συνιστώμενη αρχική τιμή είναι 80% ή μεγαλύτερη. Η αξιοπιστία υποδηλώνει πόσο αξιόπιστος είναι ο αισθητήρας στις αναφερόμενες τιμές.

   • 0% = Δεν υπάρχουν δεδομένα
   • 100% = Σχεδόν τέλεια εκτίμηση σφάλματος

   Όσο χαμηλότερο είναι το ελάχιστο επίπεδο αξιοπιστίας, τόσο περισσότερο χρησιμοποιείται ο αισθητήρας RowSense προτού το σύστημα μεταβεί στη λειτουργία GPS.

2. Εισαγάγετε το όριο αυτόματης προώθησης στο πλαίσιο καταχώρισης (B). Αυτό είναι το όριο στο οποίο το John Deere Active Implement Guidance™ αλλάζει αυτόματα τη λειτουργία GPS στην τοπική πηγή σφάλματος (RowSense), εφόσον είναι έγκυρη.



PC26408 —UN—18OCT18

Ρυθμίσεις RowSense

A—Πλαίσιο καταχώρισης Ελάχιστη αξιοπιστία

B—Όριο αυτόματης προώθησης

zb48j1t,1693514239538 -30-31AUG23-1/1

Επιλογές αυτοματοποίησης—John Deere Active Implement Guidance™

Επιλέξτε το πλήκτρο John Deere Active Implement Guidance™ > καρτέλα Ρύθμιση > Κουμπί επεξεργασίας επιλογών αυτοματοποίησης.

1. Επιλέξτε τη συμπεριφορά του διακόπτη επαναφοράς από το αναδιπλούμενο μενού (A). Η συμπεριφορά του διακόπτη επαναφοράς δίνει στον χειριστή τη δυνατότητα να επιλέγει τη συμπεριφορά συγχρονισμού μεταξύ του AutoTrac και της αυτοματοποίησης της βαλβίδας του John Deere Active Implement Guidance™.

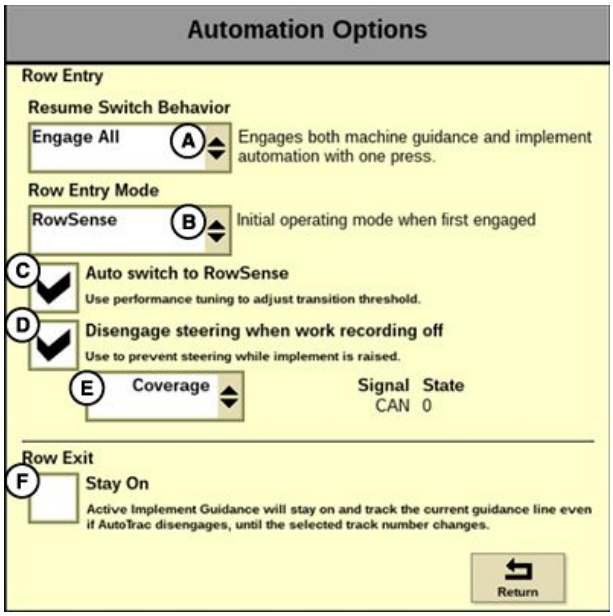
   - Ανεξάρτητη—Ενεργοποιεί την καθοδήγηση του παρελκόμενου όταν η SCV οριστεί με μη αυτόματο τρόπο σε εμπρόσθια συγκράτηση.
   - Ενεργοποίηση όλων—Ενεργοποιεί την καθοδήγηση μηχανήματος και παρελκόμενου όταν πατηθεί ο διακόπτης επαναφοράς AutoTrac και η SCV για την καθοδήγηση παρελκόμενου έχει οριστεί σε συγκράτηση.

2. Επιλέξτε τη λειτουργία εισαγωγής σειράς από το αναδιπλούμενο μενού (B). Η λειτουργία εισαγωγής σειράς είναι ο αρχικός τρόπος λειτουργίας κατά την πρώτη ενεργοποίηση.

   - GPS—Όταν πατήσετε τον διακόπτη επαναφοράς AutoTrac, το σύστημα ξεκινάει με καθοδήγηση μόνο μέσω GPS. Όταν πατηθεί δεύτερη φορά το κουμπί επαναφοράς AutoTrac, το σύστημα χρησιμοποιεί το AutoTrac Vision ή το RowSense, όταν αυτό είναι δυνατό. Αν δεν ανιχνεύεται σοδειά ή αν η καθοδήγηση AutoTrac Vision δεν είναι εφικτή, το σύστημα μεταβαίνει αυτόματα σε καθοδήγηση μόνο μέσω GPS. Χρησιμοποιήστε τη λειτουργία GPS μόνο αν οι σειρές έχουν φυτευτεί με τη χρήση GPS.
   - RowSense—Όταν πατηθεί ο διακόπτης επαναφοράς AutoTrac, το σύστημα μεταβαίνει αυτόματα σε AutoTrac Vision ή RowSense κάθε φορά που ανιχνεύεται σοδειά. Το σύστημα μεταβαίνει σε καθοδήγηση μόνο μέσω GPS κάθε φορά που δεν ανιχνεύεται σοδειά. Χρησιμοποιήστε τη λειτουργία RowSense σε περίπτωση που η καθοδήγηση μέσω GPS δεν είχε χρησιμοποιηθεί κατά τη διάρκεια της φύτευσης ή όταν οι σειρές δεν είναι ευθύγραμμες.

3. Για αυτόματη μετάβαση του συστήματος στο RowSense παρελκόμενου όταν πληρούνται τα κριτήρια, επιλέξτε το πλαίσιο ελέγχου Αυτόματη μετάβαση στο RowSense (C). Ορίστε τα κριτήρια στις ρυθμίσεις RowSense.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Σε οθόνες 4ης γενιάς, συνιστάται να επιλέγετε το πλαίσιο ελέγχου Απενεργοποίηση συστήματος διεύθυνσης όταν απενεργοποιείται η καταγραφή εργασίας (D), αν χρησιμοποιείτε τον Αυτοματισμό στροφής AutoTrac με το John Deere Active Implement Guidance™.



PC29148 —UN—08JUN23

Επιλογές αυτοματοποίησης

A—Αναδιπλούμενο μενού Συμπεριφορά διακόπτη επαναφοράς
B—Αναδιπλούμενο μενού Λειτουργία εισαγωγής σειράς
C—Πλαίσιο ελέγχου Αυτόματη μετάβαση στο RowSense
D—Πλαίσιο ελέγχου Απενεργοποίηση συστήματος διεύθυνσης όταν απενεργοποιείται η καταγραφή εργασίας
E—Αναδιπλούμενο μενού Είσοδος ψηφίου
F—Πλαίσιο ελέγχου Διατήρηση ενεργοποίησης

4. Για να αποτρέψετε τη λειτουργία του συστήματος διεύθυνσης όσο το παρελκόμενο είναι ανυψωμένο ή για να κεντράρετε το παρελκόμενο όταν είναι ανυψωμένο, επιλέξτε το πλαίσιο ελέγχου Απενεργοποίηση συστήματος διεύθυνσης όταν απενεργοποιείται η καταγραφή εργασίας (D). Το σύστημα διεύθυνσης μπορεί να ενεργοποιείται αυτόματα από έναν αισθητήρα ύψους αν είναι συνδεδεμένο στην ψηφιακή είσοδο (E).

5. Για να διατηρήσετε ενεργοποιημένο το John Deere Active Implement Guidance™ και να συνεχίσει να εντοπίζεται το ίχνος καθοδήγησης ακόμα και αν το AutoTrac απενεργοποιηθεί, επιλέξτε το πλαίσιο ελέγχου Διατήρηση ενεργοποίησης (F). Συνεχίζει τον εντοπισμό μέχρι να αλλάξει ο τρέχων αριθμός ίχνους.

zb48j1t,1693514275430 -30-31AUG23-1/1

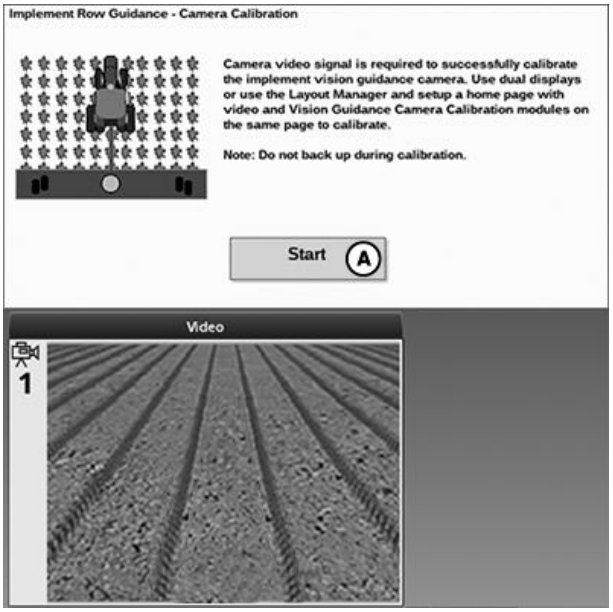
Βαθμονόμηση κάμερας καθοδήγησης Vision—John Deere Active Implement Guidance™

Επιλέξτε το πλήκτρο "Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου" > καρτέλα "Βαθμονομήσεις" > Βαθμονόμηση κάμερας καθοδήγησης Vision.

Η Καθοδήγηση Vision αποτελεί βελτίωση της Ενεργής καθοδήγησης παρελκόμενου. Η κάμερα Vision που είναι τοποθετημένη στο παρελκόμενο αναζητά χρωματικές διαφορές μεταξύ της σοδειάς και του εδάφους, προκειμένου να προσδιορίσει τη θέση των σειρών σοδειάς. Τα σήματα που παρέχονται από την κάμερα Vision είναι ενσωματωμένα με τα υφιστάμενα σήματα του αισθητήρα, ώστε να μπορεί το παρελκόμενο να παραμένει στις σειρές. Αν δεν παρέχεται σήμα από την κάμερα Vision (για παράδειγμα, κατά τη διέλευση από υδάτινη οδό), η κανονική καθοδήγηση βάσει GPS διατηρεί το παρελκόμενο στη γραμμή καθοδήγησης.

Για την επιτυχή βαθμονόμηση της κάμερας καθοδήγησης Vision του παρελκόμενου απαιτείται σήμα βίντεο κάμερας. Χρησιμοποιήστε δύο οθόνες ή την εφαρμογή "Διαχειριστής διάταξης οθόνης εργασίας" για να δημιουργήσετε μια αρχική οθόνη με βίντεο και ενότητες από τη βαθμονόμηση κάμερας καθοδήγησης Vision στην ίδια σελίδα για να κάνετε τη βαθμονόμηση.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Μην δημιουργείτε αντίγραφα ασφαλείας κατά τη διάρκεια της βαθμονόμησης.



PC26486 —UN—05DEC18

Βαθμονόμηση κάμερας καθοδήγησης Vision

A—Κουμπί Έναρξη

1. Επιλέξτε το κουμπί "Έναρξη" (A).

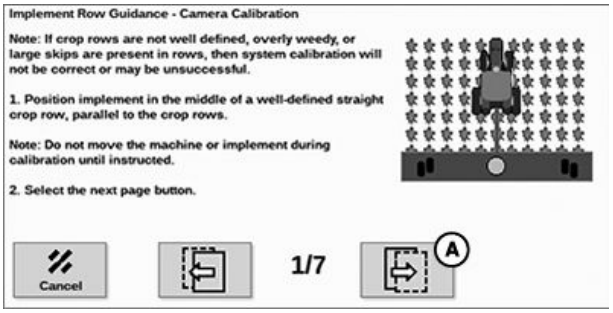
zb48j1t,1693514331294 -30-31AUG23-1/6

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Αν οι σειρές σοδειάς δεν είναι καλά καθορισμένες, αν υπάρχουν υπερβολικά πολλά ζιζάνια ή αν υπάρχουν μεγάλα κενά στις σειρές, τότε η βαθμονόμηση του συστήματος δεν θα είναι σωστή ή θα είναι ανεπιτυχής.

2. Τοποθετήστε το παρελκόμενο σε θέση εργασίας, παράλληλα προς τις σειρές σοδειάς, στο μέσο μιας καλά καθορισμένης, ευθύγραμμης σειράς σοδειάς.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Μην μετακινήσετε το μηχάνημα ή το παρελκόμενο κατά τη διάρκεια της βαθμονόμησης αν δεν λάβετε τη σχετική οδηγία.

3. Επιλέξτε το κουμπί "Επόμενη σελίδα" (A).



PC26487 —UN—16NOV18

Βαθμονόμηση κάμερας καθοδήγησης Vision

A—Κουμπί επόμενης σελίδας

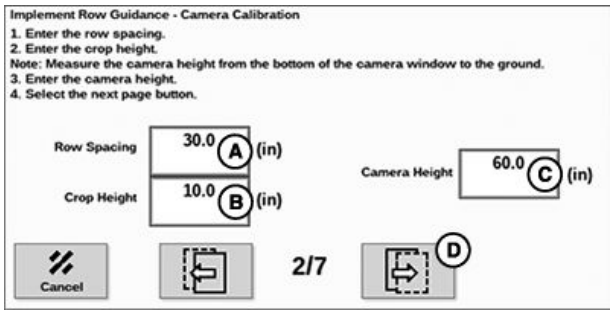
Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

zb48j1t,1693514331294 -30-31AUG23-2/6

4. Εισαγάγετε την απόσταση σειρών στο πλαίσιο καταχώρισης (A).
5. Εισαγάγετε το ύψος σοδειάς στο πλαίσιο καταχώρισης (B).

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Ενώ το παρελκόμενο βρίσκεται σε θέση εργασίας, μετρήστε το ύψος της κάμερας από το κάτω μέρος του φακού της κάμερας μέχρι το έδαφος.

6. Εισαγάγετε το ύψος της κάμερας στο πλαίσιο καταχώρισης (C).
7. Επιλέξτε το κουμπί "Επόμενη σελίδα" (D).



PC26488 —UN—08NOV18

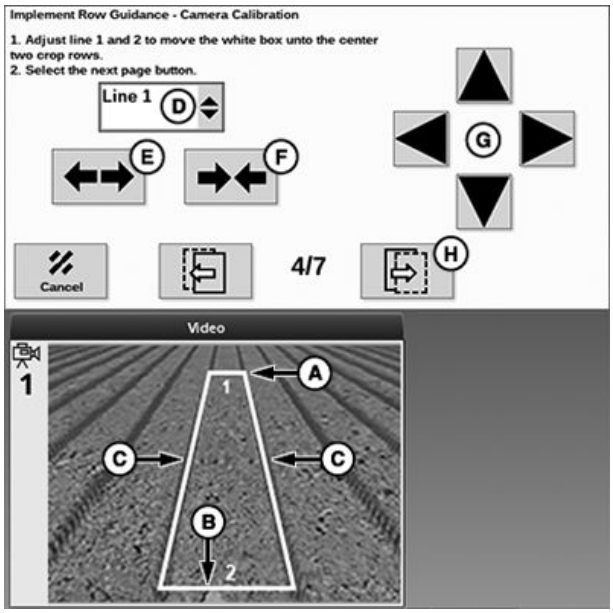
Βαθμονόμηση κάμερας καθοδήγησης Vision

A—Πλαίσιο καταχώρισης Απόσταση σειρών
B—Πλαίσιο καταχώρισης Ύψος σοδειάς
C—Πλαίσιο καταχώρισης Ύψος κάμερας
D—Κουμπί επόμενης σελίδας

zb48j1t,1693514331294 -30-31AUG23-3/6

8. Ρυθμίστε τη γραμμή 1 (A) και τη γραμμή 2 (B) για να μετακινήσετε το λευκό πλαίσιο στο κέντρο των δύο σειρών σοδειάς (C).
   a. Επιλέξτε μια γραμμή από το αναδιπλούμενο μενού (D).
   b. Επιλέξτε τα κουμπιά (E–G) και κεντράρετε τη γραμμή στις δύο σειρές σοδειάς.
   c. Επαναλάβετε τα βήματα για τις γραμμές 1 και 2 μέχρι το λευκό πλαίσιο να κεντραριστεί στις σειρές σοδειάς.
9. Επιλέξτε το κουμπί "Επόμενη σελίδα" (H).

A—Γραμμή 1
B—Γραμμή 2
C—Κεντράρισμα δύο σειρών σοδειάς
D—Αναδιπλούμενο μενού Επιλογή γραμμής
E—Κουμπί Γραμμή πιο πλατιά
F—Κουμπί Γραμμή πιο στενή
G—Κουμπιά κατεύθυνσης
H—Κουμπί επόμενης σελίδας



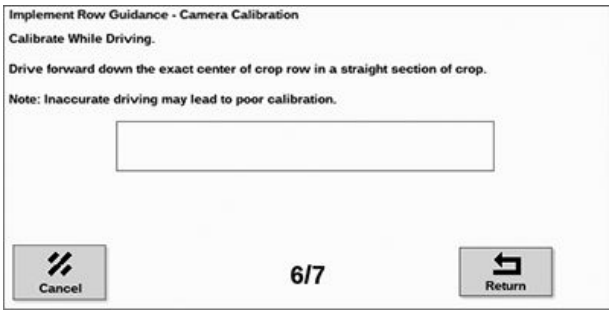
PC26499 —UN—16NOV18

Βαθμονόμηση κάμερας καθοδήγησης Vision

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

zb48j1t,1693514331294 -30-31AUG23-4/6

10. Όταν εμφανιστεί η οθόνη "Βαθμονόμηση κατά την οδήγηση", οδηγήστε προς τα εμπρός, στο κέντρο μιας σειράς σοδειάς, σε κάποιο ευθύ τμήμα της σοδειάς.



PC26501 —UN—08NOV18

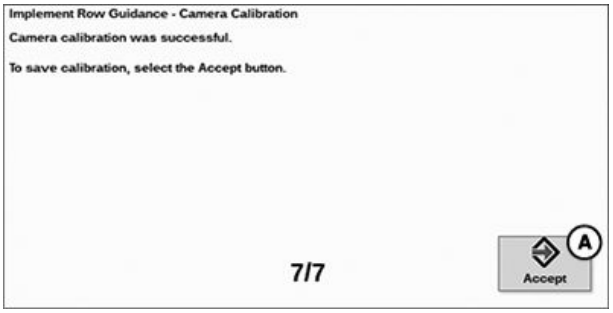
Βαθμονόμηση κάμερας καθοδήγησης Vision — Βαθμονόμηση κατά την οδήγηση

zb48j1t,1693514331294 -30-31AUG23-5/6

11. Για να αποθηκεύσετε τη βαθμονόμηση, επιλέξτε το κουμπί "Αποδοχή" (A).

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Αν η βαθμονόμηση αποτύχει, τοποθετήστε ξανά το παρελκόμενο παράλληλα προς τις σειρές σοδειάς στο μέσο μια καλά καθορισμένης, ευθείας σειράς σοδειάς. Βεβαιωθείτε ότι υπάρχει αρκετός χώρος για τη βαθμονόμηση και επαναλάβετε τη διαδικασία.

A—Πλήκτρο επιβεβαίωσης



PC26502 —UN—09NOV18

Βαθμονόμηση κάμερας καθοδήγησης Vision

zb48j1t,1693514331294 -30-31AUG23-6/6

Παρακολούθηση παρελκόμενου—John Deere Active Implement Guidance™

Επιλέξτε το πλήκτρο "Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου" > καρτέλα "Ρύθμιση" > κουμπί "Επεξεργασία παρακολούθησης παρελκόμενου".

1. Για να μετατοπίσετε το ίχνος καθοδήγησης του παρελκόμενου ανεξάρτητα από το ίχνος καθοδήγησης του AutoTrac, επιλέξτε το πλαίσιο ελέγχου Ενεργοποίηση ανεξάρτητης μετατόπισης ίχνους παρελκόμενου (A). Αυτή η λειτουργία συνήθως χρησιμοποιείται με ευθύγραμμα ίχνη για ελεγχόμενες εφαρμογές κυκλοφορίας κατά την τοποθέτηση σπόρων μεταξύ των σειρών.

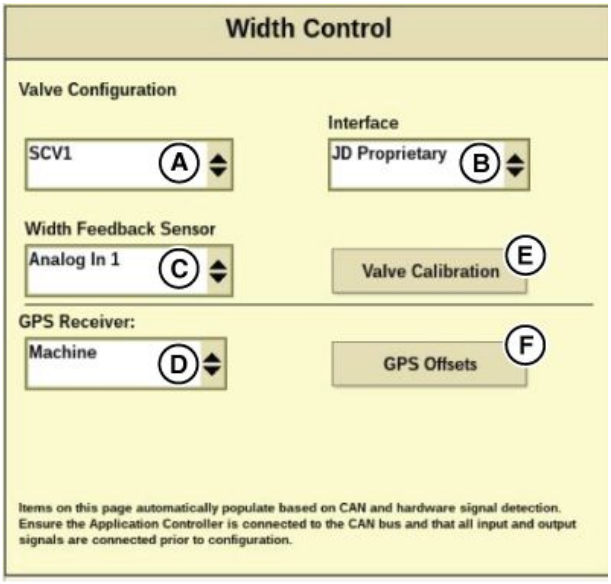
   a. Εισαγάγετε την κατεύθυνση στο πλαίσιο καταχώρισης (B) (0° = βόρεια, 90° = ανατολικά, 180° = νότια, 270° = δυτικά).

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Για παράδειγμα, για μετατόπιση βόρειου-νότιου ίχνους προς τα ανατολικά, εισαγάγετε την τιμή 90 ως κατεύθυνση.

   b. Εισαγάγετε την απόσταση στο πλαίσιο καταχώρισης (C).

2. Εισαγάγετε τις αυξήσεις μετατόπισης τοπικού σφάλματος στο πλαίσιο καταχώρισης (D). Αυτή είναι η τιμή προσαρμογής του παρελκόμενου κάθε φορά που πατάτε το κουμπί μετατόπισης.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Η μετατόπιση παρελκόμενου διατίθεται μόνο με χρήση της τοπικής καθοδήγησης (καθοδήγηση Vision) για την πλοήγηση.



PC589269 —UN—09AUG23

Παρακολούθηση παρελκόμενου

A—Πλαίσιο ελέγχου Ενεργοποίηση ανεξάρτητης μετατόπισης ίχνους παρελκόμενου
B—Πλαίσιο καταχώρισης Κατεύθυνση
C—Πλαίσιο καταχώρισης Απόσταση
D—Πλαίσιο καταχώρισης Αυξήσεις μετατόπισης τοπικού σφάλματος

zb48j1t,1693514360243 -30-31AUG23-1/1

Επισκόπηση Ενσωματωμένου στο τρακτέρ John Deere Active Implement Guidance™

ΠΡΟΣΟΧΗ: Για την αποφυγή τυχόν σοβαρών ή θανατηφόρων τραυματισμών, χρησιμοποιείτε τον αμφίδρομο υδραυλικό κύλινδρο μόνο κατά τη διάρκεια εργασιών στον αγρό και ποτέ σε αυτοκινητόδρομους. Πριν από την ανύψωση του παρελκόμενου, βεβαιωθείτε ότι το σύστημα ζεύξης και το παρελκόμενο βρίσκονται στην κεντρική θέση. Όταν το παρελκόμενο έχει ανυψωθεί ή βρίσκεται σε λειτουργία μεταφοράς, μην ενεργοποιείτε τη θέση πλεύσης της βαλβίδας εξωτερικών εργασιών (SCV).

Το ενσωματωμένο στο τρακτέρ John Deere Active Implement Guidance™ είναι μια λύση υλικού εξοπλισμού που πωλείται σε ορισμένες περιοχές και χρησιμοποιεί το John Deere Active Implement Guidance™. Η συμβατότητα και η λειτουργικότητα του συστήματος του Ενσωματωμένου στο τρακτέρ John Deere Active Implement Guidance™ διαφέρουν ανάλογα με την τοποθεσία και τη διαμόρφωση του εξοπλισμού. Για περισσότερες πληροφορίες σχετικά με τη διαθεσιμότητα των εξαρτημάτων, τη λειτουργικότητα του συστήματος και τη συμβατότητα, επικοινωνήστε με τον αντιπρόσωπο της John Deere ή άλλον πάροχο υπηρεσιών σέρβις. Για πρόσθετες πληροφορίες, ανατρέξτε στον Οδηγό συμβατότητας στο Value Selling Navigator.

Το Ενσωματωμένο στο τρακτέρ John Deere Active Implement Guidance™ είναι μια λύση καλλιέργειας στην οποία χρησιμοποιούνται τα ακόλουθα:

- Αμφίδρομος υδραυλικός κύλινδρος εγκατεστημένος στο τρακτέρ

  ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Η εγκατάσταση δέκτη StarFire στο παρελκόμενο είναι προαιρετική.

- Δέκτης StarFire εγκατεστημένος στο τρακτέρ
- Κάμερα AutoTrac Vision εγκατεστημένη στο παρελκόμενο
- Αισθητήρας γωνίας τροχού (WAS) τοποθετημένος στα κάτω μπράτσα του τρακτέρ

(Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στις Οδηγίες εγκατάστασης του ενσωματωμένου στο τρακτέρ John Deere Active Implement Guidance™.)

zb48j1t,1693514521819 -30-07AUG25-1/1

Ρύθμιση John Deere Active Implement Guidance™ για ενσωματωμένο στο τρακτέρ John Deere Active Implement Guidance™

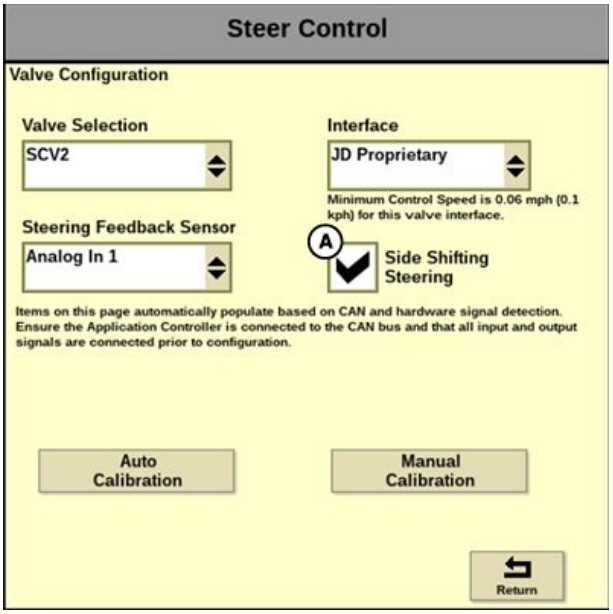
Κατά τη ρύθμιση του Ενσωματωμένου στο τρακτέρ John Deere Active Implement Guidance™, απαιτούνται οι ακόλουθες ρυθμίσεις.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Κατά τη ρύθμιση της οθόνης, συνιστάται να χρησιμοποιείται ίδιο πλάτος εργασίας, ίχνος καθοδήγησης και κατεύθυνση εργασίας για τη φύτευση και την καλλιέργεια.

1. Ρυθμίστε το μηχάνημα και το παρελκόμενο στην οθόνη. Βεβαιωθείτε ότι έχει επιλεγεί ζεύξη για την πηγή καταγραφής της οθόνης.

