

John Deere Active Implement Guidance



JOHN DEERE

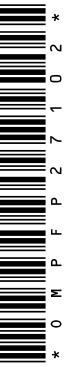
KEZELÉSI UTASÍTÁS

John Deere Active Implement Guidance
(PCXL01C200000— sorozatszámától)
(PCXL02C200000— sorozatszámától)
(PCXL01D3500000— sorozatszámától)

OMPFP27102 KIADÁS L5 (HUNGARIAN)

John Deere Ag Management Solutions

PRINTED IN U.S.A.



Bevezetés

Előszó

KÖSZÖNJÜK, hogy John Deere terméket vásárolt.

A termék megfelelő működtetése és szervizelése érdekében gondosan OLVASSA EL EZT A KÉZIKÖNYVET. A helytelen üzemeltetés, illetve karbantartás személyi sérüléshez vagy a berendezés megrongálódásához vezethet. Ez a kezelési utasítás és a terméken található biztonsági feliratok más nyelven is hozzáférhetők. Megrendeléshez lásd www.techpubs.deere.com (Mezőgazdasági és környezetápolás technikai gépek üzletág a John Deere keretein belül/JDPS), www.johndeereinfo.com (Ipari és erdészeti gépek) webhelyeket vagy a John Deere kereskedőt.

EZ A KÉZIKÖNYV A TERMÉK SZERVES RÉSZÉNEK TEKINTENDŐ, ennek megfelelően a termék értékesítésekor azzal együtt átadandó.

A jelen kézikönyvben a MÉRTÉKEGYSÉGEK mind metrikus, mind az Egyesült Államokban használatos mértékegységekben meg vannak adva. Kizárólag a megfelelő alkatrészeket és kötelelemeket használja. A metrikus és az angolszász kötelelemekhez specifikus metrikus, ill. angolszász szerszámok szükségesek.

A JOBB ÉS BAL OLDAL az erőgép vagy munkagép előremeneti haladási irányába nézve értendő.

JEGYEZZE FEL A TERMÉKAZONOSÍTÓ SZÁMOKAT (P.I.N.) a kezelési utasításban. A pontosan felírt számok segítenek az azonosításban, ha ellopják a terméket.

Kereskedőjének szintén szüksége lesz ezekre a számokra, amikor Ön alkatrészt rendel. Az azonosító számok egy másolatát tárolja biztonságos helyen, a géptől vagy a terméktől távol.

A GARANCIA nyújtása a John Deere terméktámogató program keretében történik azon ügyfelek számára, akik berendezéseiket a jelen kézikönyvben leírtaknak megfelelően üzemeltetik és tartják karban. A jótállás részletes leírása az adásvételi szerződésben és az Általános Szerződési Feltételekben található, amelyeket a kereskedőtől meg kellett kapnia.

A garancia biztosítékot jelent Önnek arra, hogy amennyiben a termék a garancia időtartama alatt meghibásodik, akkor a John Deere megjavítja azt. Bizonyos körülmények között a John Deere utólagos fejlesztéseket hajt végre a gépen, gyakran anélkül, hogy ezt a vevőnek felszámítaná, akkor is, ha a termék garanciaideje már lejárt. Amennyiben a berendezést nem rendeltetésszerűen használták, vagy teljesítményét az eredeti gyári specifikációktól eltérőre módosították, a garancia érvényét veszti, és a helyszíni fejlesztések megtagadhatók.

Ha Ön nem az eredeti tulajdonosa ennek a terméknek, a saját érdekében tájékoztassa a helyi John Deere márkakereskedőt a gép gyártási számáról. Ez segíteni fogja a John Deere kereskedőt abban, hogy értesítse Önt egyes fontos eseményekről vagy a termékfejlesztő programról.

DX,IFC,PRE -35-24SEP25-1/1

A John Deere áll az Ön szolgálatára

Az ügyfél elégedettség fontos a John Deere számára.

Kereskedőink törekednek a gyors és hatékony alkatrész- és szervizellátásra:

- Karbantartás és szerviz alkatrészek az Ön berendezésének támogatására.
- Képzett szerviztechnikusok, valamint a szükséges diagnosztikai eszközök és javító szerszámok biztosítják berendezésének szervizelését.
- A John Deere pótalkatrészek, javítási szolgáltatások és karbantartással vagy javítással kapcsolatos információk elérhetők. További információért látogasson el a deere.com vagy deere.ca weboldalra.



TS201 —UN—15APR13

DX,IFC,JDS -35-30SEP25-1/1

Védjegyek

Márkanevek	
AutoTrac™	A Deere & Company márkanéve
CommandARM™	A Deere & Company márkanéve
CommandCenter™	A Deere & Company márkanéve
GreenStar™	A Deere & Company márkanéve
iGrade™	A Deere & Company márkanéve
ILS™	A Deere & Company márkanéve
RowSense™	A Deere & Company márkanéve
RTK Extend™	A Deere & Company márkanéve
Service ADVISOR™	A Deere & Company márkanéve
StarFire™	A Deere & Company márkanéve
TLS™	A Deere & Company márkanéve
TouchSet™	A Deere & Company márkanéve

zb48j1t,1693379220046 -35-30AUG23-1/1

**John Deere 'Műszaki tájékoztatás'
könyvesbolt**

A nyomtatás után végzett termékmódosítások miatt a termék funkcióit esetleg nem mutatja be teljesen ez a

dokumentum. Működtetés előtt olvassa el a legújabb Kezelési utasítást. Egy példány megszerzéséhez keresse fel a márkakereskedőt vagy látogasson el a techpubs.deere.com oldalra.

CZ76372,000071F -35-04AUG25-1/1

Tartalomjegyzék

Oldal

Oldal

Biztonság

Biztonsági jelzések felismerése.....	05-1
Értse a figyelmeztető szavakat.....	05-1
A biztonsági utasítások betartása.....	05-1
Biztonságosan végezze a karbantartást.....	05-2
Használja megfelelően a fellépőket és a kapaszkodókat	05-2
Kezelje az elektromos részegységeket és tartókat biztonságosan	05-3
Az elektronikus kijelző helyes használata	05-3
Irányítórendszerek biztonságos használata	05-4
Használja megfelelően a biztonsági övet	05-4
Munkagép-automatizálási rendszerek biztonságos használata	05-5
Óvakodjon a nagynyomású folyadékoktól	05-5

Szabályozói és megfelelőségi információ

Dátumkód azonosítása.....	20-1
Eurázsiai Gazdasági Unió – EAC.....	20-2
EU megfelelőségi nyilatkozat	20-5
Egyesült Királyság – megfelelőségi nyilatkozat ..	20-6

A rendszer áttekintése

Működési elv.....	30-1
Követelmények	30-2
Navigálás az alkalmazásvezérlő oldalakhoz	30-3
Navigálás a StarFire oldalakra	30-4
Aktiváló kód beírása	30-5
Gépkompatibilitás	30-6
A törölhető programozható csak olvasható memória (EPROM) cseréje.....	30-6

Részegységek áttekintése

StarFire vevő	40-1
Kijelző	40-3
Kerék szögszenzor	40-4
Alkalmazásvezérlő.....	40-5
Kiegyenlítő szelep	40-5
Külső szelep	40-6
Munkagép magasságkapcsoló	40-6
AutoTrac Vision kamera	40-7

Összeszerelés

Alacsony oldali meghajtás	50-1
---------------------------------	------

Beállítás—Gép és munkagép

A munkagép csatlakoztatása.....	60A-1
Munkagép StarFire vevő konfigurálása	60A-1
A billenéskompenzáló modul (TCM) optimalizálása	60A-2
A billenés kompenzáló modul (TCM) kalibrálása	60A-2
A kihelyezett vezérlőszelep (SCV) beállítása ..	60A-6
A dupla kiegyenlítő szelep beállítása	60A-8

Beállítás – UCC2 alkalmazásvezérlő

Beállítás varázsló áttekintés	60B-1
GPS eltolások	60B-2
Soros portok	60B-4
Futtatás lap beállítása	60B-5