   (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στο Εγχειρίδιο χειριστή της οθόνης.)

2. Στον Έλεγχο συστήματος διεύθυνσης, επιλέξτε το πλαίσιο ελέγχου "Πλευρική μετατόπιση συστήματος διεύθυνσης" (A).



PC29152 —UN—26MAY23

Έλεγχος οδήγησης

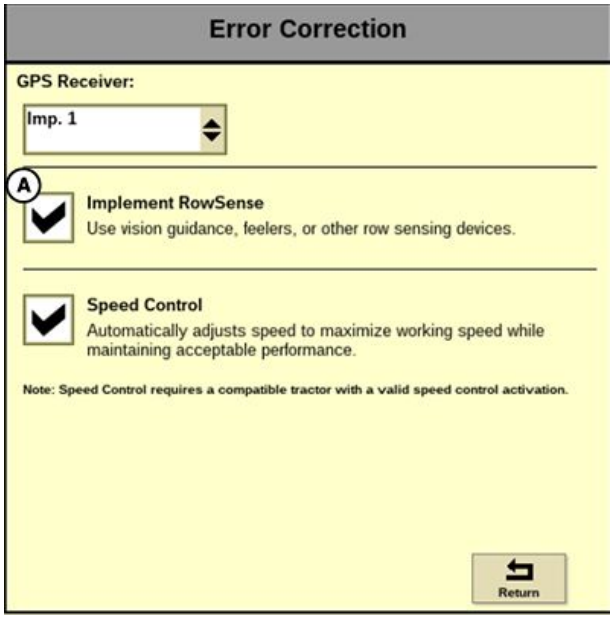
A—Πλαίσιο ελέγχου Πλευρική μετατόπιση συστήματος διεύθυνσης

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

zb48j1t,1693514521757 -30-31AUG23-1/7

3. Στη διόρθωση σφάλματος, επιλέξτε το πλαίσιο ελέγχου RowSense παρελκόμενου (A).

A—Πλαίσιο ελέγχου RowSense παρελκόμενου



PC29153 —UN—26MAY23

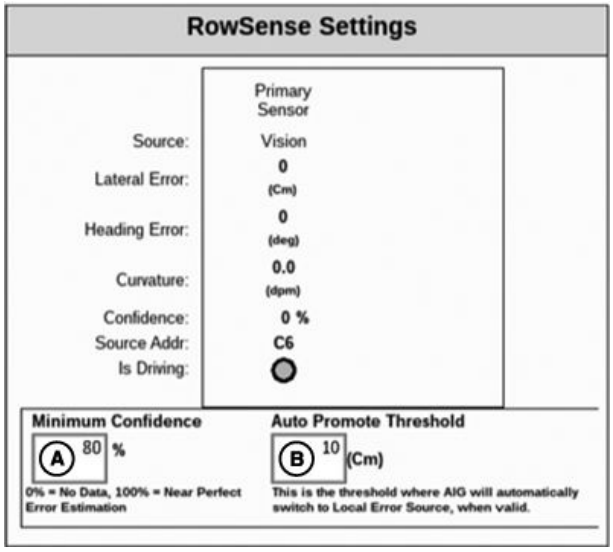
Διόρθωση σφάλματος

zb48j1t,1693514521757 -30-31AUG23-2/7

4. Στις Ρυθμίσεις RowSense, εισαγάγετε την τιμή 80% στο πλαίσιο καταχώρισης Ελάχιστη αξιοπιστία (A).
5. Εισαγάγετε την τιμή 10 cm στο πλαίσιο καταχώρισης Όριο αυτόματης προώθησης (B).

A—Πλαίσιο καταχώρισης Ελάχιστη αξιοπιστία

B—Πλαίσιο καταχώρισης Όριο αυτόματης προώθησης



PC27853 —UN—15MAY20

Ρυθμίσεις RowSense

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

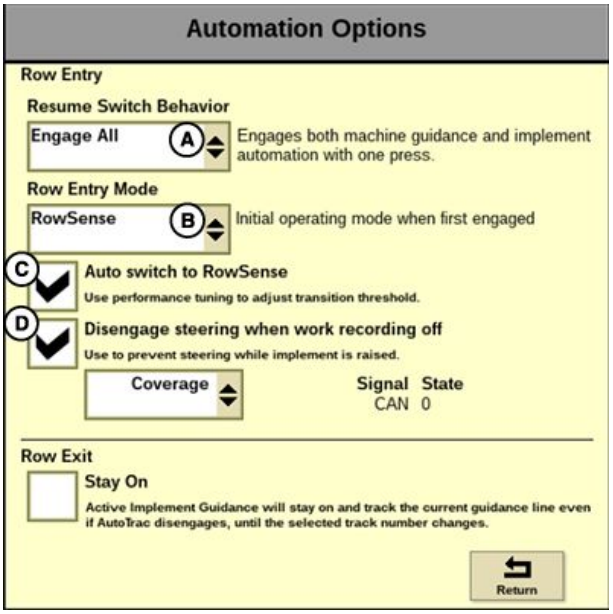
zb48j1t,1693514521757 -30-31AUG23-3/7

6. Στις Επιλογές αυτοματοποίησης, επιλέξτε Ενεργοποίηση όλων από το αναδιπλούμενο μενού Συμπεριφορά διακόπτη επαναφοράς (A).

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Η χρήση GPS είναι προαιρετική και απαιτεί την εγκατάσταση δέκτη RowSense παρελκόμενου.

7. Επιλέξτε τη λειτουργία εισαγωγής σειράς από το αναδιπλούμενο μενού (B).
8. Επιλέξτε το πλαίσιο ελέγχου Αυτόματη μετάβαση στο RowSense (C).
9. Επιλέξτε το πλαίσιο ελέγχου Απενεργοποίηση συστήματος διεύθυνσης όταν απενεργοποιείται η καταγραφή εργασίας (D). Η λειτουργία αυτή κεντράρει το παρελκόμενο κατά την ανύψωση.

A—Αναδιπλούμενο μενού Συμπεριφορά διακόπτη επαναφοράς
B—Αναδιπλούμενο μενού Λειτουργία εισαγωγής σειράς
C—Πλαίσιο ελέγχου Αυτόματη μετάβαση στο RowSense
D—Πλαίσιο ελέγχου Απενεργοποίηση συστήματος διεύθυνσης όταν απενεργοποιείται η καταγραφή εργασίας



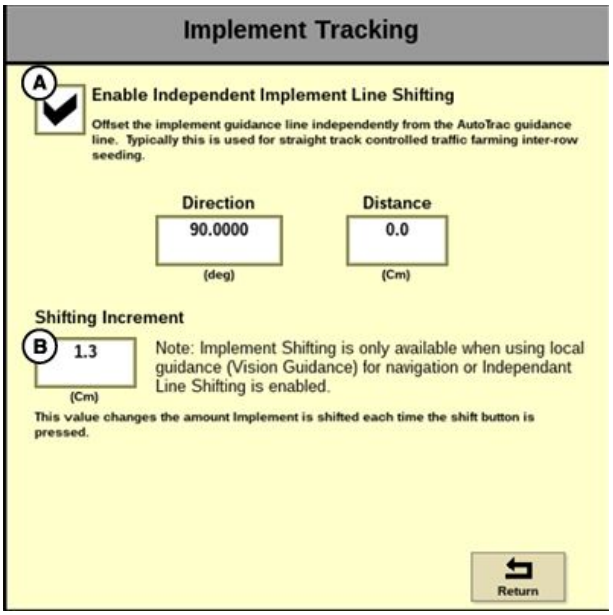
PC29154 —UN—26MAY23

Επιλογές αυτοματοποίησης

zb48j1t,1693514521757 -30-31AUG23-4/7

10. Στην Παρακολούθηση παρελκόμενου, μην επιλέξετε το πλαίσιο ελέγχου Ενεργοποίηση ανεξάρτητης μετατόπισης γραμμής παρελκόμενου (A).
11. Καταχωρίστε την αύξηση μετατόπισης στο πλαίσιο καταχώρισης (B). Αυτή είναι η τιμή προσαρμογής του παρελκόμενου κάθε φορά που πατάτε το κουμπί μετατόπισης.

A—Πλαίσιο ελέγχου Ενεργοποίηση ανεξάρτητης μετατόπισης ίχνους παρελκόμενου
B—Πλαίσιο καταχώρισης Αύξηση μετατόπισης



PC29155 —UN—26MAY23

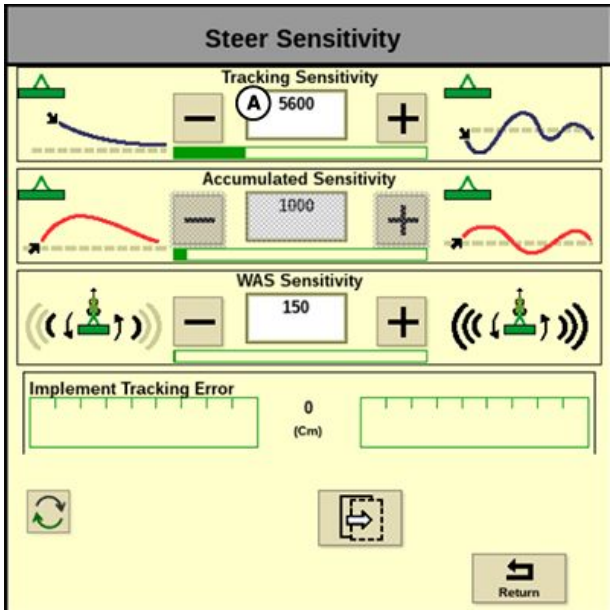
Παρακολούθηση παρελκόμενου

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

zb48j1t,1693514521757 -30-31AUG23-5/7

12. Στην Ευαισθησία οδήγησης, ορίστε την ευαισθησία εντοπισμού (A) σε 5600.

A—Ευαισθησία εντοπισμού



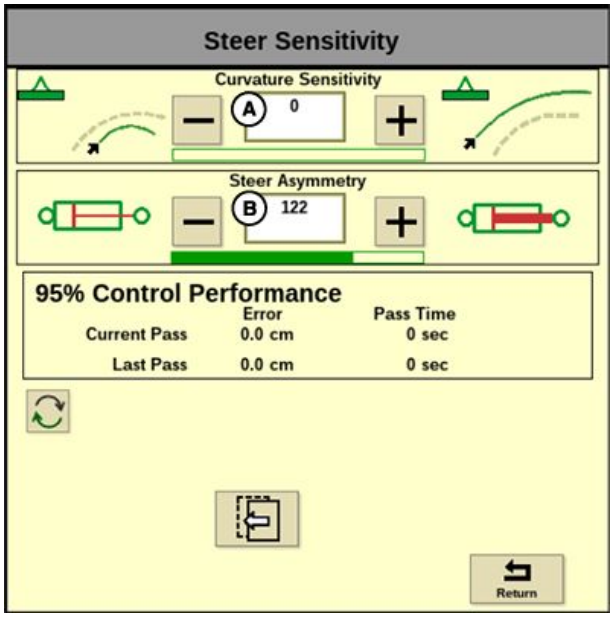
PC29156 —UN—26MAY23

Ευαισθησία οδήγησης 1/2

zb48j1t,1693514521757 -30-31AUG23-6/7

13. Στη δεύτερη σελίδα της Ευαισθησίας οδήγησης, ορίστε την ευαισθησία καμπυλότητας (A) σε 0.
14. Ορίστε την ασυμμετρία οδήγησης (B) σε 122.

A—Ευαισθησία καμπυλότητας **B—Ασυμμετρία οδήγησης**

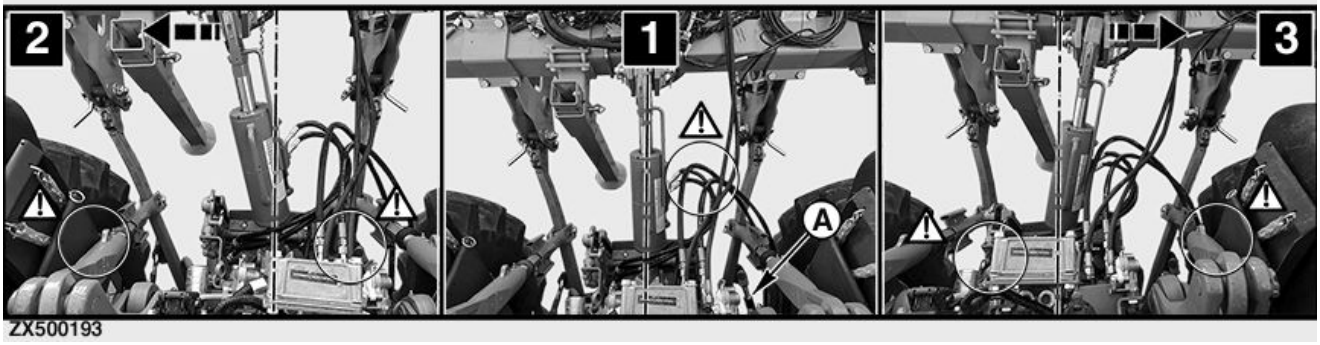


PC29157 —UN—26MAY23

Ευαισθησία οδήγησης 2/2

zb48j1t,1693514521757 -30-31AUG23-7/7

Πρώτη χρήση - Ρύθμιση παρελκόμενου



Πρώτη χρήση

A—Υδραυλικός κύλινδρος
1— Θέση μπράτσου ευαισθησίας - Υδραυλικός κύλινδρος κεντραρισμένος
2— Θέση μπράτσου ευαισθησίας - Ο υδραυλικός κύλινδρος έχει εκπτυχθεί πλήρως
3— Θέση μπράτσου ευαισθησίας - Ο υδραυλικός κύλινδρος έχει συμπτυχθεί πλήρως

Πριν από την πρώτη χρήση, πρέπει να εκτελεστούν η ρύθμιση του παρελκόμενου και η βαθμονόμηση του συστήματος. Συνεχίστε ως εξής:

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Για να αποκτήσετε πρόσβαση στις απαιτούμενες οθόνες βαθμονόμησης, ανατρέξτε στην ενότητα Ρύθμιση - John Deere Active Implement Guidance™ - Βαθμονομήσεις συστήματος διεύθυνσης - John Deere Active Implement Guidance™.

1. **Ρύθμιση παρελκόμενου**

ΣΗΜΑΝΤΙΚΟ: Προσέξτε το κεντρικό μπράτσο στη θέση 1 ή 3 να μη χτυπά ούτε να παρεμβαίνει σε άλλους υδραυλικούς σωλήνες του τρακτέρ ή παρόμοια εξαρτήματα.

Προσέξτε το κεντρικό μπράτσο στη θέση 2 ή 3 να μη χτυπά ούτε να παρεμβαίνει στα εξαρτήματα του παρελκόμενου.

ΣΗΜΑΝΤΙΚΟ: Βεβαιωθείτε ότι τα κάτω μπράτσα ευαισθησίας στη θέση 2 ή 3 δεν χτυπάνε ή παρεμβαίνουν ποτέ στο ελαστικό ή το κέλυφος διαφορικού όταν ο υδραυλικός κύλινδρος (A) έχει επεκταθεί/συμπτυχθεί πλήρως και τα μπράτσα ευαισθησίας έχουν ανυψωθεί ή χαμηλώσει πλήρως.

a. Ελέγξτε την εκ των προτέρων ρύθμιση του δίχαλου του υδραυλικού κυλίνδρου.

b. Εκπτύξτε αργά τον υδραυλικό κύλινδρο (A) μέχρι τέρμα και δώστε προσοχή ώστε να μη χτυπηθεί ή καταστραφεί τίποτα (π.χ. κέλυφος διαφορικού).

c. Το αμορτισέρ πρέπει να έχει αρκετό χώρο και ο αισθητήρας ανατροφοδότησης δεν πρέπει να χτυπά το περίβλημα του αισθητήρα ανάδρασης. Αν ναι, ρυθμίστε το μήκος του αμορτισέρ.

d. Συμπτύξτε αργά τον υδραυλικό κύλινδρο (A) μέχρι τέρμα και βεβαιωθείτε ότι τα κάτω μπράτσα δεν χτυπούν ούτε προκαλούν ζημιά σε κάτι (π.χ. κέλυφος διαφορικού).

e. Βεβαιωθείτε ότι ο αισθητήρας ανατροφοδότησης δεν χτυπά το περίβλημα του αισθητήρα ανάδρασης.

f. Βεβαιωθείτε ότι το παρελκόμενο παραμένει στη μεσαία θέση πίσω από το τρακτέρ όταν ο υδραυλικός κύλινδρος (A) βρίσκεται στη μεσαία θέση.

2. **Γενικές πληροφορίες**

Ελέγξτε το μέγεθος των τροχών και την απόσταση ιχνών του τρακτέρ που χρησιμοποιείται.

Αν το σύστημα χρησιμοποιείται σε άλλες περιπτώσεις που απαιτούν ειδικές ρυθμίσεις, μέγεθος τροχών ή αποστάσεις ιχνών (π.χ.), χρησιμοποιήστε ΜΟΝΟ τη Χειροκίνητη βαθμονόμηση.

Ρυθμίστε το Ελάχ. και μέγ. στις ειδικές τιμές για να μη χτυπά εξαρτήματα/τροχούς.

3. **Υδραυλικοί σωλήνες**

Οι υδραυλικοί σωλήνες πρέπει να συνδεθούν σωστά - Εκτείνετε για έκπτυξη και συμπτύξτε για σύμπτυξη. Αν γίνει αυτό, μπορεί να καταχωριστεί μια Ασυμμετρία οδήγησης 124 (βλ. **Ευαισθησία οδήγησης** στη σελίδα **Ρύθμιση μονάδας ελέγχου**). Διαφορετικά, πρέπει να καταχωριστεί το 83.

Αυτό μπορεί να ελεγχθεί εκτελώντας μια εντολή σάρωσης και θέσης συχνότητας = το σύστημα οδηγείται/κινείται πολύ ομαλά. Ο υδραυλικός κύλινδρος (A) εκτείνεται και συμπτύσσεται με την ίδια ταχύτητα.

4. **Βαθμονόμηση/Ρύθμιση**

Προχωρήστε στις βαθμονομήσεις παρελκόμενου και κάμερας. Η βαθμονόμηση του παρελκόμενου μπορεί να γίνει είτε χειροκίνητα είτε αυτόματα (βλ. το εγχειρίδιο χειριστή του John Deere Active Implement Guidance™).

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Η αυτόματη βαθμονόμηση συστήματος διεύθυνσης μπορεί να οδηγήσει σε λιγότερο δραστικά όρια έκπτυξης/σύμπτυξης. Αν απαιτείται μεγαλύτερη δραστικότητα, πραγματοποιήστε χειροκίνητη βαθμονόμηση.

Μετά από βαθμονόμηση του συστήματος, η Ευαισθησία εντοπισμού και η Ασυμμετρία οδήγησης δεν θα πρέπει να αλλάξουν.

Αν χρειάζεται, ξεκινήστε τη ρύθμιση ακριβείας με:

- Ευαισθησία WAS - είναι σημαντική και κάνει το σύστημα περισσότερο ή λιγότερο δραστικό.
- Όριο έκπτυξης/σύμπτυξης - καθορίζεται μία φορά για το παρελκόμενο και δεν υπάρχει ανάγκη μετέπειτα αλλαγής τους. Το παρελκόμενο θα κινείται όσο το δυνατόν πιο αργά, ενώ θα διατηρείται η συνεχής κίνηση.
- Μέγιστη ηλεκτρική τάση αισθητήρα - πρέπει να ρυθμιστεί μία φορά και μπορεί να διατηρηθεί για αυτό το σύστημα (παρελκόμενο). Μπορεί να ρυθμίζεται κάθε φορά, όπως απαιτείται.
- Ρύθμιση κάμερας - για να βελτιώσετε την απόδοση της κάμερας ή για να αποφύγετε την απώλεια σειρών φυτών, η γωνία της κάμερας μπορεί να αλλάξει (σε σημείο μπροστά από τον μπροστινό άξονα) , αλλά το ύψος πρέπει να παραμείνει το ίδιο. Σε ορισμένες περιπτώσεις, η εφαρμογή της δραστικότητας των ορίων έκπτυξης/σύμπτυξης μπορεί επίσης να βοηθήσει.

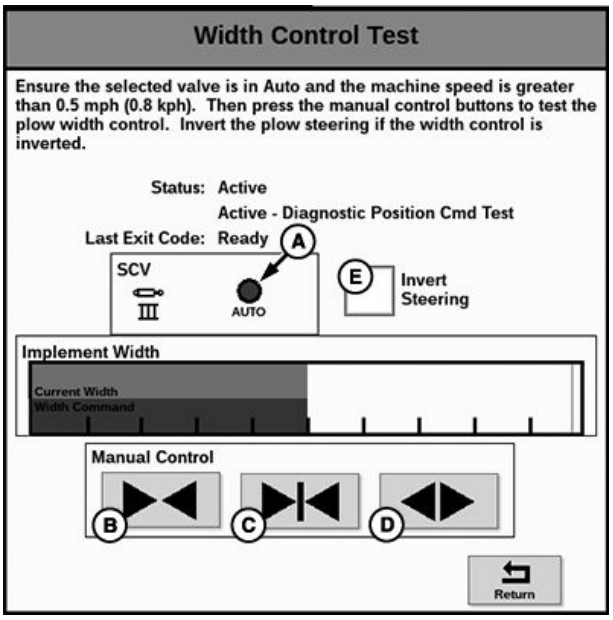
zb48j1t,1693514521707 -30-31AUG23-2/2

Δοκιμή ελέγχου πλάτους—Οδήγηση αρότρου

Επιλέξτε το πλήκτρο "Οδήγηση αρότρου" > καρτέλα "Βαθμονομήσεις" > κουμπί "Δοκιμή ελέγχου πλάτους".

1. Βεβαιωθείτε ότι ο δείκτης κατάστασης (A) της βαλβίδας εξωτερικών εργασιών (SCV) εμφανίζει την ένδειξη AYTOMATH και ότι η ταχύτητα του μηχανήματος είναι πάνω από 0,1 χλμ./ώρα (0.06 mph).
2. Για να δοκιμάσετε τον έλεγχο πλάτους αρότρου, χρησιμοποιήστε τα κουμπιά μη αυτόματου ελέγχου (B–D).
3. Αν το πλάτος αρότρου κινείται προς την αντίθετη κατεύθυνση, επιλέξτε το πλαίσιο ελέγχου Αντιστροφή συστήματος διεύθυνσης (E).

A—Δείκτης κατάστασης SCV
B—Κουμπί Σύμπτυξη
C—Κουμπί Κεντράρισμα
D—Κουμπί Έκταση
E—Πλαίσιο ελέγχου Αντιστροφή συστήματος διεύθυνσης



PC27025 —UN—23MAY19

Δοκιμή ελέγχου πλάτους

zb48j1t,1693514880552 -30-31AUG23-1/1

Μη αυτόματη βαθμονόμηση SCV — Οδήγηση αρότρου

ΠΡΟΣΟΧΗ: Για την αποφυγή σοβαρού τραυματισμού, διατηρείτε την περιοχή γύρω από τον εξοπλισμό άδεια. Κατά τη διαδικασία, το μηχάνημα πρέπει να κινηθεί προς τα εμπρός. Το παρελκόμενο κινείται κατά τη βαθμονόμηση. Διαβάστε και ακολουθήστε την παράγραφο "Ασφαλής λειτουργία συστημάτων αυτοματοποίησης παρελκόμενου" στην ενότητα "Ασφάλεια" πριν εκτελέσετε βαθμονόμηση.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Οι κατώτατες τιμές είναι μοναδικές για κάθε βαλβίδα εξωτερικών εργασιών (SCV) λόγω φυσιολογικών κατασκευαστικών ανοχών. Για βέλτιστη απόδοση, ρυθμίστε την κατώτατη τιμή στην χαμηλότερη τιμή που προκαλεί αλλαγή τάσης αισθητήρα. Ο αισθητήρας ανατροφοδότησης πρέπει να έχει τουλάχιστον 1 V διαφορά μεταξύ της μέγιστης θέσης επέκτασης και σύμπτυξης.

Η βαθμονόμηση της SCV χρησιμοποιείται για τη βαθμονόμηση της μονάδας ελέγχου εφαρμογών UCC2 για να καθοριστεί το ελάχιστο σήμα που απαιτείται από την υδραυλική μονάδα ελέγχου για να κινηθεί ο μηχανισμός αρότρου. Χωρίς βαθμονόμηση της SCV, ο μηχανισμός αρότρου εκτείνεται ή συμπτύσσεται πολύ γρήγορα ή πολύ αργά ή δε λειτουργεί όπως αναμένεται λόγω περιορισμών στο υδραυλικό σύστημα. Λόγω αυτών των προβλημάτων, η μονάδα ελέγχου δεν μπορεί να διατηρήσει το απαιτούμενο πλάτος άροσης για τη δημιουργία ομοιόμορφων αυλακιών.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Είναι σημαντικό ο αισθητήρας γωνίας τροχού να κινείται ταυτόχρονα με τον υδραυλικό κύλινδρο που προκαλεί την κίνηση στο μηχανισμό του αρότρου.

Εκτελέστε βαθμονόμηση εάν:

- Δημιουργήσετε καινούριο προφίλ.
- Τόσο η τιμή επέκτασης όσο και η τιμή σύμπτυξης έχουν οριστεί στο 5 ή το 250 (προεπιλεγμένες εργοστασιακές τιμές).
- Οι τιμές αντιγράφονται από άλλο μηχάνημα.
- Η δρομολόγηση του υδραυλικού σωλήνα αλλάζει στις SCV.
- Γίνονται επισκευές υδραυλικών εξαρτημάτων στο μηχάνημα ή στο παρελκόμενο.
- Η βαλβίδα εξισορρόπησης έχει ρυθμιστεί.
- Γίνεται προσαρμογή της υδραυλικής παροχής.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Πριν εκτελέσετε βαθμονόμηση, βεβαιωθείτε ότι το υδραυλικό λάδι βρίσκεται σε θερμοκρασία λειτουργίας.

Μη αυτόματη βαθμονόμηση SCV

Επιλέξτε το πλήκτρο "Οδήγηση αρότρου" > καρτέλα "Βαθμονομήσεις" > κουμπί "Μη αυτόματη βαθμονόμηση".

1. Θέστε την επιλεγμένη SCV σε αυτόματη λειτουργία.
2. Θέστε την SCV σε θέση συγκράτησης επέκτασης, όχι κίνησης.
3. Οδηγήστε το μηχάνημα προς τα εμπρός, με ταχύτητα πάνω από 0,7 χλμ/ώρα (0,45 mph). Μην ενεργοποιήσετε το AutoTrac.