Beállítás – John Deere Active Implement Guidance™

Kormányzás szabályozás—Aktív munkagép irányítás	60C-1
Kormányzás kalibrációk—Aktív munkagép irányítás	60C-2
Kormányzási érzékenység—John Deere Active Implement Guidance™	60C-6
Hibajavítás—John Deere Active Implement Guidance™	60C-8
Sebesség szabályozás — John Deere Active Implement Guidance™	60C-9
RowSense beállítások—John Deere Active Implement Guidance™	60C-10
Automatizálási opciók — John Deere Active Implement Guidance™	60C-11
Optikai irányító kamera kalibráció—John Deere Active Implement Guidance™	60C-12
Munkagép követés—Aktív munkagép irányítás	60C-14

Beállítás – Traktorba beépített John Deere Active Implement Guidance™ rendszer

Traktorba beépített John Deere Active Implement Guidance™ rendszer áttekintése	60D-1
A John Deere Active Implement Guidance™ beszerlése a traktorba	

Folytatás a következő oldalon

Eredeti utasítás Minden információ, illusztráció és műszaki adat, ami alapján ez a kezelési utasítás készült, a kiadáskor rendelkezésre álló legújabb információ volt. Az értesítés nélküli módosítás joga fenntartva.

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

Oldal	Oldal
beépített John Deere Active Implement Guidance™ rendszerhez..... 60D-1	Napi ellenőrzőlista 100-1
Első használat - Munkagép beállítása:..... 60D-5	Szezon utáni ellenőrzőlista..... 100-2
Beállítás—Eke kormányzás	
Szélesség szabályozás teszt—Eke kormányzás 60E-1	
Manuális SCV kalibráció—Eke kormányzás ... 60E-2	
Eke konfiguráció—Eke kormányzás 60E-4	
Művelet beállítása — Eke kormányzás 60E-6	
A szélesség szabályozás kalibrálása—Eke kormányzás 60E-7	
Szélesség szabályozás—Eke kormányzás 60E-7	
Működtetés	
Alap működés áttekintés 70-1	
Munkagép automatizálás bekapcsolása..... 70-2	
A munkagép automatizálás kikapcsolása, deaktiválása és letiltása..... 70-4	
SCV utasításvezérlő 70-4	
AutoTrac Vision átfedés..... 70-5	
Hibakeresés	
Műhold információ 80-1	
Az UCC2 alkalmazásvezérlő visszaállítása..... 80-2	
Állapot kód, navigációs forrás és kilépési kód 80-3	
Diagnosztikai hibakódok (DTC-k) 80-5	
Diagnosztika 80-6	
Lépés válasz — John Deere Active Implement Guidance™ 80-7	
Frekvencia keresés—John Deere Active Implement Guidance™ 80-7	
Helyzet parancs—John Deere Active Implement Guidance™ 80-8	
Átfolyás parancs—John Deere Active Implement Guidance™ 80-8	
Navigációs érzékelők—John Deere Active Implement Guidance™ 80-9	
Sebesség szabályozás — John Deere Active Implement Guidance™ 80-9	
Diagnosztika—Eke kormányzás 80-10	
Hardver/Szoftver..... 80-10	
Óra..... 80-11	
SCV diagnosztika 80-11	
Bemeneti/kimeneti értékek 80-12	
Gép konfiguráció 80-14	
Külső szelep 80-19	
Vevő 80-21	
AutoTrac Vision kamera 80-23	
Munkaeszköz teljesítmény — John Deere Active Implement Guidance™ 80-24	
Munkaeszköz teljesítmény—Eke kormányzás 80-27	
Karbantartás	
Gép..... 100-1	
Szezon előtti ellenőrző lista 100-1	

Biztonság

Biztonsági jelzések felismerése

Ez egy biztonsági figyelmeztető jel. Ha ezt a szimbólumot látja a gépen, vagy a Kezelési utasításban, figyeljen a potenciális személyi sérülésre.

Kövesse a biztonsági előírásokat és a biztonságos üzemeltetés gyakorlatát.