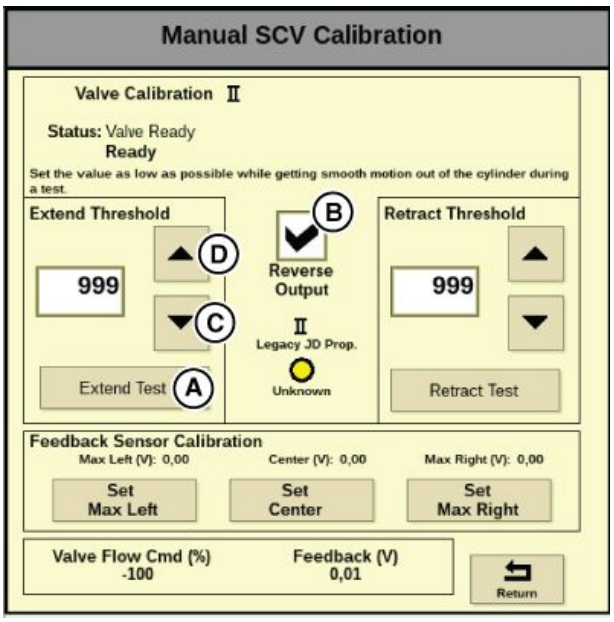
   (Για τις απαιτήσεις ταχύτητας της SCV, ανατρέξτε στο εγχειρίδιο χειριστή.)
4. Επιλέξτε το κουμπί "Δοκιμή επέκτασης" (A).

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Οι αριστερές και δεξιές κατευθύνσεις βασίζονται σε χειριστή καθισμένο σε καμπίνα στραμμένη προς τα εμπρός. Αν το παρελκόμενο κινείται προς την αντίθετη διεύθυνση από την επιθυμητή, επιλέξτε το πλαίσιο ελέγχου "Αντιστροφή εξόδου" (B).

5. Επιλέξτε το κουμπί μείωσης (C) έως ότου το παρελκόμενο σταματήσει να κινείται.
6. Επιλέξτε το κουμπί αύξησης (D) έως ότου το παρελκόμενο αρχίσει να κινείται όσο το δυνατόν πιο αργά διατηρώντας συνεχόμενη κίνηση.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Αν ο κύλινδρος τιμονιού του παρελκόμενου φτάσει τη μέγιστη ή την ελάχιστη διαδρομή κατά τη δοκιμή, επανατοποθετήστε τον κύλινδρο.

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα



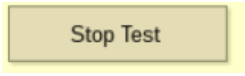
Μη αυτόματη βαθμονόμηση SCV — Δοκιμή επέκτασης

PC589251 —UN—09AUG23

A—Κουμπί Δοκιμή επέκτασης
B—Πλαίσιο ελέγχου Αντιστροφή εξόδου
C—Κουμπί μείωσης
D—Κουμπί αύξησης

7. Επιλέξτε το κουμπί "Διακοπή δοκιμής".

PC29141 —UN—26MAY23

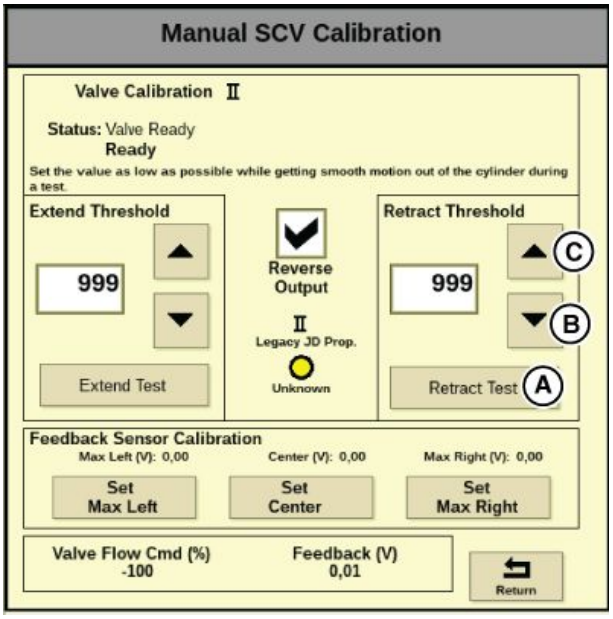


Κουμπί "Διακοπή δοκιμής"

8. Επιλέξτε το κουμπί "Δοκιμή σύμπτυξης" (A).
9. Επιλέξτε το κουμπί μείωσης (B) έως ότου το παρελκόμενο σταματήσει να κινείται.
10. Επιλέξτε το κουμπί αύξησης (C) έως ότου το παρελκόμενο αρχίσει να κινείται όσο το δυνατόν πιο αργά διατηρώντας συνεχόμενη κίνηση.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Αν ο κύλινδρος τιμονιού του παρελκόμενου φτάσει τη μέγιστη ή την ελάχιστη διαδρομή κατά τη δοκιμή, επανατοποθετήστε τον κύλινδρο.

A—Κουμπί Δοκιμή σύμπτυξης
B—Κουμπί μείωσης
C—Κουμπί αύξησης



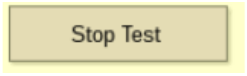
Μη αυτόματη βαθμονόμηση SCV — Δοκιμή σύμπτυξης

PC589252 —UN—09AUG23

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

11. Επιλέξτε το κουμπί Διακοπή δοκιμής.

PC29141 —UN—26MAY23



Κουμπί "Διακοπή δοκιμής"

zb48j1t,1693514880488 -30-31AUG23-5/5

Διαμόρφωση αρότρου—Οδήγηση αρότρου

Επιλέξτε το πλήκτρο "Οδήγηση αρότρου" > καρτέλα "Ρύθμιση" > κουμπί "Επεξεργασία διαμόρφωσης αρότρου".

Η ένδειξη "Συνολικό πλάτος παρελκόμενου" μετράει το ελάχιστο και το μέγιστο πλάτος του παρελκόμενου από τα πιο εξωτερικά σημεία εργασίας.

Η ένδειξη "Μεμονωμένα στοιχεία" μετράει το ελάχιστο και το μέγιστο πλάτος μεταξύ δύο παρακείμενων σημείων εργασίας.

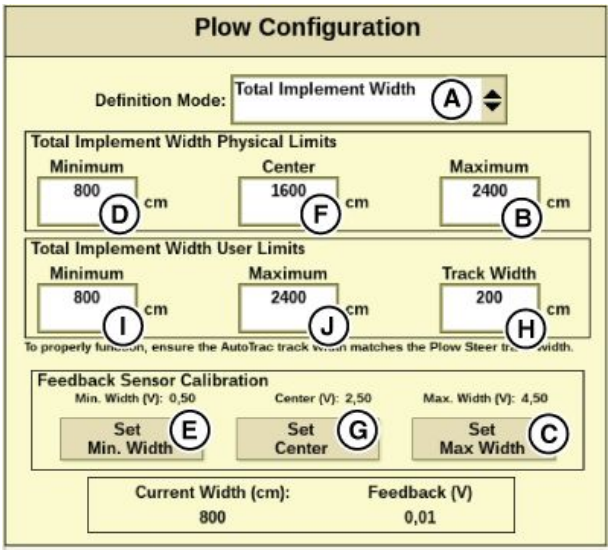
Συνολικό πλάτος παρελκόμενου

1. Επιλέξτε το συνολικό πλάτος παρελκόμενου από το αναδιπλούμενο μενού "Λειτουργία" (A).
2. Εκτείνετε πλήρως το παρελκόμενο, εισαγάγετε το μέγιστο φυσικό όριο στο πλαίσιο καταχώρισης (B) και έπειτα επιλέξτε το κουμπί "Ορισμός μέγιστου πλάτους" (C).
3. Συμπτύξτε πλήρως το παρελκόμενο, εισαγάγετε το ελάχιστο φυσικό όριο στο πλαίσιο καταχώρισης (D) και έπειτα επιλέξτε το κουμπί "Ορισμός ελάχιστου πλάτους" (E).
4. Τοποθετήστε το παρελκόμενο στην κεντρική θέση, εισαγάγετε το πλάτος κεντρικής θέσης στο πλαίσιο καταχώρισης (F) και έπειτα επιλέξτε το κουμπί "Ρύθμιση κέντρου" (G).

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Βεβαιωθείτε ότι το άνοιγμα τροχών αντιστοιχεί στο πλάτος παρελκόμενου που έχει οριστεί στη Διαχείριση εξοπλισμού.

5. Εισαγάγετε το άνοιγμα τροχών στο πλαίσιο καταχώρισης (H).

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Εισαγάγετε τα όρια χρήστη για να αποτρέψετε το παρελκόμενο να φτάσει στο μέγιστο ή το ελάχιστο πλάτος.



PC589253 —UN—09AUG23

Συνολικό πλάτος παρελκόμενου

A—Αναδιπλούμενο μενού Τρόπος λειτουργίας
B—Πλαίσιο καταχώρισης Μέγιστο φυσικό όριο
C—Κουμπί Ορισμός μέγιστου πλάτους
D—Πλαίσιο καταχώρισης Ελάχιστο φυσικό όριο
E—Κουμπί Ορισμός ελάχιστου πλάτους
F—Πλαίσιο καταχώρισης Πλάτος κεντρικής θέσης
G—Κουμπί Ρύθμιση κέντρου
H—Πλαίσιο καταχώρισης Άνοιγμα τροχών
I— Πλαίσιο καταχώρισης Ελάχιστο όριο χρήστη
J— Πλαίσιο καταχώρισης Μέγιστο όριο χρήστη

6. Εισαγάγετε το ελάχιστο όριο χρήστη στο πλαίσιο καταχώρισης (I).
7. Εισαγάγετε το μέγιστο όριο χρήστη στο πλαίσιο καταχώρισης (J).

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

zb48j1t,1693514880432 -30-31AUG23-1/2

Μεμονωμένα στοιχεία

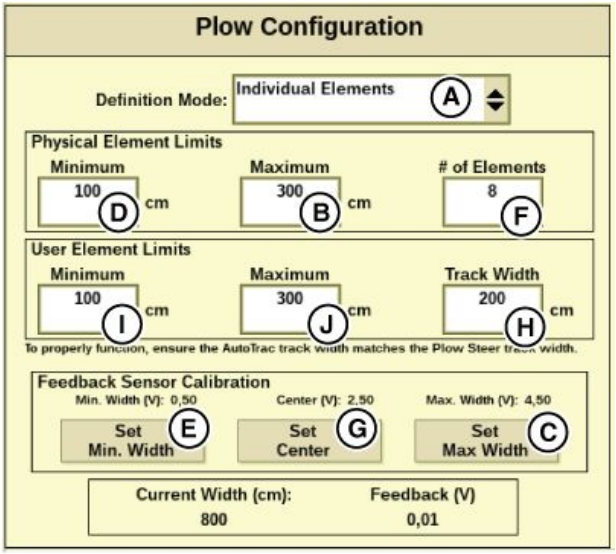
1. Επιλέξτε "Μεμονωμένα στοιχεία" στο αναδιπλούμενο μενού "Λειτουργία" (A).
2. Εκτείνετε πλήρως το παρελκόμενο, εισαγάγετε το μέγιστο φυσικό όριο στο πλαίσιο καταχώρισης (B) και έπειτα επιλέξτε το κουμπί "Ορισμός μέγιστου πλάτους" (C).
3. Συμπτύξτε πλήρως το παρελκόμενο, εισαγάγετε το ελάχιστο φυσικό όριο στο πλαίσιο καταχώρισης (D) και έπειτα επιλέξτε το κουμπί "Ορισμός ελάχιστου πλάτους" (E).
4. Εισαγάγετε τον αριθμό των στοιχείων στο πλαίσιο καταχώρισης (F).
5. Τοποθετήστε το παρελκόμενο στην κεντρική θέση και επιλέξτε το κουμπί "Ρύθμιση κέντρου" (G).

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Βεβαιωθείτε ότι το άνοιγμα τροχών αντιστοιχεί στο πλάτος παρελκόμενου που έχει οριστεί στη Διαχείριση εξοπλισμού.

6. Εισαγάγετε το άνοιγμα τροχών στο πλαίσιο καταχώρισης (H).

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Εισαγάγετε τα όρια χρήστη για να αποτρέψετε το παρελκόμενο να φτάσει στο μέγιστο ή το ελάχιστο πλάτος.

7. Εισαγάγετε το ελάχιστο όριο χρήστη στο πλαίσιο καταχώρισης (I).
8. Εισαγάγετε το μέγιστο όριο χρήστη στο πλαίσιο καταχώρισης (J).



PC589254 —UN—09AUG23

Μεμονωμένα στοιχεία

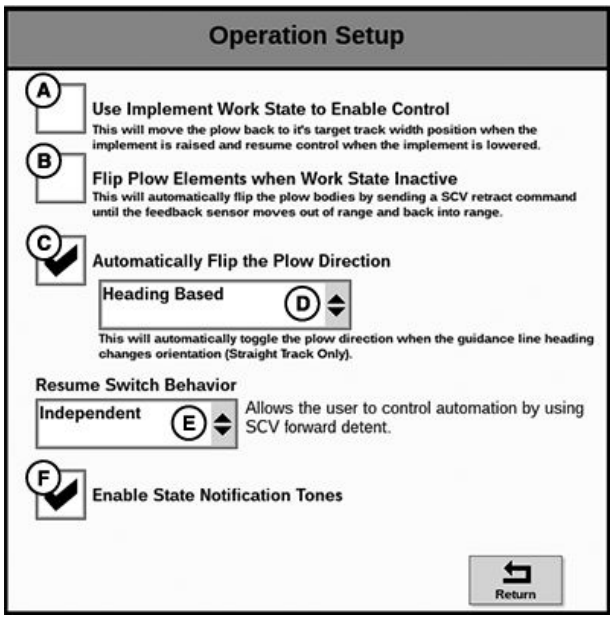
A—Αναδιπλούμενο μενού Τρόπος λειτουργίας
B—Πλαίσιο καταχώρισης Μέγιστο φυσικό όριο
C—Κουμπί Ορισμός μέγιστου πλάτους
D—Πλαίσιο καταχώρισης Ελάχιστο φυσικό όριο
E—Κουμπί Ορισμός ελάχιστου πλάτους
F—Πλαίσιο καταχώρισης Αριθμός στοιχείων
G—Κουμπί Ρύθμιση κέντρου
H—Πλαίσιο καταχώρισης Άνοιγμα τροχών
I—Πλαίσιο καταχώρισης Ελάχιστο όριο χρήστη
J—Πλαίσιο καταχώρισης Μέγιστο όριο χρήστη

zb48j1t,1693514880432 -30-31AUG23-2/2

Ρύθμιση λειτουργίας — Οδήγηση αρότρου

Επιλέξτε το πλήκτρο "Οδήγηση αρότρου" > καρτέλα "Ρύθμιση" > κουμπί "Επεξεργασία ρύθμισης λειτουργίας".

1. Για να επιστρέφει το άροτρο στη θέση επιθυμητού ανοίγματος τροχών όταν ανυψώνεται το παρελκόμενο και να συνεχίζει τον έλεγχο όταν κατεβαίνει το παρελκόμενο, επιλέξτε το πλαίσιο ελέγχου "Χρήση κατάστασης εργασίας παρελκόμενου για ενεργοποίηση ελέγχου" (A). Όταν είναι ενεργοποιημένη αυτή η λειτουργία και το παρελκόμενο δεν βρίσκεται σε θέση εργασίας, η Οδήγηση αρότρου δεν μπορεί να μετακινήσει το παρελκόμενο.
2. Για αυτόματη περιστροφή του σώματος του αρότρου με την αποστολή μιας εντολής ανάκλησης SCV μέχρι ο αισθητήρας ανατροφοδότησης να εξέλθει και να εισέλθει ξανά στο εύρος, επιλέξτε το πλαίσιο ελέγχου "Στοιχεία περιστρεφόμενου αρότρου με ανενεργή κατάσταση εργασίας" (B).
3. Για αυτόματη αντιστροφή της κατεύθυνσης του αρότρου, επιλέξτε το πλαίσιο ελέγχου (C) και επιλέξτε "Βάσει κατεύθυνσης" ή "Βάσει κύλισης" από το αναδιπλούμενο μενού (D).
   - Με την επιλογή "Βάσει κύλισης" επιλέγεται αυτόματα η κατεύθυνση του αρότρου βάσει της γωνίας κλίσης του τρακτέρ (μόνο στην άροση αυλακιών).
   - Με την επιλογή "Βάσει κατεύθυνσης" αλλάζει αυτόματα η κατεύθυνση του αρότρου όταν αλλάζει η κατεύθυνση της γραμμής καθοδήγησης (μόνο σε ευθύγραμμα ίχνη).
4. Επιλέξτε "Ανεξάρτητη" ή "Ενεργοποίηση όλων" από το αναδιπλούμενο μενού "Συμπεριφορά διακόπτη επαναφοράς" (E).
   - Η επιλογή Ανεξάρτητη ενεργοποιεί την καθοδήγηση του παρελκόμενου όταν η SCV οριστεί με μη αυτόματο τρόπο σε εμπρόσθια συγκράτηση.
   - Η επιλογή Ενεργοποίηση όλων ενεργοποιεί την καθοδήγηση μηχανήματος και παρελκόμενου όταν πατηθεί ο διακόπτης επαναφοράς AutoTrac και η SCV για την καθοδήγηση παρελκόμενου έχει οριστεί σε συγκράτηση.
5. Για να ενεργοποιήσετε τους ήχους όταν η κατάσταση της λειτουργίας αλλάζει, επιλέξτε το πλαίσιο ελέγχου (F).



PC27015 —UN—15APR19

Ρύθμιση λειτουργίας

A—Πλαίσιο ελέγχου Χρήση κατάστασης εργασίας παρελκόμενου για ενεργοποίηση ελέγχου
B—Πλαίσιο ελέγχου Στοιχεία περιστρεφόμενου αρότρου με ανενεργή κατάσταση εργασίας
C—Πλαίσιο ελέγχου Αυτόματη περιστροφή κατεύθυνσης αρότρου
D—Αναδιπλούμενο μενού Αυτόματη περιστροφή κατεύθυνσης αρότρου
E—Αναδιπλούμενο μενού Συμπεριφορά διακόπτη επαναφοράς
F—Πλαίσιο ελέγχου Ενεργοποίηση ήχων ειδοποίησης κατάστασης

zb48j1t,1693514880390 -30-31AUG23-1/1

Βαθμονόμηση ελέγχου πλάτους — Οδήγηση αρότρου

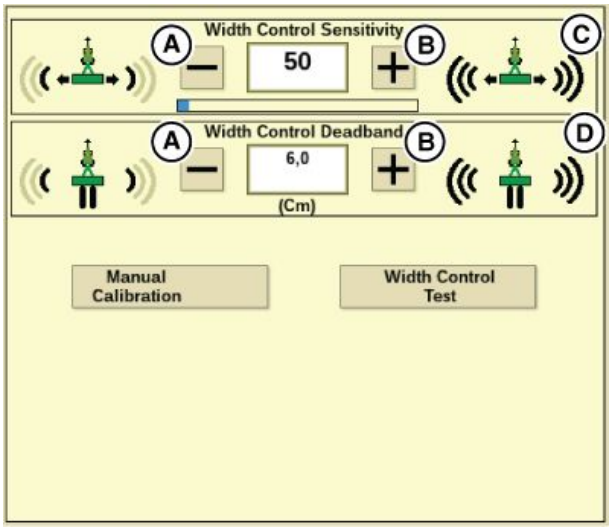
Επιλέξτε το πλήκτρο "Οδήγηση αρότρου" > καρτέλα "Βαθμονομήσεις".

Για να προσαρμόσετε τις ρυθμίσεις ελέγχου πλάτους, επιλέξτε τα κουμπιά μείωσης (A) ή αύξησης (B).

Ευαισθησία ελέγχου πλάτους (C) — Καθορίζει πόσο δυναμικά αποκρίνεται το σύστημα σε εντολές για το πλάτος από τη μονάδα ελέγχου εφαρμογών. Υψηλότερες τιμές σημαίνουν πιο δυναμική απόκριση του συστήματος.

Νεκρή ζώνη ελέγχου πλάτους (D) — Καθορίζει ένα εύρος ή ανοχή όπου το σύστημα δεν μετακινεί το άροτρο για διορθώσεις. Αν η ρύθμιση είναι πολύ χαμηλή, η βαλβίδα προσαρμόζει διαρκώς το παρελκόμενο.

A—Κουμπί μείωσης
B—Κουμπί αύξησης
C—Ευαισθησία ελέγχου πλάτους
D—Νεκρή διαδρομή ελέγχου πλάτους



PC589255 —UN—09AUG23

Ρυθμίσεις ελέγχου πλάτους

zb48j1t,1693514880352 -30-31AUG23-1/1

Έλεγχος πλάτους—Οδήγηση αρότρου

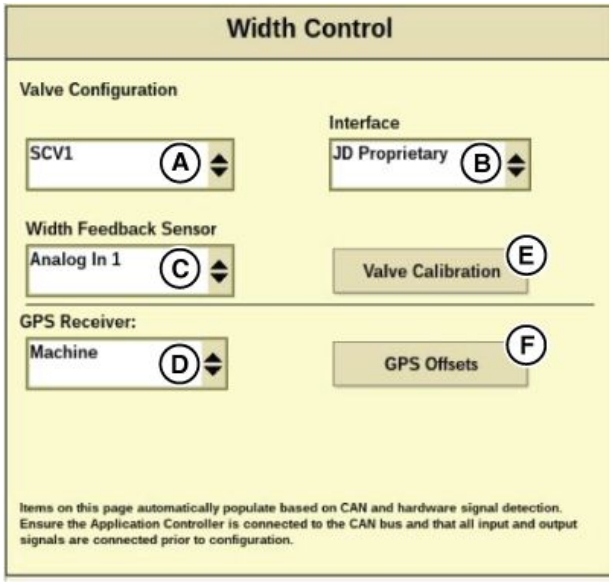
Επιλέξτε το πλήκτρο "Οδήγηση αρότρου" > καρτέλα "Ρύθμιση" > κουμπί "Επεξεργασία ελέγχου πλάτους".

Τα αναδιπλούμενα μενού (A–D) ενημερώνονται αυτόματα βάσει εντοπισμού σήματος CAN και εξοπλισμού. Βεβαιωθείτε ότι η μονάδα ελέγχου εφαρμογών έχει συνδεθεί στον δίαυλο CAN και ότι όλες οι συσκευές εισόδου και εξόδου είναι συνδεδεμένες πριν προχωρήσετε σε διαμόρφωση.

1. Βεβαιωθείτε ότι όλες οι επιλογές είναι σωστές.
2. Επιλέξτε το κουμπί "Βαθμονόμηση βαλβίδας" (E) και ολοκληρώστε τη μη αυτόματη βαθμονόμηση.
3. Επιλέξτε το κουμπί "Μετατοπίσεις GPS" (F) και εισαγάγετε τις μετατοπίσεις δέκτη.

   (Για περισσότερες πληροφορίες σχετικά με τη μη αυτόματη βαθμονόμηση, ανατρέξτε στην ενότητα Βαθμονομήσεις συστήματος διεύθυνσης.)

A—Αναδιπλούμενο μενού Επιλογή βαλβίδας
B—Αναδιπλούμενο μενού Διασύνδεση
C—Αναδιπλούμενο μενού Αισθητήρας ανατροφοδότησης πλάτους
D—Αναδιπλούμενο μενού Δέκτης GPS
E—Κουμπί Βαθμονόμηση βαλβίδας
F—Κουμπί Μετατοπίσεις GPS

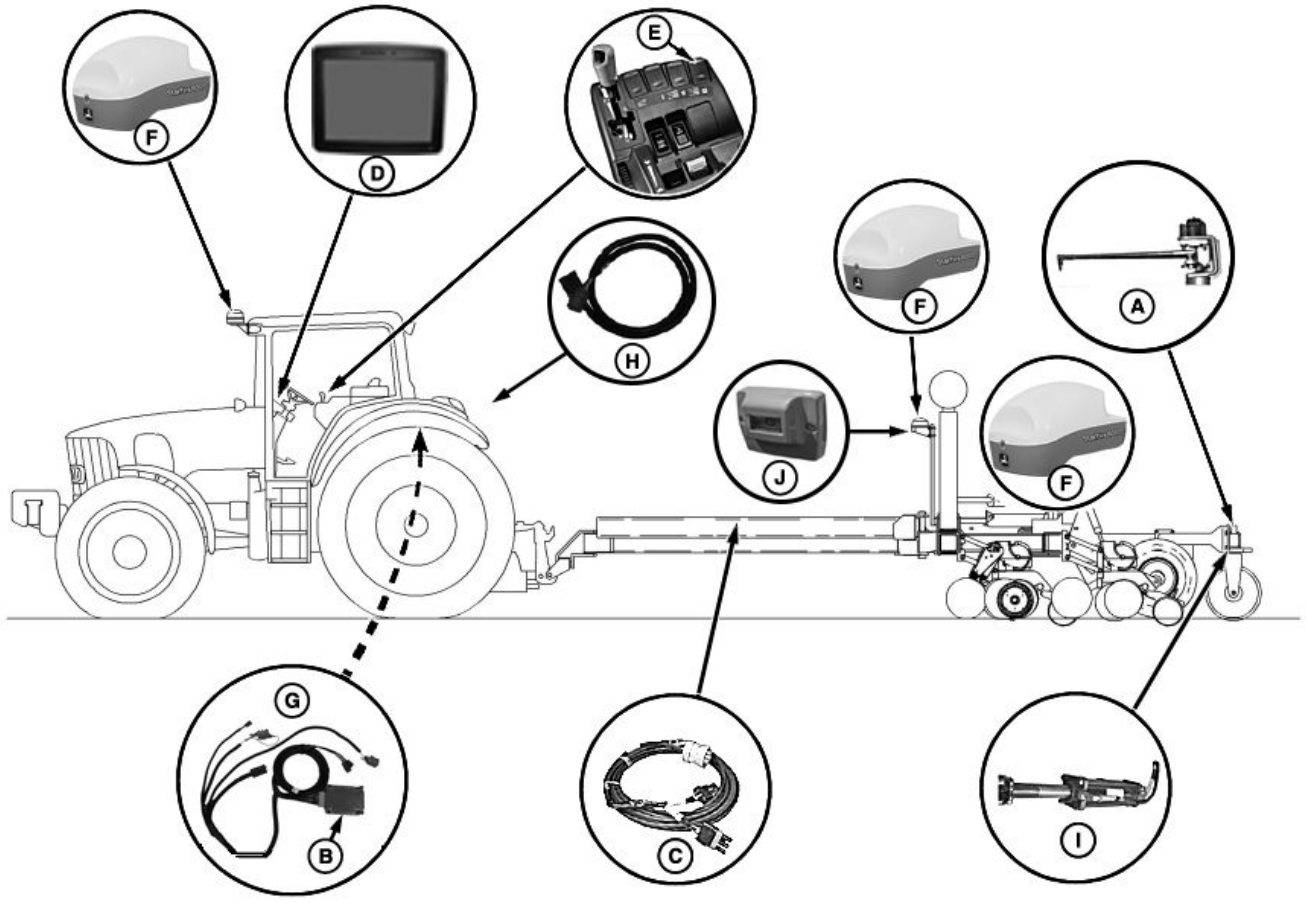


PC589269 —UN—09AUG23

Έλεγχος πλάτους

zb48j1t,1693514880296 -30-31AUG23-1/1

Επισκόπηση βασικής λειτουργίας



Επισκόπηση Ενεργής καθοδήγησης παρελκόμενου

A—Αισθητήρας γωνίας τροχού
B—Μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2
C—Δέσμη καλωδίων αισθητήρα ανατροφοδότησης παρελκόμενου
D—Προβολή
E—Μοχλός χειρισμού SCV
F—Δέκτης StarFire
G—Δέσμη καλωδίων μονάδας ελέγχου εφαρμογών
H—Δέσμη καλωδίων 9 ακίδων ανατροφοδότησης παρελκόμενου στην πλευρά του μηχανήματος
I—Μηχανισμός διεύθυνσης παρελκόμενου
J—Κάμερα AutoTrac Vision (προαιρετικός εξοπλισμός)

- Η βαλβίδα εξωτερικών εργασιών (SCV) έχει οριστεί σε αυτόματη λειτουργία.

  ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Η SCV δεν μπορεί να αλλάξει σε αυτόματη λειτουργία όταν το μηχάνημα είναι σταθμευμένο. Για την αυτόματη λειτουργία απαιτείται ταχύτητα 0,1 χλμ./ώρα (0,06 mph) ή μεγαλύτερη για την αυτόματη ενεργοποίηση του υδραυλικού συστήματος του παρελκόμενου.

- Ο αισθητήρας γωνίας τροχού (A) επικοινωνεί με τη μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 (B) μέσω της δέσμης καλωδίων αισθητήρα ανατροφοδότησης παρελκόμενου (C).
- Ο χειριστής βαθμονομεί το σύστημα χρησιμοποιώντας την οθόνη (D) και τον μοχλό χειρισμού SCV (E).
- Η μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 υπολογίζει τη θέση του παρελκόμενου χρησιμοποιώντας τους δέκτες StarFire (F).
- Όταν απαιτείται ρύθμιση, η μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2, μέσω της δέσμης καλωδίων της (G), στέλνει σήμα σε μια μονάδα ελέγχου SCV του μηχανήματος μέσω της δέσμης καλωδίων ανατροφοδότησης του παρελκόμενου (H) ή σε μια εξωτερική βαλβίδα μέσω του διαύλου CAN.

  ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Αν χρησιμοποιείται εξωτερική βαλβίδα, δεν μπορεί να χρησιμοποιηθεί δέσμη καλωδίων 9 αρσενικών ακροδεκτών ανατροφοδότησης παρελκόμενου στην πλευρά του μηχανήματος. Αποσυνδέετε τη δέσμη καλωδίων όταν το μηχάνημα βρίσκεται εκτός λειτουργίας.

- Η μονάδα ελέγχου SCV μεταδίδει οδηγίες για την αποστολή υδραυλικού υγρού στον μηχανισμό διεύθυνσης παρελκόμενου (I).

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

- Η κάμερα AutoTrac Vision (J) είναι ένα προαιρετικό εξάρτημα που μεταδίδει την τοπική θέση στη μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 για τον υπολογισμό της διόρθωσης και την αύξηση της απόδοσης.
- Το σύστημα παρακολουθεί διαρκώς και προσαρμόζει τη θέση του παρελκόμενου.

zb48j1t,1693515046544 -30-31AUG23-2/2

Ενεργοποίηση αυτοματοποίησης παρελκόμενου

ΠΡΟΣΟΧΗ: Για να αποφύγετε το ενδεχόμενο θανάτου ή σοβαρού τραυματισμού, απενεργοποιήστε τα συστήματα καθοδήγησης μηχανήματος και παρελκόμενου πριν μπείτε σε δημόσιο δρόμο.

1. Ρυθμίστε τη γραμμή καθοδήγησης στην οθόνη.
2. Βεβαιωθείτε ότι η εφαρμογή είναι έτοιμη για ενεργοποίηση:
   - Βεβαιωθείτε ότι το κυκλικό γράφημα κατάστασης της Ενεργής καθοδήγησης παρελκόμενου (A) έχει ολοκληρωθεί κατά 2/4.
   - Βεβαιωθείτε ότι η κατάσταση της Οδήγησης αρότρου είναι "Έτοιμο για ενεργοποίηση" (κίτρινο) (A).

   (Ανατρέξτε στην ενότητα "Διαγνωστικά" για περισσότερες πληροφορίες.)

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Η SCV δεν μπορεί να αλλάξει σε αυτόματη λειτουργία όταν το μηχάνημα είναι σταθμευμένο.

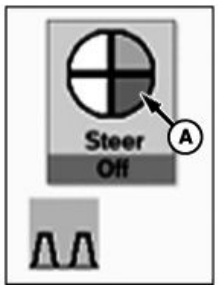
Για την αυτόματη λειτουργία απαιτείται ταχύτητα 0,1 χλμ./ώρα (0.06 mph) ή μεγαλύτερη για την αυτόματη ενεργοποίηση του υδραυλικού συστήματος του παρελκόμενου.

3. Θέστε το μηχάνημα εκτός κατάστασης στάθμευσης.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Αφήστε την SCV 3 σε συγκράτηση μετά από κάθε πέρασμα.

4. Για να ενεργοποιήσετε την αυτόματη λειτουργία του παρελκόμενου, τοποθετήστε τον μοχλό χειρισμού της SCV (A) σε εμπρόσθια θέση συγκράτησης.
   - Αν το μηχάνημα λειτουργεί με οθόνη TouchSet, βεβαιωθείτε ότι το EC αλλάζει σε AC (B).
   - Αν το μηχάνημα λειτουργεί με CommandCenter, βεβαιωθείτε ότι η αυτόματη λειτουργία αλλάζει από ανενεργή (C) σε ενεργή (D).
5. Εφόσον απαιτείται, χαμηλώστε το παρελκόμενο στη θέση εργασίας.

ΠΡΟΣΟΧΗ: Το John Deere Active Implement Guidance™ αρχίζει να καταγράφει τη γραμμή αμέσως μόλις ενεργοποιηθεί. Για τα παρελκόμενα που χρησιμοποιούν σύστημα διεύθυνσης υνιού, η κίνηση ξεκινάει ακόμα και αν το παρελκόμενο δεν βρίσκεται σε επαφή με το έδαφος. Για την αποφυγή τυχόν σοβαρών ή θανατηφόρων τραυματισμών, βεβαιωθείτε ότι δεν υπάρχουν άτομα γύρω από το μηχάνημα και το παρελκόμενο.



Κουμπί Οδήγησης

A—Κυκλικό γράφημα κατάστασης

PC589256 —UN—09AUG23

Κουμπί "Οδήγηση αρότρου"

A—Κατάσταση Έτοιμο για ενεργοποίηση

Μοχλός χειρισμού SCV

A—Μοχλός χειρισμού SCV

6. Ενεργοποιήστε την αυτοματοποίηση παρελκόμενου. Οι απαιτήσεις για ενεργοποίηση εξαρτώνται από τη διαμόρφωση.

PC28290 —UN—13NOV20

PC18220 —UN—05DEC13

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Το σύστημα απενεργοποιείται αν η ταχύτητα του μηχανήματος είναι μεγαλύτερη από τη μέγιστη ταχύτητα.

- *Η μέγιστη ταχύτητα AutoTrac του John Deere Active Implement Guidance™ διαφέρει ανάλογα με την πλατφόρμα. (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στο εγχειρίδιο χειριστή του μηχανήματος.)*
- *Η μέγιστη ταχύτητα της λειτουργίας ακολουθίας είναι 36 χλμ./ώρα (22.4 mph).*
- *Η μέγιστη ταχύτητα της Οδήγησης αρότρου είναι 15 χλμ./ώρα (9.3 mph).*

Το κυκλικό γράφημα κατάστασης της Ενεργής καθοδήγησης παρελκόμενου (A) είναι συμπληρωμένο κατά 4/4 όταν η Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου είναι ενεργοποιημένη.

a. Ενεργοποιήστε το κουμπί οδήγησης (B).

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Η λειτουργία ακολουθίας ορίζει τη διαδρομή καθοδήγησης του παρελκόμενου στην ίδια διαδρομή με τον δέκτη του μηχανήματος. Σε αυτό περιλαμβάνονται οι στροφές στο τέλος της σειράς ή οι περιπτώσεις οδήγησης του μηχανήματος χωρίς καθορισμένη γραμμή καθοδήγησης. Η λειτουργία ακολουθίας είναι χρήσιμη στο πρώτο πέρασμα, κατά τον καθορισμό της γραμμής καθοδήγησης. Η λειτουργία ακολουθίας απενεργοποιείται αυτόματα αν η ταχύτητα του μηχανήματος είναι χαμηλότερη από την ελάχιστη ταχύτητα 0,1 χλμ/ώρα (0,06 mph) για 120 δευτερόλεπτα.

b. Ενεργοποιήστε το AutoTrac και επιλέξτε τον διακόπτη επαναφοράς AutoTrac ή επιλέξτε το κουμπί Λειτουργία ακολουθίας (C).

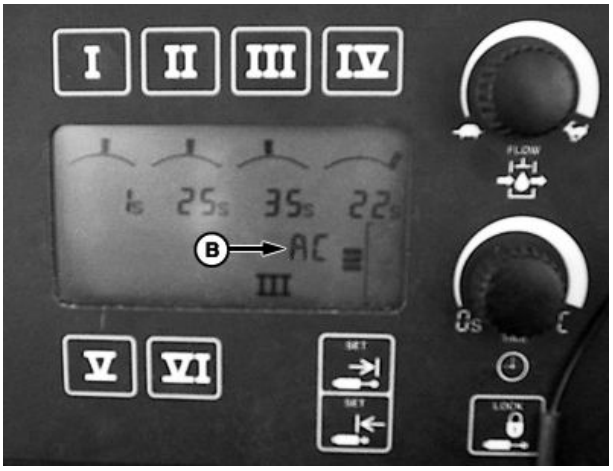
c. Αν είναι επιλεγμένο το πλαίσιο ελέγχου Απενεργοποίηση συστήματος διεύθυνσης όταν απενεργοποιείται η καταγραφή εργασίας, ενεργοποιήστε την καταγραφή εργασίας.

Η Οδήγηση αρότρου εμφανίζει κατάσταση "Ενεργή" (μπλε) (A) όταν ενεργοποιηθεί.

a. Ενεργοποιήστε το κουμπί "Οδήγηση αρότρου" (B).

b. Αν έχει επιλεγεί το πλαίσιο ελέγχου Χρήση κατάστασης εργασίας παρελκόμενου για ενεργοποίηση ελέγχου, ενεργοποιήστε την καταγραφή εργασίας.

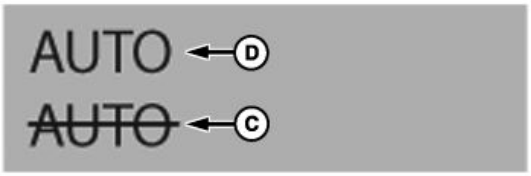
c. Αν για τη συμπεριφορά του διακόπτη επαναφοράς έχει οριστεί η επιλογή Ενεργοποίηση όλων, ενεργοποιήστε το AutoTrac και επιλέξτε τον διακόπτη επαναφοράς AutoTrac.



PC18234 —UN—11DEC13

Οθόνη RHD

B—Λειτουργία AC



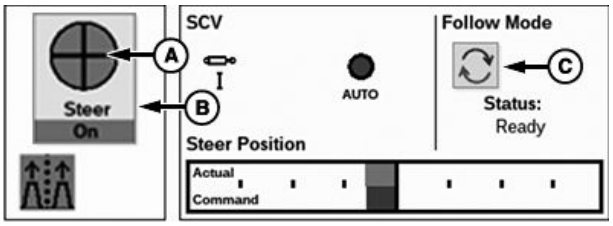
PC22235 —UN—01MAR16

Αυτόματος έλεγχος SCV CommandCenter

C—Αυτόματη λειτουργία ανενεργή

D—Αυτόματη λειτουργία ενεργή

PC28291 —UN—17NOV20



4/4 κυκλικού γραφήματος John Deere Active Implement Guidance™

A—Κυκλικό γράφημα κατάστασης

B—Κουμπί οδήγησης

C—Κουμπί Λειτουργία ακολουθίας

PC28293 —UN—17NOV20

Κατάσταση "Ενεργή οδήγηση αρότρου"

A—Κατάσταση Ενεργή

B—Κουμπί Οδήγηση αρότρου

zb48j1t,1693515046462 -30-31AUG23-2/2

Αποδέσμευση, αδρανοποίηση και απενεργοποίηση αυτοματοποίησης παρελκόμενου

⚠ ΠΡΟΣΟΧΗ: Για να αποφύγετε το ενδεχόμενο θανάτου ή σοβαρού τραυματισμού, απενεργοποιήστε τα συστήματα καθοδήγησης μηχανήματος και παρελκόμενου πριν μπείτε σε δημόσιο δρόμο.

Αποδέσμευση αυτοματοποίησης παρελκόμενου

- Μειώστε την ταχύτητα του μηχανήματος σε επίπεδα χαμηλότερα της ελάχιστης ταχύτητας 0,1 χλμ./ώρα (0.06 mph).
  - Το John Deere Active Implement Guidance™ και η Οδήγηση αρότρου αποδεσμεύονται αμέσως σε περίπτωση που η ταχύτητα είναι χαμηλότερη από την ελάχιστη.
  - Η λειτουργία ακολουθίας αποδεσμεύεται μετά από 120 δευτερόλεπτα σε περίπτωση που η ταχύτητα είναι χαμηλότερη από την ελάχιστη.
- Ανάλογα με τη διαμόρφωση, πατήστε το κουμπί απενεργοποίησης οδήγησης, το κουμπί απενεργοποίησης λειτουργίας ακολουθίας ή το κουμπί απενεργοποίησης οδήγησης αρότρου.
- Ανάλογα με τη διαμόρφωση, αποδεσμεύστε το AutoTrac.
  (Για περισσότερες πληροφορίες για το AutoTrac, ανατρέξτε στο εγχειρίδιο χειριστή.)

Αδρανοποίηση αυτοματοποίησης παρελκόμενου

Ανάλογα με τη διαμόρφωση, ενεργοποιήστε το κουμπί απενεργοποίησης οδήγησης, το κουμπί απενεργοποίησης λειτουργίας ακολουθίας ή το κουμπί απενεργοποίησης οδήγησης αρότρου.

Απενεργοποίηση αυτοματοποίησης παρελκόμενου

- Απενεργοποιήστε τη βαλβίδα εξωτερικών εργασιών (SCV).
- Απενεργοποιήστε την αυτόματη λειτουργία.
- Ανάλογα με τη διαμόρφωση, απενεργοποιήστε το AutoTrac.
  (Για περισσότερες πληροφορίες για το AutoTrac, ανατρέξτε στο εγχειρίδιο χειριστή.)

zb48j1t,1693515046420 -30-31AUG23-1/1

Χειριστήριο εντολής SCV

Εάν το επιλεγμένο προφίλ Μονάδας ελέγχου εφαρμογών UCC2 έχει ρυθμιστεί για χρήση βαλβίδων ελέγχου εξωτερικών εργασιών (SCV), δίνει εντολή ελέγχου αυτών των SCV, ακόμη και όταν η εφαρμογή δε χρησιμοποιείται, και άλλες εφαρμογές δε θα μπορούν να στείλουν εντολές σε αυτές τις SCV. Για να αποδεσμεύσετε τον έλεγχο εντολών SCV, δημιουργήστε και επιλέξτε ένα προφίλ Μονάδας ελέγχου εφαρμογών UCC2 χωρίς SCV ή αποσυνδέστε τη Μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2.

RW00482,0000A93 -30-25NOV20-1/1

Επικάλυψη AutoTrac Vision

Η επικάλυψη AutoTrac Vision εμφανίζει την εικόνα από την κάμερα Vision και ενδείξεις των εισόδων και της κατάστασης του συστήματος. Η επικάλυψη Vision εμφανίζεται στην αρχική οθόνη χρησιμοποιώντας την επιλογή βίντεο στον διαχειριστή διάταξης οθόνης εργασίας.

Το εικονίδιο κάμερας (A) εμφανίζει το χρωματικά κωδικοποιημένο επίπεδο αξιοπιστίας της κάμερας Vision. Η πραγματική τιμή αξιοπιστίας (0–10) εμφανίζεται στις σελίδες διαγνωστικών του συστήματος.

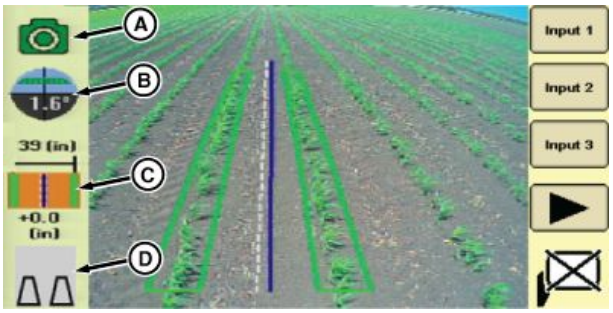
Στο επίπεδο αξιοπιστίας 10, το εικονίδιο της κάμερας εμφανίζεται με πράσινο χρώμα. Αυτό υποδηλώνει ότι η καθοδήγηση Vision είναι αξιόπιστα ικανή να καθορίσει τη θέση του κέντρου της σειράς.

Σε ένα επίπεδο αξιοπιστίας 8 ή 9, το εικονίδιο της κάμερας εμφανίζεται με κίτρινο χρώμα. Σε αυτή την κατάσταση, η καθοδήγηση Vision παραμένει ενεργή και ικανή να καθοδηγήσει το μηχάνημα. Ωστόσο, η καθοδήγηση Vision λειτουργεί σε λιγότερο ιδανικές συνθήκες, για παράδειγμα, κοντά σε καλυμμένη καλλιέργεια, σε χαμηλή καλλιέργεια ή σε ζιζάνια.

Σε ένα επίπεδο αξιοπιστίας επτά ή λιγότερο, το εικονίδιο της κάμερας εμφανίζεται με κόκκινο χρώμα. Αυτά τα επίπεδα αξιοπιστίας δεν είναι αποδεκτά για καθοδήγηση. Σε αυτές τις περιπτώσεις, το σύστημα Vision απενεργοποιείται και η καθοδήγηση μέσω GPS χρησιμοποιείται, αν έχει ρυθμιστεί γραμμή καθοδήγησης. Αν δεν έχει ρυθμιστεί κάποια γραμμή καθοδήγησης, τότε πρέπει να πάρει τον έλεγχο ο χειριστής και να οδηγήσει το μηχάνημα μη αυτόματα.

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Το επίπεδο αξιοπιστίας της κάμερας Vision δεν υποδεικνύει το πόσο καλή είναι η λειτουργία εντοπισμού του μηχανήματος. Η καθοδήγηση Vision εντοπίζει μόνο το κέντρο της σειράς. Το σύστημα AutoTrac είναι υπεύθυνο για τη λειτουργία εντοπισμού του μηχανήματος εντός της σειράς.

Το εικονίδιο γωνίας κλίσης (B) παρέχει πληροφορίες σε πραγματικό χρόνο σχετικά με την κλίση του εδάφους. Το



PC590596 —UN—21AUG23

Επικάλυψη AutoTrac Vision

A—Εικονίδιο κάμερας
B—Εικονίδιο γωνίας κλίσης
C—Εικονίδιο απόστασης σειρών
D—Εικονίδιο κατάστασης RowSense

AutoTrac έχει τη δυνατότητα να αντισταθμίζει την κλίση. Ωστόσο, όσο η κλίση αυξάνεται, μπορεί να μειώνεται η απόδοση. Στο εικονίδιο εμφανίζεται η κλίση τόσο αριθμητικά όσο και μέσω της αλλαγής του χρώματος του εικονιδίου:

- Πράσινο εικονίδιο — η κλίση είναι 0–2 μοίρες
- Κίτρινο εικονίδιο — η κλίση είναι 2–6 μοίρες
- Κόκκινο εικονίδιο — η κλίση είναι πάνω από 6 μοίρες

Το εικονίδιο απόστασης σειρών (C) εμφανίζει την τρέχουσα απόσταση σειρών που έχει επιλεγεί για το σύστημα. Αν η απόσταση που εμφανίζεται δεν είναι σωστή, ο χειριστής πρέπει να καταχωρίσει τη σωστή απόσταση σειρών και να βαθμονομήσει το σύστημα AutoTrac Vision.

Επίσης, στο εικονίδιο εμφανίζεται και η τρέχουσα μετατόπιση που εφαρμόζεται στο σύστημα. Αν η μετατόπιση δεν είναι σωστή ή αν δεν πρέπει να εφαρμοστεί, ο χειριστής πρέπει να αλλάξει τη ρύθμιση χρησιμοποιώντας τη διαδικασία ρύθμισης.

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

Ένδειξη κέντρου σειράς (E)—Μια λευκή διακεκομμένη γραμμή υποδεικνύει το κέντρο της σειράς και είναι η ιδανική θέση για τον εντοπισμό του τροχού του μηχανήματος. Η γραμμή αλλάζει ελαφρώς όταν αλλάζουν οι συνθήκες σοδειάς. Πιο σημαντικές αλλαγές στη γραμμή συμβαίνουν όταν το μηχάνημα λειτουργεί σε σειρά κοινής λωρίδας όμορων παρελκόμενων ή όταν η φύτευση της σοδειάς έγινε χωρίς τη χρήση καθοδήγησης μέσω GPS.

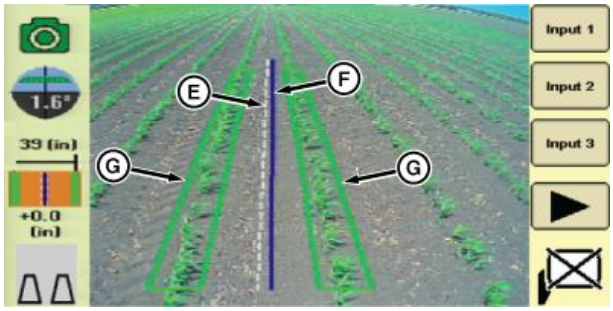
Ένδειξη κέντρου τροχού (F)—Μια συνεχής μπλε γραμμή υποδεικνύει το κέντρο του τροχού που καθορίζεται κατά τη διάρκεια της διαδικασίας βαθμονόμησης. Η ένδειξη του κέντρου του τροχού μετακινείται αν εφαρμοστεί κάποια μετατόπιση στο σύστημα.

Ένδειξη σειράς σοδειάς (G)—Δύο πράσινα ορθογώνια αποτυπώνουν τις σειρές σοδειάς και υποδεικνύουν το σημείο όπου έχει υπολογίσει η κάμερα Vision ότι βρίσκεται η τοποθεσία τους.

Εικονίδιο κατάστασης RowSense (D) υποδεικνύει την κατάσταση του RowSense. Το χρώμα στο εικονίδιο επισημαίνει οτιδήποτε συμβαίνει στο μηχάνημα τη συγκεκριμένη χρονική στιγμή. Το χρώμα του εικονιδίου αλλάζει με βάση τον τρόπο λειτουργίας του RowSense.

- Γκρι χρώμα: Σύστημα εγκατεστημένο
- Πράσινο χρώμα: Σύστημα ενεργό, λειτουργεί με αισθητήρα σειρών και με GPS
- Κίτρινο χρώμα: Απώλεια σήματος GPS, λειτουργία μόνο με αισθητήρα σειράς
- Πορτοκαλί χρώμα: Απώλεια σήματος αισθητήρα σειράς, λειτουργία μόνο με GPS

Στον ακόλουθο πίνακα περιλαμβάνονται γενικοί κανόνες που πρέπει να εφαρμόζονται κατά την παρακολούθηση της συμπεριφοράς της ένδειξης του κέντρου σειράς και της ένδειξης του κέντρου τροχού ενώ κινείστε κατά μήκος μιας σειράς.



PC582181 —UN—21AUG23

Επικάλυψη AutoTrac Vision

E—Ένδειξη κέντρου σειράς
F—Ένδειξη κέντρου τροχού
G—Ένδειξη σειράς σοδειάς

Ποιότητα βαθμονόμησης AutoTrac Vision	Ρύθμιση AutoTrac	Παρατηρούμενο αποτέλεσμα
Καλή	Καλή	Η ένδειξη κέντρου σειράς και η ένδειξη κέντρου τροχού ευθυγραμμίζονται καλά [λιγότερο από 10 cm (4 in) μετατόπιση] σε όλες τις ταχύτητες.
Καλή	Χαμηλή	Η ένδειξη κέντρου σειράς και η ένδειξη κέντρου τροχού ευθυγραμμίζονται καλά σε χαμηλές ταχύτητες [λιγότερο από 16 χλμ./ώρα (10 mph)]. Οι ενδείξεις είναι υπερβολικά δυναμικές, αργές για να ευθυγραμμιστούν ή αργές για να ανταποκριθούν σε υψηλότερες ταχύτητες.
Χαμηλή	Καλή ή Χαμηλή	Η ένδειξη κέντρου σειράς και η ένδειξη κέντρου τροχού δεν ευθυγραμμίζονται ποτέ, σε καμία ταχύτητα. Σε αυτή την περίπτωση, οι ενδείξεις μπορεί να διασταυρώνονται.

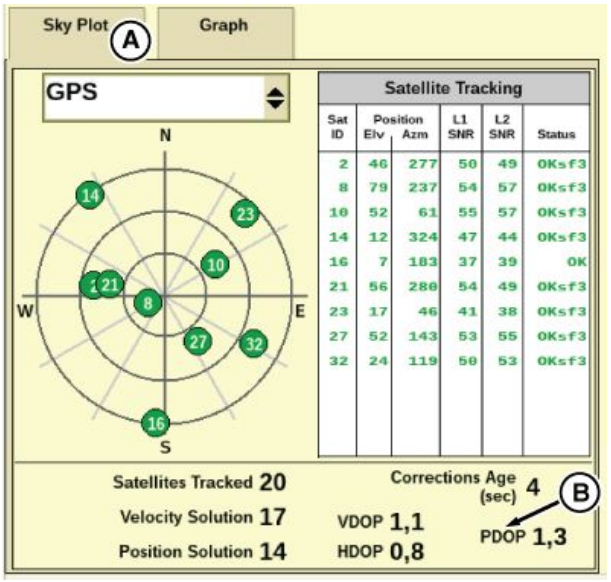
zb48j1t,1693515046343 -30-31AUG23-2/2

Πληροφορίες δορυφόρων

Η μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 εξαρτάται από την κατανομή των δορυφόρων που παρέχουν σήματα παγκόσμιου συστήματος προσδιορισμού θέσης (GPS). Ο δείκτης PDOP (απώλεια ακρίβειας λόγω θέσης) είναι μια ένδειξη δορυφορικής κάλυψης GPS στον δέκτη. Μια χαμηλή τιμή PDOP υποδεικνύει καλύτερη δορυφορική κάλυψη για τον υπολογισμό τόσο της οριζόντιας όσο και της κατακόρυφης θέσης.

Πριν προσαρμόσετε τις τιμές ευαισθησίας ή νεκρής ζώνης, βεβαιωθείτε ότι η τιμή PDOP είναι κάτω από 2,5. Οι τιμές ευαισθησίας που ορίζονται όταν η τιμή PDOP είναι πάνω από 2,5 είναι ανακριβείς και πρέπει να γίνει εκ νέου προσαρμογή τους.

1. Μεταβείτε στις σελίδες StarFire.
2. Επιλέξτε την καρτέλα "Χάρτης καιρού" (A).
3. Βεβαιωθείτε ότι η τιμή PDOP (B) είναι κάτω από 2,5.



Καρτέλα Χάρτης καιρού

PC589257 —UN—09AUG23

A—Καρτέλα Χάρτης καιρού **B—PDOP**

zb48j1t,1693893831197 -30-05SEP23-1/1

Επαναφορά μονάδας ελέγχου εφαρμογών UCC2

ΣΗΜΑΝΤΙΚΟ: Μην συνδέετε τη μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 ενώ το μηχάνημα βρίσκεται σε λειτουργία. Κάτι τέτοιο μπορεί να προκαλέσει σφάλματα στην επικοινωνία του διαύλου CAN και βλάβες στην υδραυλική μονάδα ελέγχου.

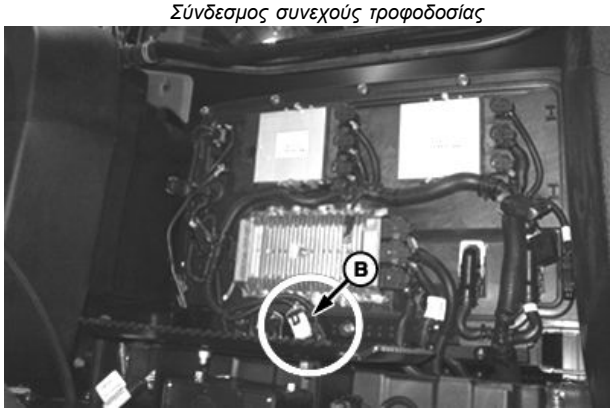
1. Σβήστε το μηχάνημα.
2. Αποσυνδέστε το βύσμα συνεχούς τροφοδοσίας (A) και το προαιρετικό βύσμα (B).

A—Βύσμα συνεχούς τροφοδοσίας

B—Βύσμα βραχυκυκλωτήρα

PC22232 —UN—29FEB16

Σύνδεσμος συνεχούς τροφοδοσίας



PC22233 —UN—29FEB16

Βύσμα βραχυκυκλωτήρα

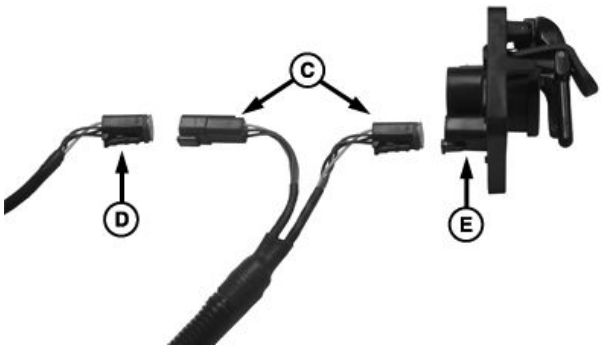
zb48j1t,1693893905613 -30-05SEP23-1/2

3. Αποσυνδέστε τα βύσματα διαύλου CAN τύπου T (C) και συνδέστε το βύσμα διαύλου CAN 4 ακίδων (D) απευθείας στο βύσμα ISO του παρελκόμενου (E).
4. Βάλτε μπροστά το μηχάνημα. Μόλις εκκινηθούν όλα τα συστήματα, δείτε και διαγράψτε όλους τους κωδικούς διάγνωσης βλάβης του μηχανήματος και μετά σβήστε το μηχάνημα.
5. Συνδέστε ξανά την συνεχή τροφοδοσία και τα προαιρετικά βύσματα.
6. Συνδέστε ξανά τα βύσματα τύπου T διαύλου CAN μεταξύ του βύσματος 4 αρσενικών ακροδεκτών και του βύσματος ISO του παρελκόμενου.

C—Βύσματα τύπου T διαύλου CAN

D—Βύσμα 4 ακίδων διαύλου CAN

E—Βύσμα παρελκόμενου ISO



PC22234 —UN—29FEB16

Βύσματα διαύλου CAN

zb48j1t,1693893905613 -30-05SEP23-2/2

Κωδικός κατάστασης, πηγή πλοήγησης και κωδικός εξόδου

Κωδικός κατάστασης	Περιγραφή	Λύση
Απενεργοποιημένο	Το σύστημα παρουσιάζει βλάβες.	Ελέγξτε τις σελίδες διαγνωστικών της Ενεργής καθοδήγησης παρελκόμενου για περισσότερες πληροφορίες και για να επιλύσετε τις βλάβες.
Έτοιμο για ενεργοποίηση	Το σύστημα αναμένει ενεργοποίηση από τον χειριστή.	Για ενεργοποίηση, επιλέξτε το κουμπί "Οδήγηση ενεργή".
Ενεργοποιημένη	Το σύστημα αναμένει ενεργοποίηση της αυτοματοποίησης παρελκόμενου από τον χειριστή.	Η ενεργοποίηση του συστήματος εξαρτάται από τη διαμόρφωση του συστήματος. (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στην ενότητα "Λειτουργία".)
Ενεργή	Το σύστημα ελέγχει ενεργά το παρελκόμενο χρησιμοποιώντας καθοδήγηση βάσει GPS.	Το σύστημα λειτουργεί κανονικά.

Πηγή πλοήγησης	Περιγραφή	Λύση
Καμία κατάσταση	Το σύστημα δεν είναι ενεργό. Δεν χρησιμοποιείται αισθητήρας.	Ρύθμιση συστήματος.
Ενεργό — GPS	Το σύστημα ελέγχει ενεργά το παρελκόμενο χρησιμοποιώντας καθοδήγηση βάσει GPS.	Κανονική λειτουργία, ορίστηκε κατά τη ρύθμιση.
Ενεργό — Κύριος τοπικός αισθητήρας	Το σύστημα ελέγχει ενεργά το παρελκόμενο χρησιμοποιώντας καθοδήγηση βάσει σφαλμάτων κύριου τοπικού αισθητήρα.	Κανονική λειτουργία, ορίστηκε κατά τη ρύθμιση.
Ενεργό — Δευτερεύων τοπικός αισθητήρας	Το σύστημα ελέγχει ενεργά το παρελκόμενο χρησιμοποιώντας καθοδήγηση βάσει σφαλμάτων δευτερεύοντος τοπικού αισθητήρα.	Κανονική λειτουργία, ορίστηκε κατά τη ρύθμιση.
Ενεργό — GPS διατήρησης ενεργοποίησης συστήματος διεύθυνσης	Το σύστημα ελέγχει ενεργά το παρελκόμενο χρησιμοποιώντας καθοδήγηση βάσει GPS. Το σύστημα θα απενεργοποιήσει την αυτοματοποίηση παρελκόμενου όταν το AutoTrac επιλέξει το επόμενο ίχνος.	Κανονική λειτουργία, ορίστηκε κατά τη ρύθμιση.
Ενεργό — Σφάλματα σε κύριο τοπικό διατήρησης ενεργοποίησης συστήματος διεύθυνσης	Το σύστημα ελέγχει ενεργά το παρελκόμενο χρησιμοποιώντας καθοδήγηση βάσει σφαλμάτων κύριου τοπικού αισθητήρα. Το σύστημα θα απενεργοποιήσει την αυτοματοποίηση παρελκόμενου όταν το AutoTrac επιλέξει το επόμενο ίχνος.	Κανονική λειτουργία, ορίστηκε κατά τη ρύθμιση.
Ενεργό — Σφάλματα σε δευτερεύων τοπικό διατήρησης ενεργοποίησης συστήματος διεύθυνσης	Το σύστημα ελέγχει ενεργά το παρελκόμενο χρησιμοποιώντας καθοδήγηση βάσει σφαλμάτων δευτερεύοντος τοπικού αισθητήρα. Το σύστημα θα απενεργοποιήσει την αυτοματοποίηση παρελκόμενου όταν το AutoTrac επιλέξει το επόμενο ίχνος.	Κανονική λειτουργία, ορίστηκε κατά τη ρύθμιση.

Κωδικοί εξόδου	Περιγραφή	Λύση
OK	Η αυτοματοποίηση παρελκόμενου είναι έτοιμη για λειτουργία ή λειτουργεί χωρίς σφάλματα. Τυχόν σφάλματα πιθανότατα δε σχετίζονται με το σύστημα της μονάδας ελέγχου εφαρμογών UCC2.	Το σύστημα λειτουργεί κανονικά.
Απενεργοποιημένο	Η επιθυμητή εφαρμογή δεν έχει ενεργοποιηθεί στη μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2.	Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στην Εισαγωγή κωδικού ενεργοποίησης.
Μη επίτευξη ακρίβειας GPS μηχανήματος	Δεν υπάρχει σήμα GPS μηχανήματος ή το επίπεδο ακρίβειας είναι πολύ χαμηλό.	Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στην ενότητα Πληροφορίες δορυφόρου ή στο εγχειρίδιο χειριστή του δέκτη StarFire.
Μη επίτευξη ακρίβειας GPS παρελκόμενου	Δεν υπάρχει σήμα GPS παρελκόμενου ή το επίπεδο ακρίβειας είναι πολύ χαμηλό.	Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στην ενότητα Πληροφορίες δορυφόρου ή στο εγχειρίδιο χειριστή του δέκτη StarFire.

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

Δεν έχει επιλεγεί αισθητήρας ανατροφοδότησης	Δεν επιλέχθηκε αισθητήρας ανατροφοδότησης.	Επιλέξτε ένα από τα δύο: • Πλήκτρο "Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου" > καρτέλα "Ρύθμιση" > κουμπί "Επεξεργασία ελέγχου συστήματος διεύθυνσης" > έναν αισθητήρα ανατροφοδότησης διεύθυνσης. • Επιλέξτε το πλήκτρο "Οδήγηση αρότρου" > καρτέλα "Ρύθμιση" > Έλεγχος πλάτους.
Δεν εντοπίστηκε αισθητήρας ανατροφοδότησης	Ο επιλεγμένος αισθητήρας ανατροφοδότησης δεν είναι διαθέσιμος ή είναι εκτός εύρους (< 0,1 V ή > 4,9 V).	Συνδέστε τον αισθητήρα ή προσαρμόστε τη σύνδεση ώστε να παραμένει εντός του εύρους τάσης.
Δεν βαθμονομήθηκε αισθητήρας ανατροφοδότησης	Οι τιμές μέγ. αριστερά, κέντρου ή μέγ. δεξιά δεν έχουν οριστεί για τον επιλεγμένο αισθητήρα ανατροφοδότησης ή έχουν οριστεί λανθασμένα.	Βεβαιωθείτε ότι οι τιμές μέγ. αριστερά, κέντρου ή μέγ. δεξιά έχουν οριστεί σωστά. Βεβαιωθείτε ότι οι τιμές μέγ. αριστερά, κέντρου ή μέγ. δεξιά έχουν διαφορά τουλάχιστον 1 V. Προσαρμόστε τη σύνδεση αν χρειάζεται.
Δεν έχει επιλεγεί βαλβίδα	Δεν έχει γίνει επιλογή βαλβίδας ή διασύνδεσης.	Επιλέξτε ένα από τα δύο: • Πλήκτρο "Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου" > καρτέλα "Ρύθμιση" > κουμπί "Επεξεργασία ελέγχου συστήματος διεύθυνσης" > μια βαλβίδα ή διασύνδεση. • Επιλέξτε το πλήκτρο "Οδήγηση αρότρου" > καρτέλα "Ρύθμιση" > Έλεγχος πλάτους.
Δεν υπάρχει διαθέσιμη βαλβίδα	Η επιλεγμένη βαλβίδα δεν εντοπίζεται ή δεν λειτουργεί αυτή τη στιγμή.	Επαληθεύστε τις συνδέσεις και έπειτα επανεκκινήστε το μηχάνημα για αποκατάσταση.
Η βαλβίδα δεν είναι σε αυτόματη λειτουργία	Η επιλεγμένη βαλβίδα δεν έχει τεθεί σε αυτόματη λειτουργία.	Αν χρησιμοποιείται ιδιοκτησία JD παλαιού τύπου ή ιδιοκτησία JD, θέστε τη βαλβίδα σε θέση συγκράτησης και απελευθερώστε την. Αν χρησιμοποιείται διασύνδεση βαλβίδας ISO, επιλέξτε τον διακόπτη επαναφοράς.
Σφάλμα βαλβίδας	Η επιλεγμένη βαλβίδα αναφέρει σφάλμα και δεν μπορεί να χρησιμοποιηθεί.	Επιθεωρήστε τη βαλβίδα και επανεκκινήστε το μηχάνημα για αποκατάσταση.
Η βαλβίδα δεν έχει βαθμονομηθεί	Για την επιλεγμένη βαλβίδα δεν έχουν βαθμονομηθεί όρια.	Βαθμονομήστε τα όρια. Επιλέξτε ένα από τα δύο: • Πλήκτρο "Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου" > καρτέλα "Βαθμονομήσεις" > κουμπί "Αυτόματη βαθμονόμηση" ή "Μη αυτόματη βαθμονόμηση". • Πλήκτρο Οδήγηση αρότρου > καρτέλα Βαθμονομήσεις > κουμπί Μη αυτόματη βαθμονόμηση.
Χωρίς AutoTrac μηχανήματος	Δεν εντοπίζεται ή δεν έχει ρυθμιστεί το AutoTrac μηχανήματος.	Βεβαιωθείτε ότι το AutoTrac έχει εγκατασταθεί και λειτουργεί.
Ο αριθμός ίχνους καθοδήγησης άλλαξε	Κανονική συμπεριφορά και οθόνες όταν είναι ενεργοποιημένη η διατήρηση ενεργοποίησης συστήματος διεύθυνσης και το σύστημα απενεργοποιείται καθώς το AutoTrac αλλάζει το επιλεγμένο ίχνος.	Το σύστημα λειτουργεί κανονικά.
Ασυνέχεια GPS	Απώλεια ακρίβειας λόγω θέσης (PDOP) ή διάστημα διόρθωσης υπερβολικά υψηλό.	Επαληθεύστε την ακρίβεια και τους δορυφόρους GPS. (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στο εγχειρίδιο χειριστή του δέκτη StarFire.)
Πολύ αργή ταχύτητα	Η ταχύτητα του μηχανήματος είναι κάτω από 0,1 χλμ./ώρα (0.06 mph) και δεν είναι δυνατός ο έλεγχος των βαλβίδων.	Αυξήστε την ταχύτητα του μηχανήματος πάνω από το ελάχιστο όριο ταχύτητας των 0,1 χλμ./ώρα (0.06 mph).
Το παρελκόμενο δεν εκτελεί καταγραφή	Η Απενεργοποίηση συστήματος διεύθυνσης όταν απενεργοποιείται η καταγραφή εργασίας είναι ενεργοποιημένη και η οθόνη αναφέρει ότι η καταγραφή εργασίας είναι απενεργοποιημένη.	Επαληθεύστε τις ρυθμίσεις καταγραφής εργασίας της οθόνης.
Δεν εντοπίστηκε κύριο τοπικό σφάλμα	Το RowSense είναι ενεργοποιημένο αλλά δεν εντοπίζονται τοπικές πηγές σφάλματος.	Συνδέστε μια τοπική πηγή σφάλματος ή απενεργοποιήστε το RowSense.
Δεν υπάρχει δευτερεύον τοπικό σφάλμα	Το RowSense είναι ενεργοποιημένο αλλά δεν εντοπίζονται τοπικές πηγές σφάλματος.	Συνδέστε μια τοπική πηγή σφάλματος ή απενεργοποιήστε το RowSense.
Αναμονή για ενεργοποίηση από τον χρήστη	Αναμονή για να επιλέξει ο χρήστης το κουμπί "Διατήρηση ενεργοποίησης συστήματος διεύθυνσης".	Επιλέξτε το κουμπί "Διατήρηση ενεργοποίησης συστήματος διεύθυνσης".

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

Ταχύτητα εκτός εύρους	Η ταχύτητα είναι πολύ υψηλή ή πολύ χαμηλή.	Λειτουργήστε το μηχάνημα μεταξύ 0,1 χλμ/ώρα (0,06 mph) και μέγιστης ταχύτητας. • Η μέγιστη ταχύτητα AutoTrac του John Deere Active Implement Guidance™ διαφέρει ανάλογα με την πλατφόρμα. (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στο εγχειρίδιο χειριστή του μηχανήματος.) • Η μέγιστη ταχύτητα της λειτουργίας ακολουθίας είναι 36 χλμ./ώρα (22.4 mph). • Η μέγιστη ταχύτητα της Οδήγησης αρότρου είναι 15 χλμ./ώρα (9.3 mph).
Δεν υπάρχει χειριστής	Δεν υπάρχει χειριστής.	Ο χειριστής πρέπει να είναι καθιστός. Ελέγξτε τον διακόπτη καθίσματος.
Έτοιμο	Το σύστημα είναι έτοιμο για ενεργοποίηση.	Επιλέξτε το διακόπτη επαναφοράς.
Σφάλμα βαλβίδας — Κάντε επανεκκίνηση για αποκατάσταση	Αναφέρεται σφάλμα βαλβίδας.	Ελέγξτε την καλωδίωση και κάντε επανεκκίνηση του μηχανήματος για αποκατάσταση.
AutoTrac μη ενεργό	Το AutoTrac δεν είναι ενεργό.	Ενεργοποιήστε το AutoTrac.

zb48j1t,1693893916402 -30-05SEP23-3/3

Κωδικοί διάγνωσης βλαβών (DTC)

DTC	Περιγραφή	Προτεινόμενη λύση
168.03	Η μεταγόμενη τάση τροφοδοσίας είναι πάνω από το κανονικό επίπεδο.	Ελέγξτε την παρεχόμενη ισχύ.
168.04	Η μεταγόμενη τάση τροφοδοσίας είναι κάτω από το κανονικό επίπεδο.	Ελέγξτε την παρεχόμενη ισχύ.
629	Το λειτουργικό σύστημα δεν αποκρίθηκε για 1 δευτερόλεπτο.	Εάν το πρόβλημα παραμένει, κάντε απενεργοποίηση και εκ νέου ενεργοποίηση του μηχανήματος.
517232.02	Ο δίαυλος CAN του παρελκόμενου είναι ανενεργός.	Εάν το πρόβλημα παραμένει, κάντε απενεργοποίηση και εκ νέου ενεργοποίηση του μηχανήματος.
517857.14	Το σύστημα εντόπισε πολλές μονάδες ελέγχου εφαρμογών στον δίαυλο CAN.	Αποσυνδέστε μία από τις μονάδες ελέγχου εφαρμογών.
523773.03	Η υψηλή τάση του διαύλου CAN του μηχανήματος είναι πάνω από το κανονικό επίπεδο.	Εάν το πρόβλημα παραμένει, κάντε απενεργοποίηση και εκ νέου ενεργοποίηση του μηχανήματος.
523773.04	Η υψηλή τάση του διαύλου CAN του μηχανήματος είναι κάτω από το κανονικό επίπεδο.	Εάν το πρόβλημα παραμένει, κάντε απενεργοποίηση και εκ νέου ενεργοποίηση του μηχανήματος.
523774.03	Η χαμηλή τάση του διαύλου CAN του μηχανήματος είναι πάνω από το κανονικό επίπεδο.	Εάν το πρόβλημα παραμένει, κάντε απενεργοποίηση και εκ νέου ενεργοποίηση του μηχανήματος.
523774.04	Η χαμηλή τάση του διαύλου CAN του μηχανήματος είναι κάτω από το κανονικό επίπεδο.	Εάν το πρόβλημα παραμένει, κάντε απενεργοποίηση και εκ νέου ενεργοποίηση του μηχανήματος.
524215.03	Η υψηλή τάση του διαύλου CAN του παρελκόμενου είναι πάνω από το κανονικό επίπεδο.	Εάν το πρόβλημα παραμένει, κάντε απενεργοποίηση και εκ νέου ενεργοποίηση του μηχανήματος.
524215.04	Η υψηλή τάση του διαύλου CAN του παρελκόμενου είναι κάτω από το κανονικό επίπεδο.	Εάν το πρόβλημα παραμένει, κάντε απενεργοποίηση και εκ νέου ενεργοποίηση του μηχανήματος.
524217.03	Η χαμηλή τάση του διαύλου CAN του παρελκόμενου είναι πάνω από το κανονικό επίπεδο.	Εάν το πρόβλημα παραμένει, κάντε απενεργοποίηση και εκ νέου ενεργοποίηση του μηχανήματος.
524217.04	Η χαμηλή τάση του διαύλου CAN του παρελκόμενου είναι κάτω από το κανονικό επίπεδο.	Εάν το πρόβλημα παραμένει, κάντε απενεργοποίηση και εκ νέου ενεργοποίηση του μηχανήματος.
524259.00	Η θερμοκρασία της μονάδας ελέγχου εφαρμογών είναι πάνω από 90°C (194°F).	Βεβαιωθείτε ότι δεν υπάρχουν ρύποι, σκόνη ή ξένα σωματίδια στη μονάδα ελέγχου εφαρμογών.

RW00482,0000987 -30-06OCT21-1/1

Διάγνωση

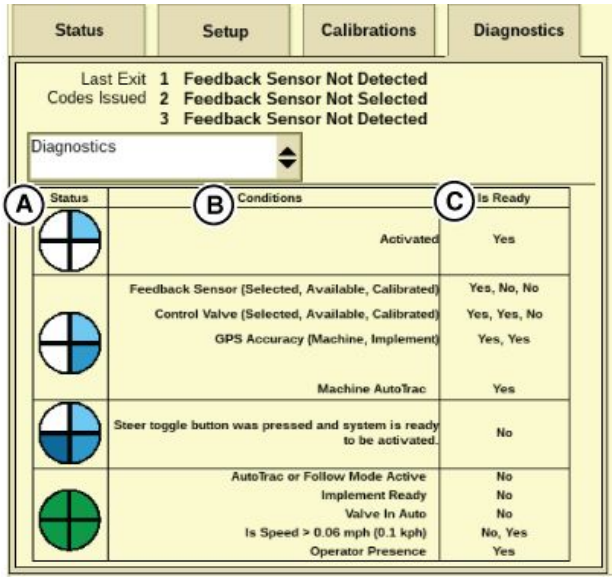
Επιλέξτε ένα από τα δύο:

- Πλήκτρο "Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου" > καρτέλα "Διαγνωστικά" > Διαγνωστικά
- Πλήκτρο "Οδήγηση αρότρου" > καρτέλα "Διαγνωστικά"

Τα Διαγνωστικά εμφανίζουν τα εξής:

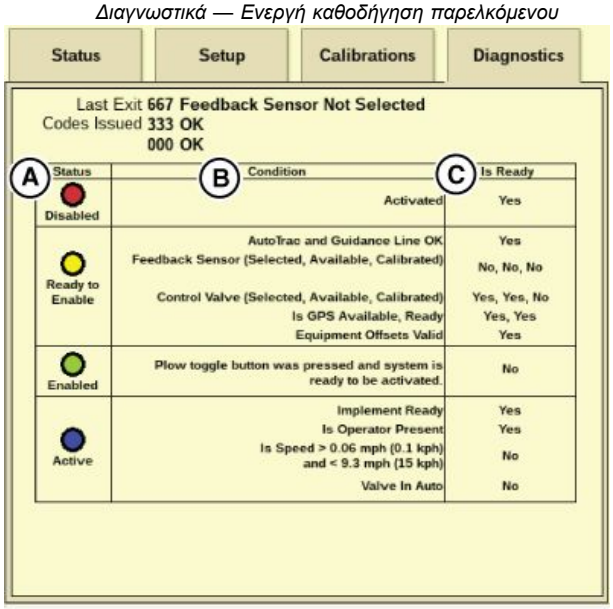
- Κατάσταση (A) — Κατάσταση λειτουργίας.
- Συνθήκη (B) — Οι απαιτήσεις για επίτευξη κάθε κατάστασης.
- Έτοιμο (C) — Υποδηλώνει ότι εκπληρώθηκε μια συνθήκη.

A—Κατάσταση
B—Συνθήκη
C—Έτοιμο



PC589258 —UN—09AUG23

Διαγνωστικά — Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου



PC589259 —UN—09AUG23

Διαγνωστικά — Οδήγηση αρότρου

zb48j1t,1693893964042 -30-05SEP23-1/1

Απόκριση βήματος — John Deere Active Implement Guidance™

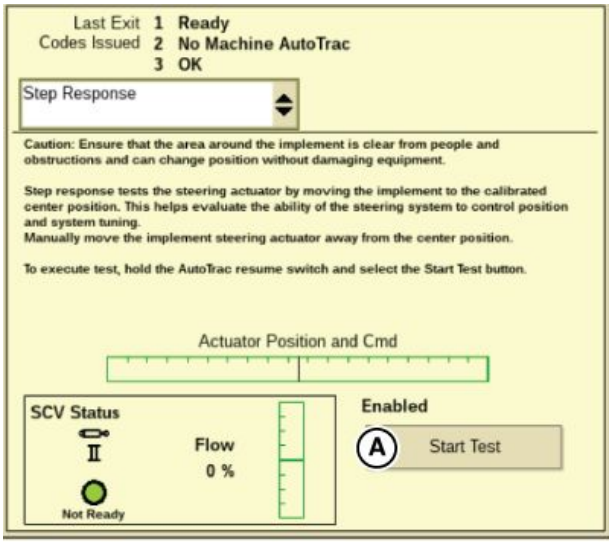
Επιλέξτε το πλήκτρο "Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου" > καρτέλα "Διαγνωστικά" > Απόκριση βήματος.

⚠ ΠΡΟΣΟΧΗ: Για την αποφυγή τυχόν τραυματισμών, βεβαιωθείτε ότι στην περιοχή γύρω από το παρελκόμενο δεν υπάρχουν άνθρωποι ή εμπόδια και ότι το παρελκόμενο μπορεί να αλλάξει θέση χωρίς να προκαλέσει ζημιά στον εξοπλισμό.

Η Απόκριση βήματος ελέγχει τον ενεργοποιητή συστήματος διεύθυνσης μετακινώντας το παρελκόμενο στη βαθμονομημένη κεντρική θέση. Με αυτόν τον τρόπο αξιολογείται η ικανότητα του συστήματος διεύθυνσης να ελέγχει τη θέση και τον συντονισμό του συστήματος.

Απομακρύνετε χειροκίνητα τον ενεργοποιητή διεύθυνσης του παρελκόμενου από την κεντρική θέση.

Για να εκτελέσετε τη δοκιμή, πατήστε παρατεταμένα τον διακόπτη επαναφοράς του AutoTrac και επιλέξτε το κουμπί Έναρξη δοκιμής (A).



PC589270 —UN—09AUG23

Απόκριση βήματος

A—Κουμπί Έναρξη δοκιμής

zb48j1t,1693893982740 -30-05SEP23-1/1

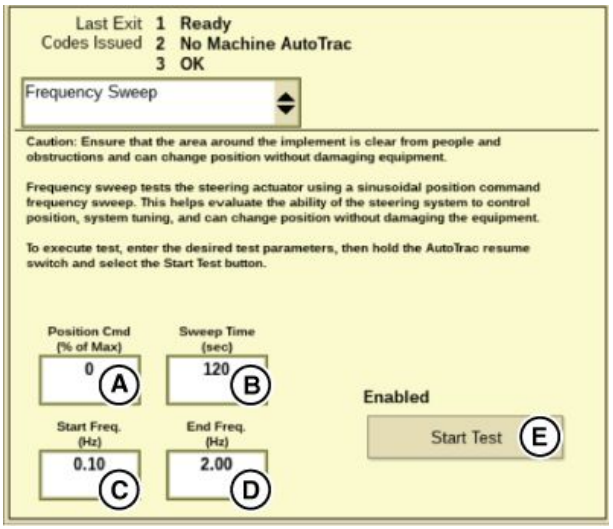
Συχνότητα σάρωσης — John Deere Active Implement Guidance™ΣΣ

Επιλέξτε το πλήκτρο "Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου" > καρτέλα "Διαγνωστικά" > Συχνότητα σάρωσης.

⚠ ΠΡΟΣΟΧΗ: Για την αποφυγή τυχόν τραυματισμών, βεβαιωθείτε ότι στην περιοχή γύρω από το παρελκόμενο δεν υπάρχουν άνθρωποι ή εμπόδια και ότι το παρελκόμενο μπορεί να αλλάξει θέση χωρίς να προκαλέσει ζημιά στον εξοπλισμό.

Η συχνότητα σάρωσης ελέγχει τον ενεργοποιητή του συστήματος διεύθυνσης χρησιμοποιώντας μια ημιτονοειδή συχνότητα σάρωσης εντολής θέσης. Αυτό βοηθάει στην αξιολόγηση της ικανότητας του συστήματος διεύθυνσης να ελέγχει τη θέση, τον συντονισμό του συστήματος και να αλλάζει θέση χωρίς να προκαλείται ζημιά στον εξοπλισμό.

Για να εκτελέσετε τη δοκιμή, εισαγάγετε τις επιθυμητές παραμέτρους δοκιμής (A–D), πατήστε παρατεταμένα τον διακόπτη επαναφοράς του AutoTrac και επιλέξτε το κουμπί Έναρξη δοκιμής (E).



PC589271 —UN—09AUG23

Συχνότητα σάρωσης

A—Εντολή θέσης
B—Χρόνος σάρωσης
C—Συχνότητα έναρξης
D—Συχνότητα λήξης
E—Κουμπί Έναρξη δοκιμής

zb48j1t,1693894028541 -30-05SEP23-1/1

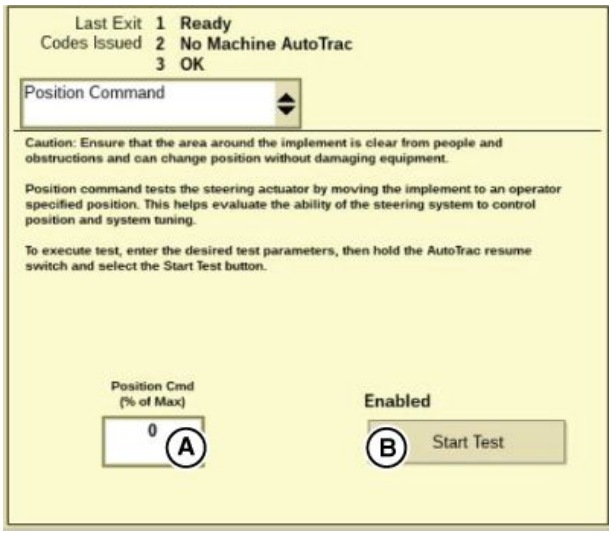
Εντολή θέσης—John Deere Active Implement Guidance™

Επιλέξτε το πλήκτρο "Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου" > καρτέλα "Διαγνωστικά" > Εντολή θέσης.

ΠΡΟΣΟΧΗ: Για την αποφυγή τυχόν τραυματισμών, βεβαιωθείτε ότι στην περιοχή γύρω από το παρελκόμενο δεν υπάρχουν άνθρωποι ή εμπόδια και ότι το παρελκόμενο μπορεί να αλλάξει θέση χωρίς να προκαλέσει ζημιά στον εξοπλισμό.

Η εντολή θέσης ελέγχει τον ενεργοποιητή του συστήματος διεύθυνσης μετακινώντας το παρελκόμενο στην καθορισμένη από τον χειριστή θέση. Με αυτόν τον τρόπο αξιολογείται η ικανότητα του συστήματος διεύθυνσης να ελέγχει τη θέση και τον συντονισμό του συστήματος.

Για να εκτελέσετε τη δοκιμή, εισαγάγετε την επιθυμητή εντολή θέσης (A), πατήστε παρατεταμένα τον διακόπτη επαναφοράς του AutoTrac και επιλέξτε το κουμπί Έναρξη δοκιμής (B).



PC589272 —UN—09AUG23

Εντολή θέσης

A—Εντολή θέσης **B—Κουμπί Έναρξη δοκιμής**

zb48j1t,1693894110616 -30-05SEP23-1/1

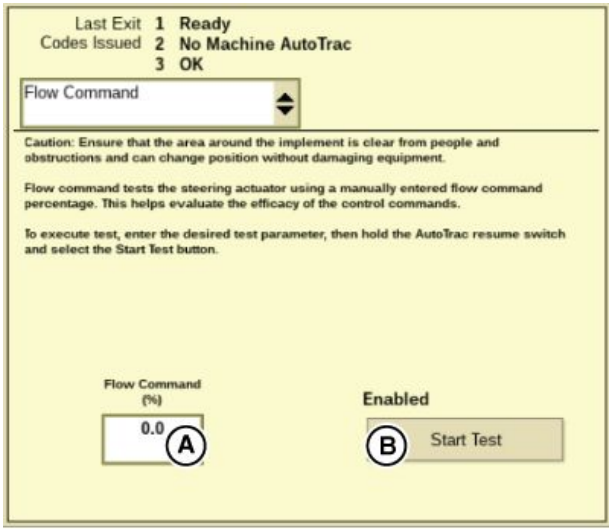
Εντολή ροής—John Deere Active Implement Guidance™

Επιλέξτε το πλήκτρο "Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου" > καρτέλα "Διαγνωστικά" > Εντολή ροής.

ΠΡΟΣΟΧΗ: Για την αποφυγή τυχόν τραυματισμών, βεβαιωθείτε ότι στην περιοχή γύρω από το παρελκόμενο δεν υπάρχουν άνθρωποι ή εμπόδια και ότι το παρελκόμενο μπορεί να αλλάξει θέση χωρίς να προκαλέσει ζημιά στον εξοπλισμό.

Η εντολή ροής ελέγχει τον ενεργοποιητή του συστήματος διεύθυνσης χρησιμοποιώντας ένα μη αυτόματα εισηγμένο ποσοστό εντολής ροής. Αυτό βοηθάει στην αξιολόγηση της απόδοσης των εντολών ελέγχου.

Για να εκτελέσετε τη δοκιμή, εισαγάγετε την επιθυμητή εντολή ροής (A), πατήστε παρατεταμένα τον διακόπτη επαναφοράς του AutoTrac και επιλέξτε το κουμπί Έναρξη δοκιμής (B).



PC589273 —UN—09AUG23

Εντολή ροής

A—Εντολή ροής **B—Κουμπί Έναρξη δοκιμής**

zb48j1t,1693894110545 -30-05SEP23-1/1

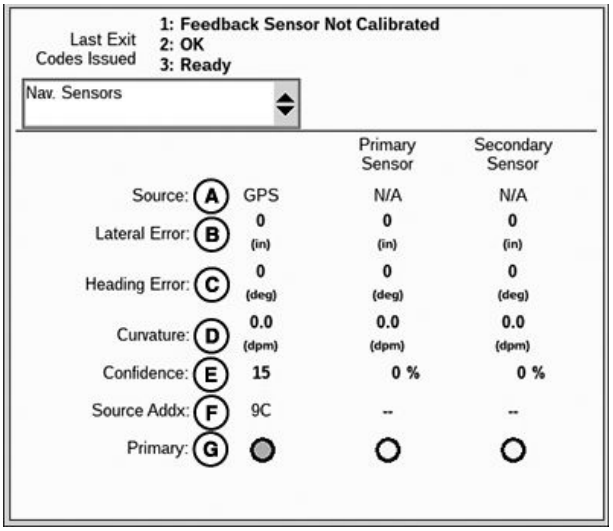
Αισθητήρες πλοήγησης—John Deere Active Implement Guidance™

Επιλέξτε το πλήκτρο "Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου" > καρτέλα "Διαγνωστικά" > Αισθητήρες πλοήγησης.

Οι αισθητήρες πλοήγησης εμφανίζουν τις παρακάτω πληροφορίες σχετικά με το παγκόσμιο σύστημα προσδιορισμού θέσης (GPS), τον κύριο αισθητήρα και τον δευτερεύοντα αισθητήρα:

- Πηγή (A)
- Πλευρικό σφάλμα (B)
- Σφάλμα διεύθυνσης (C)
- Καμπυλότητα (D)
- Αξιοπιστία (E)
- Διεύθυνση πηγής (F)
- Κύριος (G)

A—Πηγή
B—Πλευρικό σφάλμα
C—Σφάλμα κατεύθυνσης
D—Καμπυλότητα
E—Αξιοπιστία
F—Διεύθυνση πηγής
G—Κύριος



PC26431 —UN—25OCT18

Αισθητήρες πλοήγησης

zb48j1t,1693894128823 -30-05SEP23-1/1

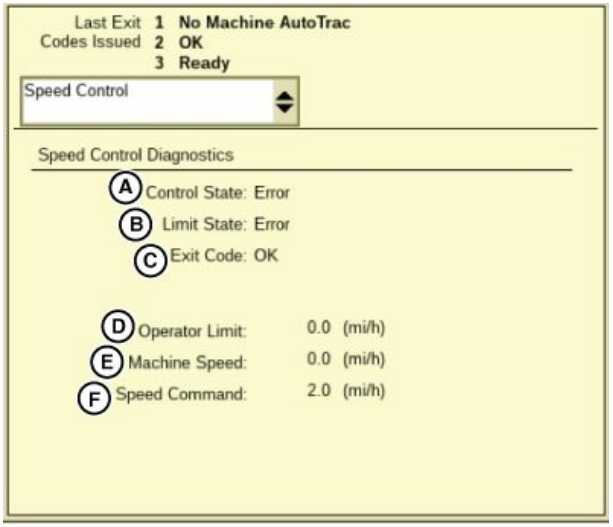
Έλεγχος ταχύτητας — John Deere Active Implement Guidance™

Επιλέξτε το πλήκτρο "Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου" > καρτέλα "Διαγνωστικά" > Έλεγχος ταχύτητας.

Ο Έλεγχος ταχύτητας εμφανίζει τα εξής:

- Κατάσταση ελέγχου (A)
- Κατάσταση ορίου (B)
- Κωδικός εξόδου (C)
- Όριο χειριστή (D)
- Ταχύτητα μηχανήματος (E)
- Εντολή ταχύτητας (F)

A—Κατάσταση ελέγχου
B—Κατάσταση ορίου
C—Κωδικός εξόδου
D—Όριο χειριστή
E—Ταχύτητα μηχανήματος
F—Εντολή ταχύτητας



PC589274 —UN—09AUG23

Έλεγχος ταχύτητας

zb48j1t,1693894235577 -30-05SEP23-1/1

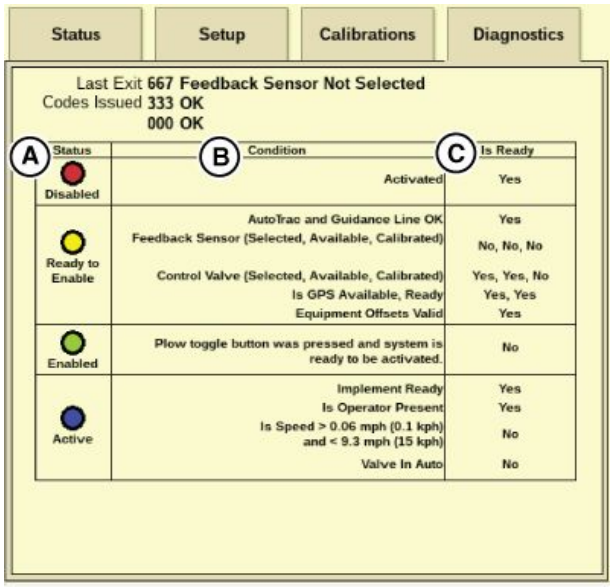
Διαγνωστικά — Οδήγηση αρότρου

Επιλέξτε το πλήκτρο "Οδήγηση αρότρου" > καρτέλα "Διαγνωστικά".

Τα Διαγνωστικά εμφανίζουν τα εξής:

- Κατάσταση (A) — Κατάσταση λειτουργίας της Οδήγησης αρότρου.
- Συνθήκες (B) — Οι απαιτήσεις για επίτευξη κάθε κατάστασης.
- Έτοιμο (C) — Υποδηλώνει αν εκπληρώθηκε μια συνθήκη.

A—Κατάσταση
B—Συνθήκη
C—Έτοιμο



PC589259 —UN—09AUG23

Διαγνωστικά

zb48j1t,1693894235528 -30-05SEP23-1/1

Υλικό/Λογισμικό

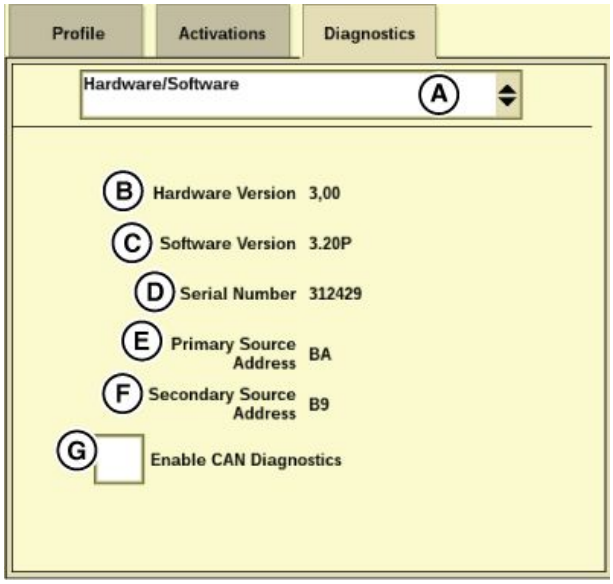
Επιλέξτε το πλήκτρο "Ρύθμιση μονάδας ελέγχου" > καρτέλα "Διαγνωστικά" > "Υλικό/Λογισμικό" από το αναδιπλούμενο μενού (A).

Το Υλικό/Λογισμικό εμφανίζει τη μονάδα ελέγχου εφαρμογών:

- Έκδοση υλικού (B)
- Έκδοση λογισμικού (C)
- Σειριακός αριθμός (D)
- Διεύθυνση κύριας πηγής (E)
- Διεύθυνση δευτερεύουσας πηγής (F)

Για να ενεργοποιήσετε τη μετάδοση διαγνωστικών τιμών και καταστάσεων για μια καταγραφή CAN, επιλέξτε το πλαίσιο ελέγχου "Ενεργοποίηση διαγνωστικών CAN" (G). Οι καταγραφές CAN χρησιμοποιούνται για προηγμένη αντιμετώπιση προβλημάτων.

A—Αναδιπλούμενο μενού
B—Έκδοση υλικού
C—Έκδοση λογισμικού
D—Σειριακός αριθμός
E—Διεύθυνση κύριας πηγής
F—Διεύθυνση δευτερεύουσας πηγής
G—Πλαίσιο ελέγχου Ενεργοποίηση διαγνωστικών CAN



PC589260 —UN—09AUG23

Υλικό/Λογισμικό

zb48j1t,1693894235476 -30-05SEP23-1/1

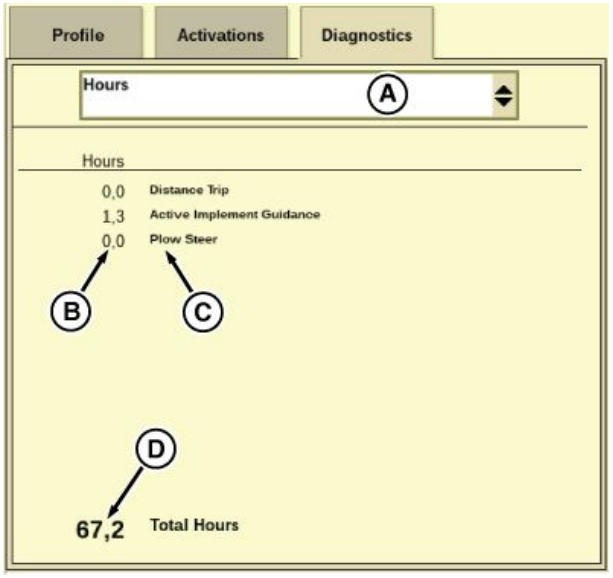
Ώρες

Επιλέξτε το πλήκτρο "Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου" > καρτέλα "Διαγνωστικά" > "Ώρες" από το αναδιπλούμενο μενού (A).

Οι ώρες (B) που εμφανίζονται είναι ο χρόνος κατά τον οποίο λειτούργησε κάθε εφαρμογή (C) με ενεργή κατάσταση.

Οι συνολικές ώρες (D) που εμφανίζονται είναι ο συνολικός χρόνος κατά τον οποίο η μονάδα ελέγχου εφαρμογών λειτούργησε με ενεργή κατάσταση.

A—Αναδιπλούμενο μενού
B—Ώρες
C—Εφαρμογή
D—Σύνολο ωρών



Ώρες

zb48j1t,1693894235420 -30-05SEP23-1/1

Διαγνωστικά SCV

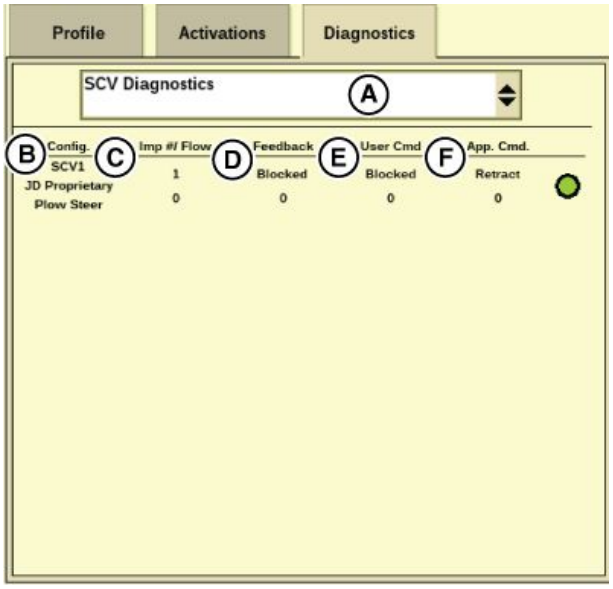
Επιλέξτε το πλήκτρο "Ρύθμιση μονάδας ελέγχου" > καρτέλα "Διαγνωστικά" > "Διαγνωστικά SCV" από το αναδιπλούμενο μενού (A).

Τα Διαγνωστικά SCV εμφανίζουν τα εξής:

- Διαμόρφωση (B)
- Ροή αριθμού παρελκόμενου (C)
- Ανατροφοδότηση αισθητήρα (D)
- Εντολή χρήστη (E)
- Εντολή μονάδας ελέγχου εφαρμογών (F)

Τιμές διαγνωστικών SCV		
Κατάσταση ροής	**Αριθμός**	**Ορισμός**
Μπλοκάρισμα	0	Η βαλβίδα δεν επιτρέπει ροή.
Έκπτυξη	1	Η βαλβίδα επιτρέπει θετική ροή.
Σύμπτυξη	2	Η βαλβίδα επιτρέπει αρνητική ροή.
Πλεύση	3	Η βαλβίδα είναι ανοιχτή.
Σφάλμα	14	Παρουσιάστηκε κάποιο σφάλμα.

Τιμές διαγνωστικών SCV



Διαγνωστικά SCV

A—Αναδιπλούμενο μενού
B—Διαμόρφωση
C—Ροή αριθμού παρελκόμενου
D—Ανατροφοδότηση αισθητήρα
E—Εντολή χρήστη
F—Εντολή μονάδας ελέγχου εφαρμογών

zb48j1t,1693894235326 -30-05SEP23-1/1

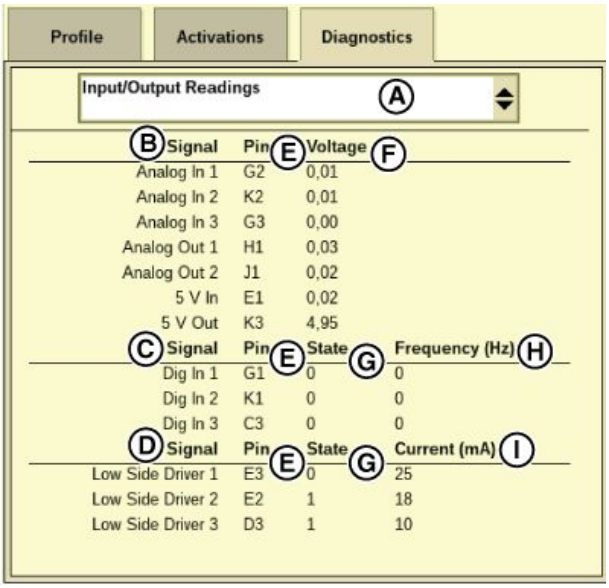
Ενδείξεις εισόδου/εξόδου

Επιλέξτε το πλήκτρο "Ρύθμιση μονάδας ελέγχου" > καρτέλα "Διαγνωστικά" > "Ενδείξεις εισόδου/εξόδου" από το αναδιπλούμενο μενού (A).

Οι Ενδείξεις εισόδου/εξόδου εμφανίζουν τον τύπο σήματος (B–D) και τον αριθμό ακροδεκτών (E) που χρησιμοποιούνται στο βύσμα της μονάδας ελέγχου εφαρμογών.

- Τα αναλογικά σήματα εμφανίζουν την τάση (F).
- Τα ψηφιακά σήματα εμφανίζουν την κατάσταση (G) και τη συχνότητα (H).
- Οι οδηγοί χαμηλής πλευράς εμφανίζουν την κατάσταση (G) και το ρεύμα (I).

A—Αναδιπλούμενο μενού
B—Αναλογικό σήμα
C—Ψηφιακό σήμα
D—Σήμα οδηγού χαμηλής πλευράς
E—Αριθμός ακίδας
F—Ηλεκτρική τάση
G—Κατάσταση
H—Συχνότητα
I— Ρεύμα



PC589263 —UN—09AUG23

Ενδείξεις εισόδου/εξόδου

Αναλογικό σήμα και τάση				Επιλεγμένος τύπος SCV		
Σήμα	**Αρσενικός ακροδέκτης**	**Ηλεκτρική τάση**	**Ιδιοκτησία JD παλαιού τύπου**	**Ιδιοκτησία JD**	**ISO**	**Εξωτερική βαλβίδα**
Αναλογ. είσ. 1	G2	Ένδειξη τάσης αισθητήρα γωνίας τροχού για την αντιστοιχισμένη SCV. (Η είσοδος αυτή μπορεί να χρησιμοποιηθεί και από το εργαλείο βαθμονόμησης SCV του αντιπροσώπου για την Οδήγηση αρότρου.) 0–5 V, 2,5 V = νεκρά	Η τρέχουσα ένδειξη τάσης του αισθητήρα γωνίας τροχού κατά τη σύνδεση με την αντιστοιχισμένη βαλβίδα εξωτερικών εργασιών (SCV) στη δέσμη καλωδίων ανατροφοδότησης παρελκόμενου.			
Αναλογ. είσ. 2	K2	Ένδειξη τάσης αισθητήρα γωνίας τροχού για την αντιστοιχισμένη SCV. (Η είσοδος αυτή μπορεί να χρησιμοποιηθεί και από το εργαλείο βαθμονόμησης SCV του αντιπροσώπου για την Οδήγηση αρότρου.) 0–5 V, 2,5 V = νεκρά	Η τρέχουσα ένδειξη τάσης του αισθητήρα γωνίας τροχού κατά τη σύνδεση με την αντιστοιχισμένη SCV στη δέσμη καλωδίων ανατροφοδότησης παρελκόμενου.			
Αναλογ. είσ. 3	G3	Δεν ισχύει για το John Deere Active Implement Guidance™, την Οδήγηση αρότρου ή τη Διάνυση απόστασης.	Δεν ισχύει			

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

Αναλογ. έξ. 1	H1	Τιμή εντεταλμένης τάσης SCV. 0–5 V, 2,5 V = νεκρά	Όταν έχει ρυθμιστεί για την SCV 1, αυτή είναι η εντεταλμένη τάση για τη μονάδα ελέγχου του υδραυλικού συστήματος ή η τρέχουσα εντεταλμένη τάση της αντίστοιχης SCV αν δεν έχει ενεργοποιηθεί η Αυτόματη λειτουργία.	Δεν ισχύει	Δεν ισχύει	Όταν έχει γίνει ρύθμιση για την SCV 1, αυτή είναι η ένδειξη τάσης του εξωτερικού μοχλού SCV. Η τιμή περίπου 2,8 V αντιστοιχεί στη νεκρά θέση. Αν η τάση είναι κοντά στα 0 V ή/και δεν αλλάζει με την κίνηση του μοχλού χειρισμού ηλεκτρονικής SCV απομακρυσμένης στερέωσης, βεβαιωθείτε ότι η εξωτερική βαλβίδα είναι συνδεδεμένη και η φωτεινή ένδειξη αναμμένη.
Αναλογ. έξ. 2	J1	Τιμή εντεταλμένης τάσης SCV. 0–5 V, 2,5 V = νεκρά	Όταν έχει ρυθμιστεί για την SCV 3, αυτή είναι η εντεταλμένη τάση για τη μονάδα ελέγχου του υδραυλικού συστήματος ή η τρέχουσα εντεταλμένη τάση της αντίστοιχης SCV αν δεν έχει ενεργοποιηθεί η Αυτόματη λειτουργία.	Δεν ισχύει	Δεν ισχύει	Όταν έχει γίνει ρύθμιση για την SCV 2, αυτή είναι η ένδειξη τάσης του εξωτερικού μοχλού SCV. Η τιμή περίπου 2,8 V αντιστοιχεί στη νεκρά θέση. Αν η τάση είναι κοντά στα 0 V και (ή) δεν αλλάζει με την κίνηση του μοχλού χειρισμού ηλεκτρονικής SCV απομακρυσμένης στερέωσης, βεβαιωθείτε ότι η εξωτερική βαλβίδα είναι συνδεδεμένη και η φωτεινή ένδειξη αναμμένη.
5 V είσοδος	E1	Ηλεκτρική τάση αισθητήρα 0–5 V. Με τη δέσμη καλωδίων ανατροφοδότησης παρελκόμενου συνδεδεμένη, είναι 5 V. Με SCV τρακτέρ, είναι 0 V και αλλάζει βάσει εντολής.	Η ένδειξη της τάσης που προέρχεται από τη μονάδα ελέγχου του υδραυλικού συστήματος πρέπει να είναι 5 V.	Δεν ισχύει	Δεν ισχύει	Δεν ισχύει
5 V έξοδος	K3	Παρεχόμενη τάση για το σύστημα. 0–5 V	Η ένδειξη της τάσης που παρέχεται στο σύστημα πρέπει να είναι κοντά στα 5 V.			

Αναλογικό σήμα και τάση

Ψηφιακό σήμα	**Αρσενικός ακροδέκτης**	**Νομός**	**Συχνότητα (Hz)**
Ψηφιακή είσ. 1	G1	Μοχλός χειρισμού ηλεκτρονικής SCV απομακρυσμένης στερέωσης εξωτερικής βαλβίδας, 0 = καμία εντολή, 1 = εντολή	Δεν ισχύει για το John Deere Active Implement Guidance™ ή την Οδήγηση αρότρου.
Ψηφιακή είσ. 2	K1	Εμφανίζεται η τιμή 1	
Ψηφιακή είσ. 3	C3	Δεν ισχύει για το John Deere Active Implement Guidance™ ή την Οδήγηση αρότρου.	

Ψηφιακό σήμα

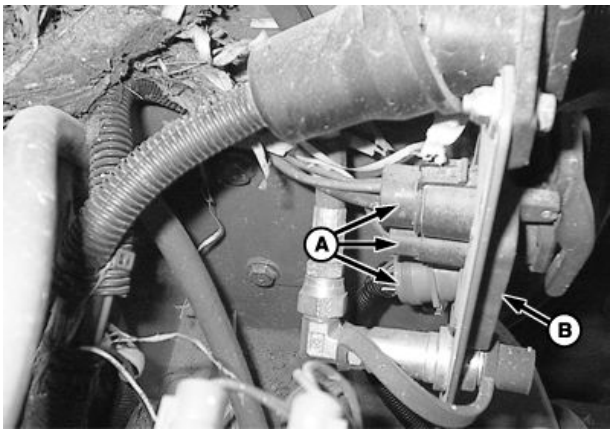
Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

Οδηγοί	Αρσενικός ακροδέκτης	Νομός	Ρεύμα (mA)
Οδηγός χαμηλής πλευράς 1	E3	Οδηγός για ρελέ που χρησιμοποιείται για παρελκόμενα που διαθέτουν ηλεκτρονικά φρένα που κλειδώνουν και απελευθερώνουν το τιμόνι κατά την αναστροφή του οχήματος, παρελκόμενα με υδραυλικά συστήματα οδήγησης που χρησιμοποιούν ηλεκτρονικές τιμές προκειμένου ο κύλινδρος τιμονιού να κινείται κατά τη διάρκεια συμβάντων αναστροφής. 0 = John Deere Active Implement Guidance™ ανενεργό, 1 = John Deere Active Implement Guidance™ ενεργό	< 3000 mA
Οδηγός χαμηλής πλευράς 2	E2	Δεν ισχύει για το John Deere Active Implement Guidance™ ή την Οδήγηση αρότρου.	< 3000 mA
Οδηγός χαμηλής πλευράς 3	D3	Δεν ισχύει για το John Deere Active Implement Guidance™ ή την Οδήγηση αρότρου.	< 3000 mA

Οδηγοί

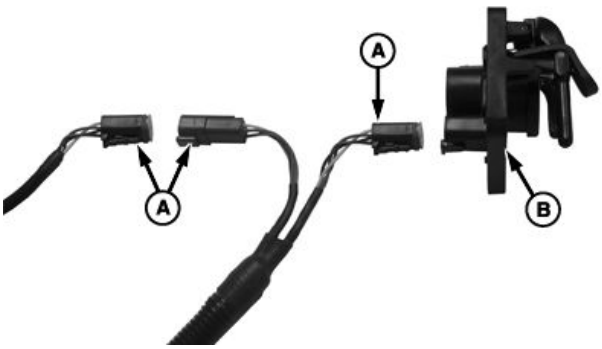
zb48j1t,1693894270695 -30-05SEP23-3/3

Διαμόρφωση μηχανήματος



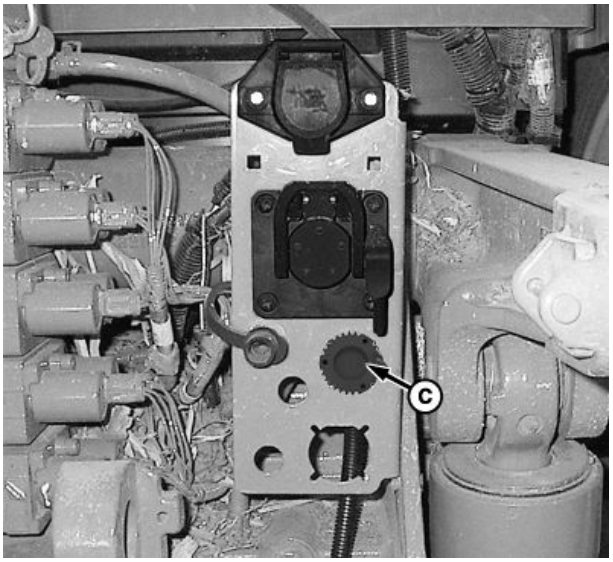
PC19673 —UN—28MAY14

Βύσμα ISO



PC19672 —UN—27MAY14

Βύσμα τύπου Y



PC19674 —UN—28MAY14

Βύσμα αισθητήρα ανατροφοδότησης

A—Βύσματα στην πλευρά του μηχανήματος
B—Βύσμα ISO
C—Βύσμα αισθητήρα ανατροφοδότησης

Σύμπτωμα	Πρόβλημα	Επίλυση
Το παρελκόμενο δεν εμφανίζεται ή δεν λειτουργεί.	Ακάθαρτα ή χαλαρά βύσματα (A) στο βύσμα ISO στην πλευρά του μηχανήματος (B).	Καθαρίστε τα βύσματα και επανασυνδέστε τα σφιχτά.
	Η δέσμη καλωδίων GreenStar δεν έχει συνδεθεί σωστά.	Απενεργοποιήστε το μηχάνημα και το σύστημα, αποσυνδέστε τη δέσμη καλωδίων, καθαρίστε και συνδέστε τη σωστά.

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

Σύμπτωμα	Πρόβλημα	Επίλυση
	Βραχυκύκλωμα στη δέσμη καλωδίων.	Ελέγξτε την ηλεκτρική καλωδίωση για κοψίματα, βραχυκυκλώματα και φθορά.
	Η μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 συνδέθηκε ενώ το μηχάνημα βρισκόταν σε λειτουργία ή/και υπήρχαν ενεργοί κωδικοί στο μηχάνημα.	Σβήστε το μηχάνημα και αποσυνδέστε εντελώς τη μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 από το σύστημα. Θέστε το μηχάνημα σε λειτουργία και αφήστε την οθόνη να εκκινήσει πλήρως. Σβήστε το μηχάνημα και επανασυνδέστε τη μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 και όλες τις δέσμες καλωδίων.
	Η μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 δεν επικοινωνεί με τον δίαυλο CAN μετά την απενεργοποίηση/ενεργοποίηση.	Βεβαιωθείτε ότι στη μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 παρέχεται μεταγόμενη τροφοδοσία. Αν στη μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 υπάρχει συνεχής τροφοδοσία, δεν απενεργοποιείται και δεν εμφανίζεται στην οθόνη όταν το μηχάνημα τεθεί ξανά σε λειτουργία.
Η βαλβίδα εξωτερικών εργασιών (SCV) δεν εισέρχεται σε αυτόματη λειτουργία.	Το προαιρετικό βύσμα της SCV δεν έχει συνδεθεί.	Βεβαιωθείτε ότι το προαιρετικό βύσμα 9 ακίδων της SCV έχει συνδεθεί στο μηχάνημα.
	Η βαλβίδα SCV δεν έχει διαμορφωθεί.	Βεβαιωθείτε ότι η βαλβίδα SCV έχει διαμορφωθεί. (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στις ενότητες "Έλεγχος οδήγησης για Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου" ή "Έλεγχος πλάτους και διαμόρφωση αρότρου για οδήγηση αρότρου".)
Η ένδειξη AC (αυτόματος έλεγχος) δεν εμφανίζεται στην οθόνη SCV (τρακτέρ σειράς 30 ή παλιότερο). Το πλαίσιο ελέγχου "Αυτόματη λειτουργία" είναι απενεργοποιημένο και δεν μπορεί να επιλεγεί (τρακτέρ σειράς R).	Ακάθαρτο ή χαλαρό βύσμα αισθητήρα ανατροφοδότησης παρελκόμενου στην πλευρά του μηχανήματος (C) στο πίσω μέρος του μηχανήματος. Οι παλαιότερες δέσμες καλωδίων χρησιμοποιούσαν ορθογώνιο βύσμα 10 ακίδων.	Καθαρίστε τα βύσματα και επανασυνδέστε τα σφιχτά.
	Η SCV δεν βρίσκεται σε θέση συγκράτησης.	Βεβαιωθείτε ότι η βαλβίδα SCV βρίσκεται σε θέση συγκράτησης και όχι σε κατάσταση αδρανοποίησης. Αν ο μοχλός της SCV παραμένει σε εμπρόσθια θέση, τότε η SCV βρίσκεται σε κατάσταση αδρανοποίησης.

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

Σύμπτωμα	Πρόβλημα	Επίλυση
	Η ρύθμιση είναι εσφαλμένη.	Βεβαιωθείτε ότι έχει επιλεγεί ο σωστός τύπος ελέγχου, ότι κατά τη ρύθμιση της John Deere Active Implement Guidance™ έχουν επιλεγεί οι βαλβίδες SCV και ότι έχει γίνει απενεργοποίηση/ενεργοποίηση.
	Λανθασμένη επιλογή SCV στο CommandCenter (σειρά R).	Στο CommandCenter, επιλέξτε τη βαλβίδα SCV που χρησιμοποιείται.
Το σύστημα κινείται προς μία κατεύθυνση.	Στο σύστημα υπάρχουν ενσωματωμένες βαλβίδες ελέγχου.	Αφαιρέστε τις βαλβίδες ελέγχου.
	Έχει γίνει αντιστροφή των υδραυλικών σωλήνων.	Μεταθέστε τη θέση των υδραυλικών σωλήνων ή επιλέξτε το πλαίσιο ελέγχου "Αντιστροφή εξόδου" και βαθμονομήστε την SCV και τον αισθητήρα ανατροφοδότησης. (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στις ενότητες "Έλεγχος οδήγησης για Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου" ή "Έλεγχος πλάτους και διαμόρφωση αρότρου για οδήγηση αρότρου".)
	Η μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 συνδέθηκε ενώ το μηχάνημα βρισκόταν σε λειτουργία, με αποτέλεσμα να δημιουργηθούν κωδικοί σφάλματος στην υδραυλική μονάδα ελέγχου.	(Ανατρέξτε στην Επαναφορά μονάδας ελέγχου εφαρμογών UCC2 για περισσότερες πληροφορίες.)
Το σύστημα ζεύξης 3 σημείων πλευρικής μετατόπισης κλειδώνει σε μια κατεύθυνση μετά την άφιξη σε πλάτωμα.	Η διαδρομή της ζεύξης δεν είναι παράλληλη προς τον πίσω άξονα του μηχανήματος.	Εγκαταστήστε αισθητήρα ανατροφοδότησης παρελκόμενου και δέσμη καλωδίων αισθητήρα. Αλλάξτε την επιλογή ελέγχου από "Μετατόπιση παρελκόμενου" σε "Οδήγηση παρελκόμενου". Κάντε βαθμονόμηση της αριστερής, της κεντρικής και της δεξιάς θέσης.
Το παρελκόμενο απομακρύνεται από τη γραμμή όταν πατηθεί το κουμπί επαναφοράς AutoTrac.	Οι σωλήνες της SCV έχουν στερεωθεί αντίστροφα.	Μεταθέστε τη θέση των υδραυλικών σωλήνων ή επιλέξτε το πλαίσιο ελέγχου "Αντιστροφή εξόδου" και βαθμονομήστε την SCV και τον αισθητήρα ανατροφοδότησης. (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στις ενότητες "Έλεγχος οδήγησης για Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου" ή "Έλεγχος πλάτους και διαμόρφωση αρότρου για οδήγηση αρότρου".)

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

Σύμπτωμα	Πρόβλημα	Επίλυση
	Έχει συνδεθεί λανθασμένο βύσμα αισθητήρα ανατροφοδότησης παρελκόμενου στον αισθητήρα γωνίας τροχού.	Συνδέστε το σωστό βύσμα ανατροφοδότησης παρελκόμενου για την SCV που έχει επιλεγεί στις ρυθμίσεις.
Το μηχάνημα δεν κινείται στη γραμμή.	Στον οθόνη SCV εμφανίζεται η ένδειξη EC.	Για να ενεργοποιήσετε τη λειτουργία AC, σπρώξτε το μοχλό χειρισμού της σωστής SCV σε θέση συγκράτησης.
Ο υδραυλικός κύλινδρος δεν αποκρίνεται ικανοποιητικά.	Υπάρχει διαρροή υγρού από τον υδραυλικό κύλινδρο.	Ελέγξτε για διαρροή. (Για περισσότερες πληροφορίες, απευθυνθείτε στον κατασκευαστή του κυλίνδρου τιμονιού του παρελκόμενου.) Επιδιορθώστε ή αντικαταστήστε τον κύλινδρο. Επικοινωνήστε με τον αντιπρόσωπο της John Deere ή άλλον πάροχο υπηρεσιών σέρβις για βοήθεια.
	Ανεπαρκής υδραυλική πίεση στο μηχάνημα.	Ελέγξτε την υδραυλική πίεση του μηχανήματος. (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στο Εγχειρίδιο χειριστή του μηχανήματος.) Βεβαιωθείτε ότι το υδραυλικό λάδι είναι σε θερμοκρασία λειτουργίας. Χρησιμοποιήστε υδραυλικούς κυλίνδρους σωστού μεγέθους για την πίεση του μηχανήματος.
	Η βαλβίδα εξισορρόπησης δεν έχει ρυθμιστεί σωστά.	Ρυθμίστε τα φυσίγγια της βαλβίδας εξισορρόπησης και εκτελέστε βαθμονόμηση των ορίων.
	Οι υδραυλικοί σωλήνες δεν έχουν συνδεθεί σωστά ή είναι χαλαροί.	Ελέγξτε τους δακτύλιους στεγανοποίησης τύπου O των σωλήνων, συνδέστε σωστά και σφίξτε τις ενώσεις.

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

Σύμπτωμα	Πρόβλημα	Επίλυση
	Η βαλβίδα έχει παγώσει.	Φέρτε τους υδραυλικούς κυλίνδρους στην πλήρη δεξιά και αριστερή θέση χειροκίνητα. Αν το πρόβλημα επιμένει, το λάδι μπορεί να επιμολυνθεί, προκαλώντας φράξιμο, ή στην SCV μπορεί να απαιτείται βαλβίδα εναλλαγής έτσι ώστε να μην εισέρχεται σε κατάσταση απομάκρυνσης ιζημάτων σε συνθήκες χαμηλής ροής.
	Λανθασμένες ρυθμίσεις εφαρμογής.	Βεβαιωθείτε ότι το σύστημα κινείται ομαλά, με τις δοκιμές επέκτασης και σύμπτυξης, και προσαρμόστε ανάλογα τις ευαισθησίες και τα όρια.
Η εφαρμογή δεν ενεργοποιείται.	Η ένδειξη της κατάστασης δεν είναι "OK".	(Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στο Κωδικός κατάστασης, πηγή σφάλματος και κωδικός εξόδου.)
	Η μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2 συνδέθηκε ενώ το μηχάνημα βρισκόταν σε λειτουργία, με αποτέλεσμα να δημιουργηθούν κωδικοί σφάλματος στην υδραυλική μονάδα ελέγχου.	1. Σβήστε το μηχάνημα. 2. Αποσυνδέστε τη μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2, τη δέσμη καλωδίων συνεχούς τροφοδοσίας και το προαιρετικό βύσμα από τον εξωτερικό πίσω πίνακα της καμπίνας. 3. Αποσυνδέστε τα βύσματα τύπου T διαύλου CAN και συνδέστε το βύσμα 4 αρσενικών ακροδεκτών απευθείας στο βύσμα ISO του παρελκόμενου. 4. Θέστε σε λειτουργία το μηχάνημα. Αφού εκκινηθούν όλα τα συστήματα, σβήστε το μηχάνημα. 5. Συνδέστε ξανά τη μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2, τη δέσμη καλωδίων συνεχούς τροφοδοσίας και το προαιρετικό βύσμα. 6. Συνδέστε ξανά τα βύσματα τύπου T του διαύλου CAN ανάμεσα στο βύσμα 4 ακίδων και το βύσμα ISO του παρελκόμενου.

zb48j1t,1693894927443 -30-07AUG25-5/5

Εξωτερική βαλβίδα

Σύμπτωμα	Πρόβλημα	Επίλυση
Η εξωτερική βαλβίδα δεν αποκρίνεται.	Το βύσμα του αισθητήρα ανατροφοδότησης παρελκόμενου στην πλευρά του μηχανήματος (στο πίσω μέρος του μηχανήματος) για την ενσωματωμένη SCV έχει συνδεθεί. Οι παλαιότερες δέσμες καλωδίων χρησιμοποιούσαν ορθογώνιο βύσμα 10 ακίδων.	Αποσυνδέστε το βύσμα του αισθητήρα ανατροφοδότησης στην πλευρά του μηχανήματος.
	Η δέσμη καλωδίων της εξωτερικής βαλβίδας έχει αποσυνδεθεί.	Συνδέστε τη δέσμη καλωδίων της εξωτερικής βαλβίδας. Η ένδειξη LED στην εξωτερική βαλβίδα πρέπει να ανάβει.
	Η εγκατεστημένη εξωτερική βαλβίδα δεν είναι συμβατή με τη σχεδίαση του υδραυλικού συστήματος του μηχανήματος (σχεδίαση ανοιχτού κέντρου έναντι κλειστού κέντρου).	Επαληθεύστε τον κωδικό αριθμό της βαλβίδας που έχει εγκατασταθεί στο παρελκόμενο για να διαπιστώσετε αν είναι συμβατή με τη σχεδίαση του υδραυλικού συστήματος του μηχανήματος. (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στις οδηγίες εγκατάστασης της μονάδας ελέγχου εφαρμογών UCC2 και της εξωτερικής βαλβίδας ή επικοινωνήστε με τον αντιπρόσωπο της John Deere ή άλλον πάροχο υπηρεσιών σέρβις.)
	Η δέσμη καλωδίων ελέγχου SCV έχει χαλαρώσει ή δεν υπάρχει σύνδεση με τη δέσμη καλωδίων της μονάδας ελέγχου εφαρμογών.	Ελέγξτε τις συνδέσεις.
	Η δέσμη καλωδίων ελέγχου SCV έχει συνδεθεί στο δέκτη του παρελκόμενου ή στη δέσμη καλωδίων προέκτασης μπροστά.	Βεβαιωθείτε ότι η δέσμη καλωδίων ελέγχου SCV έχει συνδεθεί στη δέσμη καλωδίων της μονάδας ελέγχου εφαρμογών.
	Η ενσωματωμένη βαλβίδα ελέγχου στο σωλήνα της αντλίας δεν λειτουργεί ή δεν έχει εγκατασταθεί.	Εγκαταστήστε, επισκευάστε ή αντικαταστήστε τη βαλβίδα ελέγχου.

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

Σύμπτωμα	Πρόβλημα	Επίλυση
Η ένδειξη LED ανάβει με κόκκινο χρώμα.	Έχει δημιουργηθεί αντίθλιψη στην εξωτερική βαλβίδα.	**ΠΡΟΣΟΧΗ: Για την αποφυγή σοβαρού τραυματισμού, διατηρείτε την περιοχή γύρω από τον εξοπλισμό άδεια. Όταν μετακινήσετε το μοχλό χειρισμού της εξωτερικής βαλβίδας, το παρελκόμενο μπορεί να κινηθεί.** Οι σωλήνες έχουν συνδεθεί αντίστροφα προκαλώντας αντίθλιψη. Βεβαιωθείτε ότι οι σωλήνες έχουν συνδεθεί σωστά. Αν το πρόβλημα παραμένει, εκτελέστε τις παρακάτω ενέργειες: 1. Με το τρακτέρ σε λειτουργία, θέστε το υδραυλικό σύστημα σε κατάσταση αιώρησης. 2. Σβήστε το μηχάνημα. 3. Ανεβοκατεβάστε πολλές φορές με το χέρι το μοχλό χειρισμού της εξωτερικής βαλβίδας. 4. Απενεργοποιήστε/ενεργοποιήστε για να εξαφανιστεί η κόκκινη ένδειξη.
	Σφάλμα εξωτερικής βαλβίδας.	Επικοινωνήστε με την τοπική αντιπροσωπεία της John Deere ή άλλον πάροχο υπηρεσιών σέρβις.

RW00482,00007A8 -30-05AUG25-2/2

Δέκτης

Προειδοποίηση ακρίβειας δέκτη

Συνδέστε τον δέκτη με το υψηλότερο επίπεδο ακρίβειας στο κύριο μηχάνημα (όχημα) για να έχετε καλύτερη απόδοση.

PC13798 —UN—02JUN11

Προειδοποίηση ακρίβειας δέκτη

Σύμπτωμα	Πρόβλημα	Επίλυση
Εμφανίζεται προειδοποίηση ακρίβειας δέκτη.	Το σήμα διόρθωσης είναι υψηλότερο στον δέκτη του παρελκόμενου.	Το κοινόχρηστο σήμα χρησιμοποιεί αυτόματα το σήμα διόρθωσης του μηχανήματος. Εγκαταστήστε τον δέκτη με το υψηλότερο σήμα διόρθωσης στο μηχάνημα. Η προειδοποίηση ακρίβειας δεν απενεργοποιεί το κοινόχρηστο σήμα.
Το κοινόχρηστο σήμα δεν μπορεί να χρησιμοποιηθεί όταν το μηχάνημα κινείται.	Υπάρχει πρόβλημα με το λογισμικό.	Βεβαιωθείτε ότι στη μονάδα ελέγχου εφαρμογών, στην οθόνη και στον δέκτη έχει εγκατασταθεί το πιο πρόσφατο λογισμικό.
	Και οι δύο δέκτες χρησιμοποιούν RTK και το RTK είναι ενεργοποιημένο.	Απενεργοποιήστε το RTK στον δέκτη του παρελκόμενου. (Ανατρέξτε στο εγχειρίδιο χειριστή του δέκτη StarFire.)

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

Σύμπτωμα	Πρόβλημα	Επίλυση
	Οι τιμές εμπρός/πίσω για τον δέκτη του παρελκόμενου δεν έχουν οριστεί σε μηδέν.	Ορίστε τις τιμές εμπρός/πίσω του παρελκόμενου στο μηδέν.
Οι δέκτες δεν είναι συνδεδεμένοι με κοινόχρηστο σήμα.	Το κοινόχρηστο σήμα είναι απενεργοποιημένο στη σελίδα "Ρύθμιση συστήματος διεύθυνσης παρελκόμενου".	1. Επιλέξτε το κουμπί "Μενού". 2. Επιλέξτε το κουμπί "Μονάδα ελέγχου εφαρμογών". 3. Επιλέξτε το πλήκτρο "Κεντρική σελίδα μονάδας ελέγχου εφαρμογών". 4. Επιλέξτε το κουμπί "Ρύθμιση συστήματος διεύθυνσης παρελκόμενου". 5. Επιλέξτε Κοινόχρηστο σήμα ενεργό από το αναδιπλούμενο μενού.

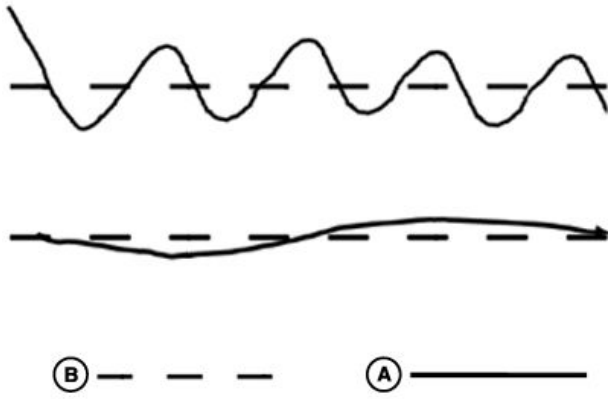
zb48j1t,1693894986469 -30-05SEP23-2/2

Κάμερα AutoTrac Vision

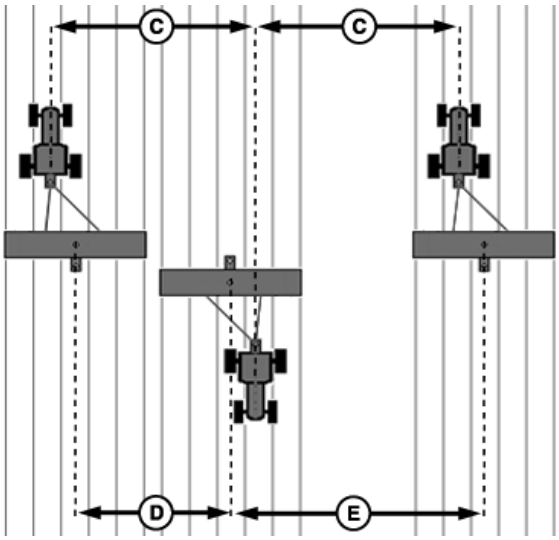
Σύμπτωμα	Πρόβλημα	Επίλυση
Δεν έχει ανιχνευτεί κάμερα Vision.	Η κάμερα AutoTrac Vision δεν έχει συνδεθεί ή είναι χαλαρή.	Βεβαιωθείτε ότι η κάμερα Vision έχει συνδεθεί και ότι δεν είναι χαλαρή. Εάν το πρόβλημα παραμένει, επικοινωνήστε με τον εξουσιοδοτημένο αντιπρόσωπο ή άλλον πάροχο υπηρεσιών σέρβις.
Δεν υπάρχει εικόνα ή η ποιότητα της εικόνας είναι κακή.	Ο φακός της κάμερας έχει λερωθεί ή φθαρεί.	Βεβαιωθείτε ότι ο φακός της κάμερας δεν έχει σπάσει ή φθαρεί. Καθαρίστε τον φακό της κάμερας.
Η απόδοση της καθοδήγησης Vision είναι κακή.	Οι καιρικές συνθήκες επηρεάζουν την απόδοση.	Οι ισχυροί άνεμοι μπορούν να προκαλέσουν έντονη κίνηση των καλλιεργειών. Κάντε βαθμονόμηση του συστήματος κάποια μέρα με λιγότερο ισχυρούς ανέμους ή, αν είναι εφικτό, μεταβείτε στην καθοδήγηση μέσω GPS. Βεβαιωθείτε ότι ο φακός της κάμερας Vision είναι καθαρός. Μπορεί να συσσωρευτεί σκόνη και λάσπη από τον άνεμο και τη βροχή στον φακό της κάμερας.
	Η έκθεση της κάμερας σε άμεσο ηλιακό φωτισμό ή το ανεπαρκές φως της ημέρας επηρεάζει την απόδοση.	Στρέψτε την κάμερα Vision προς το έδαφος, έτσι ώστε να φαίνονται καθαρά τουλάχιστον δύο σειρές δίπλα στο τρακτέρ. Χρησιμοποιήστε τα φώτα αγρού και πορείας του τρακτέρ. Αν είναι εφικτό, χρησιμοποιήστε την καθοδήγηση μέσω GPS μέχρι να βελτιωθούν οι συνθήκες φωτισμού.
	Η γωνία της κάμερας Vision δεν είναι κατάλληλη.	Στρέψτε την κάμερα Vision προς το έδαφος, έτσι ώστε να φαίνονται καθαρά τουλάχιστον δύο σειρές δίπλα στο τρακτέρ.

zb48j1t,1693894999968 -30-07AUG25-1/1

Απόδοση παρελκόμενου — John Deere Active Implement Guidance™



Κίνηση S



Απόσταση σειρών πλατιά-στενή

A—Διαδρομή παρελκόμενου
B—Επιθυμητό ίχνος καθοδήγησης
C—Ίση απόσταση από κέντρο σε κέντρο του μηχανήματος
D—Στενή απόσταση από κέντρο σε κέντρο του παρελκόμενου
E—Πλατιά απόσταση από κέντρο σε κέντρο του παρελκόμενου

Σύμπτωμα	Πρόβλημα	Επίλυση
Κίνηση S — Συνεχής κίνηση εμπρός-πίσω στη διαδρομή του παρελκόμενου (A) πάνω στην επιθυμητή γραμμή καθοδήγησης (B).	Κακές συνθήκες αγρού.	Αν παρέχεται, χρησιμοποιήστε το κλείδωμα διαφορικού του τρακτέρ.
	Η δοκός έλξης δεν έχει ασφαλίσει στη θέση της.	Ασφαλίστε τη δοκό έλξης στη θέση της.
	Οι ρυθμίσεις ευαισθησίας γραμμής - εντοπισμός ή ευαισθησίας γραμμής - συσσωρευμένη δεν έχουν βελτιστοποιηθεί.	(Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στην ενότητα "Ευαισθησία οδήγησης".)

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

Σύμπτωμα	Πρόβλημα	Επίλυση
Απόσταση σειρών πλατιά και στενή — Υπάρχουν ασυνέπειες στην παραλληλότητα στην απόσταση σειρών σε όλο το μήκος του αγρού μεταξύ των περασμάτων.	Η απόσταση από κέντρο σε κέντρο του μηχανήματος (C) είναι η ίδια μεταξύ των περασμάτων. Οι αποστάσεις από κέντρο σε κέντρο του παρελκόμενου (D και E) είναι διαφορετικές σε κάθε πέρασμα, προκαλώντας στενές και πλατιές σειρές μεταξύ των περασμάτων.	1. Βεβαιωθείτε ότι στη μονάδα ελέγχου εφαρμογών UCC2, στην οθόνη και στον δέκτη έχει εγκατασταθεί το πιο πρόσφατο λογισμικό. (Ανατρέξτε στην ενότητα ενημερώσεων λογισμικού στην τοποθεσία www.StellarSupport.com.) 2. Ενεργοποιήστε τη μονάδα αντιστάθμισης ακρίβειας εδάφους (TCM) και κάντε βαθμονόμηση. (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στην ενότητα "Βαθμονόμηση μονάδας αντιστάθμισης ακρίβειας εδάφους [TCM]".) 3. Ελέγξτε και προσαρμόστε τα αντίβαρα, την πίεση των ελαστικών και την απόσταση τροχών του μηχανήματος. (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στο Εγχειρίδιο χειριστή του μηχανήματος.)

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

Σύμπτωμα	Πρόβλημα	Επίλυση
	Η απόσταση από κέντρο σε κέντρο του παρελκόμενου είναι η ίδια μεταξύ των περασμάτων. Το παρελκόμενο δεν ακολουθεί απευθείας πίσω από το μηχάνημα.	1. Μετρήστε και εισαγάγετε τις ακριβείς μετατοπίσεις παρελκόμενου. (Για περισσότερες λεπτομέρειες, ανατρέξτε στην ενότητα "Μετατοπίσεις GPS".) 2. Επισκευάστε ή αντικαταστήστε τα φθαρμένα ή κατεστραμμένα εξαρτήματα του παρελκόμενου. (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στο Εγχειρίδιο χειριστή του παρελκόμενου.) 3. Ρυθμίστε τη ζεύξη 3 σημείων. Προσαρμόστε τους τάκους σταθεροποίησης και τα μπράτσα ανύψωσης του μηχανήματος σύμφωνα με τις συνιστώμενες ρυθμίσεις. (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στο Εγχειρίδιο χειριστή του μηχανήματος.) 4. Μετρήστε και προσαρμόστε όλες τις μονάδες σειρών ώστε να είναι συμμετρικές με την κεντρική γραμμή του παρελκόμενου. (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στο Εγχειρίδιο χειριστή του παρελκόμενου.)
Η γραμμή καθοδήγησης AB δεν είναι στη σωστή θέση για το παρελκόμενο.	Οι μετατοπίσεις από προηγούμενη λειτουργία δεν διαγράφηκαν από την οθόνη.	Δημιουργήστε εκ νέου τη γραμμή καθοδήγησης χρησιμοποιώντας κατεύθυνση A+. Η βέλτιστη πρακτική είναι να ορίζετε γραμμές καθοδήγησης για την πιο σημαντική λειτουργία. Χρησιμοποιήστε τις μετατοπίσεις για λιγότερο σημαντικές λειτουργίες στον ίδιο αγρό. Διαγράφετε όλες τις μετατοπίσεις όταν αποχωρείτε από τον αγρό. (Για πληροφορίες σχετικά με τη δημιουργία γραμμών καθοδήγησης, ανατρέξτε στο Εγχειρίδιο χειριστή της οθόνης.)
Η απόδοση διακόπτεται.	Η τιμή PDOP (απώλεια ακρίβειας λόγω θέσης) είναι πάνω από 2,5 με εμπόδια άνω των 5 μοιρών πάνω από την ανύψωση.	Βεβαιωθείτε ότι ο δέκτης του παρελκόμενου δεν σκιάζεται από εμπόδια ή την καμπίνα του μηχανήματος σε όλες τις κατευθύνσεις πορείας.

zb48j1t,1693895025120 -30-05SEP23-3/3

Σύμπτωμα	Πρόβλημα	Επίλυση
	Το σήμα κινηματικού προσδιορισμού σε πραγματικό χρόνο (RTK) είναι αδύναμο ή πέφτει στο διαφορικό RTK Extend (RTK-X).	Χρησιμοποιήστε σταθμό βάσης που παρέχει σήμα που δεν παρεμποδίζεται.
	Η τιμή PDOP είναι πάνω από 2,5 χωρίς να υπάρχουν εμπόδια.	Περιμένετε να βελτιωθεί η δορυφορική λύση. Αν κάνετε ρυθμίσεις και προσαρμογές, καταγράψτε τις αρχικές τιμές ρύθμισης για να τις εισάγετε όταν η τιμή PDOP πέφτει κάτω από 2,5.
	Μετά την εκτέλεση στροφής σε πλάτωμα, η απόδοση παρουσιάζει διακοπές.	Βεβαιωθείτε ότι στη μονάδα ελέγχου εφαρμογών, στην οθόνη και στον δέκτη έχει εγκατασταθεί το πιο πρόσφατο λογισμικό. (Ανατρέξτε στην ενότητα ενημερώσεων λογισμικού στην τοποθεσία www.StellarSupport.com.)
	Το σφάλμα εντοπισμού καθοδήγησης για το μηχάνημα είναι μεγαλύτερο από το σφάλμα εντοπισμού της Ενεργής καθοδήγησης παρελκόμενου στο παρελκόμενο.	Προσδιορίστε την αιτία του υψηλού σφάλματος εντοπισμού του μηχανήματος. (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στο Εγχειρίδιο χειριστή της οθόνης.)
Το σύστημα διεύθυνσης δεν αποκρίνεται αλλά η κατάσταση είναι "OK".	Το όριο SCV έχει οριστεί πολύ χαμηλά.	Εκτελέστε βαθμονόμηση του συστήματος διεύθυνσης. (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στην ενότητα Βαθμονομήσεις συστήματος διεύθυνσης—John Deere Active Implement Guidance™.)

zb48j1t,1693895025120 -30-05SEP23-4/3

Απόδοση παρελκόμενου — Οδήγηση αρότρου

Σύμπτωμα	Πρόβλημα	Επίλυση
Το υδραυλικό σύστημα δεν αποκρίνεται αλλά η κατάσταση είναι OK.	Το όριο SCV έχει οριστεί πολύ χαμηλά.	Εκτελέστε μη αυτόματη βαθμονόμηση SCV. (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στην ενότητα "Μη αυτόματη βαθμονόμηση SCV — Οδήγηση αρότρου".)
	Ο αισθητήρας ανατροφοδότησης δεν έχει βαθμονομηθεί.	Εκτελέστε βαθμονόμηση του αισθητήρα ανατροφοδότησης. (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στην ενότητα "Διαμόρφωση αρότρου — Οδήγηση αρότρου".)
	Οι ρυθμίσεις ευαισθησίας ελέγχου πλάτους ή νεκρής ζώνης δεν είναι σωστές.	Βαθμονομήστε τις ρυθμίσεις ευαισθησίας ελέγχου πλάτους και νεκρής ζώνης. (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στη Βαθμονόμηση ελέγχου πλάτους—Οδήγηση αρότρου.)

RW00482,0000883 -30-06OCT21-1/1

Συντήρηση

ΜηχάνημαΣΣΣ

Για τις διαδικασίες σέρβις, απευθυνθείτε στον κατασκευαστή της μονάδας συστήματος διεύθυνσης παρελκόμενου.

CF86321,0000349 -30-23MAY11-1/1

Λίστα ελέγχου πριν από την έναρξη της σεζόν

Εκτός από την πραγματοποίηση εξέτασης των λιστών ελέγχου προτού ξεκινήσει η σεζόν, χρησιμοποιήστε τη λίστα ελέγχου πριν από την έναρξη της σεζόν στις εξής περιπτώσεις:

- Ένα διαφορετικό τρακτέρ ή παρελκόμενο προστέθηκε στο σύστημα.
- Πραγματοποιήθηκε επισκευή, αντικατάσταση ή προσαρμογή ενός εξαρτήματος του υδραυλικού συστήματος.
- Πραγματοποιήθηκε αντικατάσταση ενός εξαρτήματος Ag Management Solutions (AMS).

Λίστα ελέγχου πριν από την έναρξη της σεζόν

□ Προμηθευτείτε το πιο πρόσφατο Εγχειρίδιο χειριστή. (Για περισσότερες πληροφορίες, ανατρέξτε στο Βιβλιοπωλείο εγχειριδίων τεχνικών πληροφοριών John Deere.)

ΥΠΟΔΕΙΞΗ: Βεβαιωθείτε ότι ο εξοπλισμός διαθέτει αδιάλειπτη παροχή ρεύματος κατά την ενημέρωση του λογισμικού. Οι χρόνοι ενημέρωσης λογισμικού ποικίλουν ανάλογα με τον εξοπλισμό, το δίκτυο ή την ταχύτητα του διαύλου CAN και το μέγεθος αρχείου του προγράμματος. Για παράδειγμα, η ενημέρωση της Μονάδας ελέγχου εφαρμογών UCC2 διαρκεί κατά μέσο όρο 30 λεπτά.

□ Ενημερώστε το λογισμικό. Για το πιο πρόσφατο λογισμικό, ανατρέξτε στο StellarSupport.com.
- □ Οθόνη
- □ Δέκτης μηχανήματος
- □ Δέκτης(ες) παρελκόμενου
- □ Δέκτης σταθμού βάσης
- □ Μονάδα ελέγχου

□ Ενεργοποιήστε τις εφαρμογές στην οθόνη.

□ Ελέγξτε τις δέσμες καλωδίων για φθορές και βλάβες γύρω από τα σημεία σύνθλιψης, τις γωνίες, τα άκρα και τα σημεία στήριξης. Επισκευάστε όπως απαιτείται.

□ Ελέγξτε τους συνδέσμους στις δέσμες καλωδίων για να διαπιστώσετε εάν έχουν φθαρεί οι εκτεθειμένοι αγωγοί. Επισκευάστε όπως απαιτείται.

□ Ελέγξτε τις τσιμούχες των συνδέσμων και τους μηχανισμούς ασφάλισης. Επισκευάστε όπως απαιτείται.

□ Ελέγξτε τις ακίδες των συνδέσμων για φθορές, ακαθαρσίες και ίχνη διάβρωσης. Καθαρίζετε και επισκευάζετε εάν είναι απαραίτητο.
- □ Βύσμα ISO
- □ Δέκτες
- □ Οθόνη

□ Ελέγξτε τα εξαρτήματα στερέωσης. Σφίξτε ξανά αν απαιτείται.
- □ Οθόνη
- □ Δέκτες
- □ Ιστός

□ Προσαρμόστε την παροχή των βαλβίδων εξωτερικών εργασιών (SCV).

□ Προσαρμόστε τη βαλβίδα εξισορρόπησης (αν διατίθεται).

□ Βαθμονομήστε τα όρια SCV.

□ Βαθμονομήστε τις μονάδες αντιστάθμισης ακρίβειας εδάφους (TCMs) του μηχανήματος και του παρελκόμενου.

□ Επιθεωρήστε τον υδραυλικό κύλινδρο του παρελκόμενου για διαρροές.

(Για τις λεπτομερείς λίστες ελέγχου, ανατρέξτε στο Εγχειρίδιο χειριστή του παρελκόμενου.)

RW00482,0000A8C -30-24NOV20-1/1

Λίστα ημερήσιων ελέγχων

□ Προσαρμόστε τις ρυθμίσεις ευαισθησίας γραμμής - εντοπισμός και ευαισθησίας γραμμής - συσσωρευμένη σύμφωνα με τις συνθήκες του εδάφους.

□ Ελέγξτε τις δέσμες καλωδίων για φθορές και βλάβες γύρω από τα σημεία σύνθλιψης, τις γωνίες, τα άκρα και τα σημεία στήριξης. Εάν χρειάζεται, κάντε επισκευή.

□ Ελέγξτε τους συνδέσμους στις δέσμες καλωδίων για να διαπιστώσετε εάν έχουν φθαρεί οι εκτεθειμένοι αγωγοί. Εάν χρειάζεται, κάντε επισκευή.

□ Ελέγξτε τα εξαρτήματα στερέωσης. Σφίξτε ξανά εάν απαιτείται.
- □ Οθόνη
- □ Δέκτες
- □ Ιστός

□ Επιθεωρήστε το μηχανισμό διεύθυνσης του παρελκόμενου για φθορές.

□ Επιθεωρήστε το μηχανισμό σύνδεσης ανατροφοδότησης παρελκόμενου για φθορές.

□ Επιθεωρήστε τον υδραυλικό κύλινδρο του παρελκόμενου για διαρροές.

(Για τις λεπτομερείς λίστες ελέγχου, ανατρέξτε στο Εγχειρίδιο χειριστή του παρελκόμενου.)

RW00482,0000307 -30-12JUN14-1/1

Λίστα ελέγχου μετά τη σεζόν

- □ Ελέγξτε τις δέσμες καλωδίων για φθορές και βλάβες γύρω από τα σημεία σύνθλιψης, τις γωνίες, τα άκρα και τα σημεία στήριξης. Εάν χρειάζεται, κάντε επισκευή.
- □ Ελέγξτε τους συνδέσμους στις δέσμες καλωδίων για να διαπιστώσετε εάν έχουν φθαρεί οι εκτεθειμένοι αγωγοί. Εάν χρειάζεται, κάντε επισκευή.
- □ Ελέγξτε τις τσιμούχες των συνδέσμων και τους μηχανισμούς ασφάλισης. Εάν χρειάζεται, κάντε επισκευή.
- □ Ελέγξτε τις ακίδες των συνδέσμων για φθορές, ακαθαρσίες και ίχνη διάβρωσης. Καθαρίζετε και επισκευάζετε εάν είναι απαραίτητο.
  - □ Βύσμα ISO
  - □ Δέκτες
  - □ Οθόνη
- □ Ελέγξτε τα εξαρτήματα στερέωσης. Σφίξτε ξανά εάν απαιτείται.
  - □ Οθόνη
  - □ Δέκτες
  - □ Ιστός
- □ Επιθεωρήστε το μηχανισμό διεύθυνσης του παρελκόμενου για φθορές.
- □ Επιθεωρήστε το μηχανισμό σύνδεσης ανατροφοδότησης παρελκόμενου για φθορές.
- □ Επιθεωρήστε τον υδραυλικό κύλινδρο του παρελκόμενου για διαρροές.

(Για τις λεπτομερείς λίστες ελέγχου, ανατρέξτε στο Εγχειρίδιο χειριστή του παρελκόμενου.)

RW00482,0000308 -30-02JUN14-1/1

Ευρετήριο

Σελίδα

A

Αισθητήρες γωνίας τροχού 40-4
Αισθητήρες πλοήγησης
  John Deere Active Implement Guidance™ 80-9
Αναβάθμιση μονάδας ελέγχου 30-6
Αντικατάσταση μνήμης με δυνατότητα διαγραφής και προγραμματισμού μόνο για ανάγνωση (EPROM) 30-6
Αντιμετώπιση προβλημάτων
  Διαμόρφωση μηχανήματος 80-15
  Μονάδα ελέγχου εφαρμογών
    Διαγνωστικά SCV 80-11
    Ενδείξεις εισόδου/εξόδου 80-12
    Υλικό/Λογισμικό 80-10
    Ώρες 80-11
Αντιμετώπιση προβλημάτων μηχανήματος 80-15
Απαιτήσεις 30-2
Αποδέσμευση, αδρανοποίηση, απενεργοποίηση
  Αυτοματοποίηση παρελκόμενου 70-5
Απόδοση παρελκόμενου
  Οδήγηση αρότρου 80-29
  John Deere Active Implement Guidance™ 80-25
Απόκριση βήματος
  John Deere Active Implement Guidance™ 80-7
Αρχή λειτουργίας 30-1
Ασφάλεια
  Ασφαλής συντήρηση, πρακτική 05-2
Ασφάλεια, αποφυγή υγρών υψηλής πίεσης
  Προσοχή στα υγρά υψηλής πίεσης 05-5
Ασφάλεια, σκαλοπάτια και χειρολαβές
  ωστή χρήση σκαλοπατιών και χειρολαβών 05-2
Αυτόματη βαθμονόμηση συστήματος διεύθυνσης
  John Deere Active Implement Guidance™ 60C-2
Αυτοματοποίηση παρελκόμενου
  Αποδέσμευση, αδρανοποίηση, απενεργοποίηση ... 70-5

B

Βαθμονόμηση
  Ευαισθησία ελέγχου πλάτους 60E-7
  Ευαισθησία οδήγησης 60C-6
  Μονάδα αντιστάθμισης ακρίβειας εδάφους (TCM) 60A-2
  Νεκρή διαδρομή ελέγχου πλάτους 60E-7
Βαθμονόμηση αισθητήρα ανατροφοδότησης 60C-2
  Οδήγηση αρότρου 60E-4
Βαθμονόμηση κάμερας καθοδήγησης Vision 60C-11
Βελτιστοποίηση
  Μονάδα αντιστάθμισης ακρίβειας εδάφους (TCM) 60A-2

Σελίδα

Γ

Γενικές πληροφορίες
  Γενικές αναφορές
    Εμπορικά σήματα ..... -3

Δ

Δέκτες
  StarFire 40-1
Δέκτες StarFire 40-1
Δέκτης GPS 40-1
Δέκτης StarFire
  Κοινόχρηστο σήμα 40-1
Διαγνωστικά 80-6
  Οδήγηση αρότρου 80-10
Διαμόρφωση αρότρου 60E-4
Διόρθωση σφάλματος 60C-7
Διπλή βαλβίδα εξισορρόπησης
  Ρύθμιση 60A-8
Δοκιμή ελέγχου πλάτους 60E-1
Υδραυλικό σύστημα
  Χειριστήρια βαλβίδων SCV
    Αυτόματη λειτουργία 60A-6
    Διαμόρφωση 60A-6

E

ειριακές θύρες 60B-4
Έλεγχος οδήγησης 60C-1
Έλεγχος πλάτους 60E-7
Έλεγχος ταχύτητας 60C-8
  John Deere Active Implement Guidance™ 80-9
ελίδα εκτέλεσης 60B-5
Ενεργή καθοδήγηση παρελκόμενου
  έρβις μηχανήματος 100-1
Ενεργοποίηση
  Αυτοματοποίηση παρελκόμενου 70-3
  Οδήγηση αρότρου 70-3
  John Deere Active Implement Guidance™ 70-3
Εντολή θέσης
  John Deere Active Implement Guidance™ 80-8
Εντολή ροής
  John Deere Active Implement Guidance™ 80-8
Εξάρτημα 30-2
Εξωτερική βαλβίδα
  υμβατότητα μηχανήματος 30-6
Επικάλυψη AutoTrac Vision 70-6
Επιλογές αυτοματοποίησης 60C-10
Επισκόπηση Ενσωματωμένου στο τρακτέρ John Deere Active Implement Guidance™ 60D-1
έρβις
  Μηχάνημα 100-1
έρβις μηχανήματος 100-1

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

Σελίδα

Η

Ηλεκτρονική οθόνη, σωστή χρήση 05-3

Θ

Θέσεις εξαρτημάτων 70-1
Θέση StarFire εμπρός/πίσω 60A-1

Κ

Καρτέλα Διαγνωστικά
  Αισθητήρες πλοήγησης
    John Deere Active Implement Guidance™ 80-9
  Απόκριση βήματος
    John Deere Active Implement Guidance™ 80-7
  Διαγνωστικά 80-6
    Οδήγηση αρότρου 80-10
  Έλεγχος ταχύτητας
    John Deere Active Implement Guidance™ 80-9
  Εντολή θέσης
    John Deere Active Implement Guidance™ 80-8
  Εντολή ροής
    John Deere Active Implement Guidance™ 80-8
  υχνότητα σάρωσης
    John Deere Active Implement Guidance™ 80-7
Κωδικοί διάγνωσης βλαβών 80-5
Κωδικός ενεργοποίησης 30-5
Κωδικός εξόδου 80-3
Κωδικός κατάστασης 80-3

Λ

Λειτουργίες εξαρτημάτων 70-1
Λίστα ελέγχου
  Καθημερινά 100-1
  Μετά τη σεζόν 100-2
  Πριν από τη σεζόν 100-1
Λογισμικό 30-2
Λογισμικό και ρυθμίσεις 30-1

Μ

Μετατοπίσεις εξοπλισμού 60B-2
Μετατοπίσεις GPS 60B-2
Μη αυτόματη βαθμονόμηση συστήματος διεύθυνσης
  John Deere Active Implement Guidance™ 60C-2
Μη αυτόματη βαθμονόμηση SCV
  Οδήγηση αρότρου 60E-2
Μονάδα αντιστάθμισης ακρίβειας εδάφους (TCM)
  Βαθμονόμηση 60A-2
  Βελτιστοποίηση 60A-2
  Τοποθέτηση μηχανήματος και βαθμονόμηση 60A-3

Σελίδα

Μονάδα ελέγχου
  Αναβάθμιση 30-6

Ο

Οδήγηση αρότρου
  Απόδοση παρελκόμενου 80-29
  Ρύθμιση λειτουργίας 60E-6
Οδηγίες χειρισμού
  Επικάλυψη AutoTrac Vision 70-6
Οδηγός ρύθμισης
  Επισκόπηση 60B-1
Οθόνη 40-3

Π

Παρακολούθηση παρελκόμενου 60C-14
Περιήγηση 30-3, 30-4
Πηγή πλοήγησης 80-3
Πληροφορίες δορυφόρου 80-1
Πολλές εφαρμογές 60B-1

Ρ

Ρυθμίσεις RowSense 60C-9
Ρύθμιση
  Βαθμονομήσεις συστήματος διεύθυνσης
    John Deere Active Implement Guidance™ 60C-2
  Βαθμονόμηση αισθητήρα ανατροφοδότησης
    John Deere Active Implement Guidance™ 60C-2
  Βαθμονόμηση κάμερας καθοδήγησης Vision 60C-11
  Βαθμονόμηση SCV
    Οδήγηση αρότρου 60E-2
  Διαμόρφωση αρότρου 60E-4
  Διόρθωση σφάλματος 60C-7
  Διπλή βαλβίδα εξισορρόπησης 60A-8
  ειριακές θύρες 60B-4
  Έλεγχος οδήγησης 60C-1
  Έλεγχος πλάτους 60E-7
  Έλεγχος ταχύτητας 60C-8
  ελίδα εκτέλεσης 60B-5
  Ενσωματωμένο στο τρακτέρ John Deere Active Implement Guidance™ 60D-1
  Επιλογές αυτοματοποίησης 60C-10
  Ευαισθησία οδήγησης 60C-6
  Μετατοπίσεις εξοπλισμού 60B-2
  Μετατοπίσεις GPS 60B-2
  Παρακολούθηση παρελκόμενου 60C-14
  Ρυθμίσεις RowSense 60C-9
Ρύθμιση βαλβίδας εξωτερικών εργασιών (SCV)
  Οθόνη αφής 60A-7
  CommandCenter GreenStar 3 ..... 60A-7
Ρύθμιση StarFire 60A-1

Συνέχεια στην επόμενη σελίδα

Σελίδα

Y

υμβατότητα μηχανήματος 30-6
ύστημα ελέγχου
  Αισθητήρες γωνίας τροχού 40-4
υχνότητα σάρωσης
  John Deere Active Implement Guidance™ 80-7

Ψ

΄Υψος StarFire 60A-1

C

CommandCenter 40-3
  Χειριστήρια βαλβίδων SCV
    Αυτόματη λειτουργία 60A-6
    Διαμόρφωση 60A-6

I

iGrade
  Χρήση του John Deere Active Implement Guidance™ με το iGrade 60B-1

Σελίδα

J

John Deere Active Implement Guidance™
  υμβατότητα μηχανήματος 30-6
John Deere Active Implement Guidance™
  Αντικατάσταση μνήμης με δυνατότητα διαγραφής και προγραμματισμού μόνο για ανάγνωση (EPROM) 30-6
John Deere Active Implement Guidance™
  Λογισμικό και ρυθμίσεις 30-1
John Deere Active Implement Guidance™
  Δέκτες StarFire 40-1
John Deere Active Implement Guidance™
  Αρχή λειτουργίας 30-1
John Deere Active Implement Guidance™
  Αντιμετώπιση προβλημάτων
    Μηχάνημα 80-15
John Deere Active Implement Guidance™
  Απόδοση παρελκόμενου 80-25