T81388 —UN—28JUN13

DX,ALERT -35-29SEP98-1/1

Értse a figyelmeztető szavakat

A — DANGER (vigyázat), WARNING (figyelem) és CAUTION (figyelmeztetés) — szavak a veszélyt jelző szimbólummal együtt láthatók. A DANGER szó jelzi a leg súlyosabb veszélyt.

A DANGER és WARNING biztonsági jelzések közvetlenül a veszélyforrás mellett vannak elhelyezve. Az általános előírások a CAUTION biztonsági jelzéseken találhatók. A CAUTION a Kezelési utasításban szintén biztonsági előírásokat jelöl.

▲ VESZÉLY

▲ FIGYELMEZTETÉS

▲ VIGYÁZAT

TS187 —35—30SEP88

DX,SIGNAL -35-03MAR93-1/1

A biztonsági utasítások betartása

Körültekintően olvassa el az összes biztonsági üzenetet a kezelési utasításban és a gépen lévő biztonsági jelzéseken. Tartsa jó állapotban a biztonsági jelzéseket. Cserélje ki a sérült, illetve pótolja a hiányzó biztonsági jelzéseket. Győződjön meg arról, hogy az új berendezések részegységek és a javítási alkatrészek tartalmazzák a jelenlegi biztonsági jelzéseket. A csere biztonsági jelzések a John Deere kereskedőnél szerezhetők be.

A beszállítóktól beszerzett alkatrészekben és részegységeken további biztonsági információk is találhatóak, amelyeket a jelen kezelési utasítás nem tartalmaz.

Ismerje meg a gép működését és a kezelőszervek megfelelő használatát. Ne hagyja senkinek, hogy utasítás nélkül működtesse a gépet.

Tartsa gépét megfelelő üzemi állapotban. A gép engedély nélküli módosítása ronthatja a funkcióját és/vagy a biztonságot, és befolyásolhatja a gép élettartamát.



Ha nem érti a kézikönyv valamelyik részét, és segítségre van szüksége, forduljon a John Deere kereskedőjéhez.

TS201 —UN—15APR13

DX,READ -35-01AUG22-1/1

Biztonságosan végezze a karbantartást

A munka elvégzése előtt ismerje meg a karbantartási feladatokat. Tartsa tisztán és szárazon a területet.

Soha ne kenje, szervizelje vagy állítsa be a gépet mozgás közben. Tartsa távol a kezét, a lábát, és ruházatát a motor által hajtott alkatrészekről. Kapcsolja ki az összes áramellátást, és működtesse a kezelőszerveket a nyomás enyhítése érdekében. Engedje le a berendezést a talajra. Állítsa le a motort és rögzítse a gépet. Ha van, vegye ki a kulcsot, kösse le az akkumulátor testkábelét, és hagyja a gépet lehűlni.

Biztosan támassza alá azokat a gépelemeket, amelyeket fel kell emelni a szervizeléshez.

Tartsa az összes alkatrészt jó állapotban és megfelelően felszerelve. Azonnal javítsa ki a sérüléseket. Cserélje ki a kopott, vagy törött alkatrészeket. Távolítsa el a kenőzsír, olaj vagy törmelék felhalmozódást.

Önjáró berendezéseknél kösse le az akkumulátor testkábelét (-), mielőtt elvégezné az elektromos rendszerek beállítását vagy a gép hegesztését.

A vontatott munkaeszközökön az elektromos rendszer alkatrészeinek szervizelése vagy a gépen történő hegesztés előtt válassza le a vezetékkötegeket a traktorról.

A magasban való takarítás vagy magasságban végzett munka közbeni leesés súlyos sérüléseket okozhat. Használjon létra vagy munkaállványt, hogy könnyen elérje az egyes helyeket. Használjon erős és biztonságos támasztólábakat és kapaszkodókat.



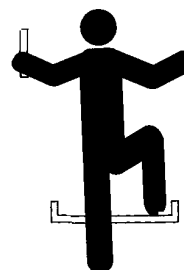
TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -35-25NOV25-1/1

Használja megfelelően a fellépőket és a kapaszkodókat

A gépről történő lezuhanást előzze meg oly módon, hogy a fülkéből ki és beszálláskor mindig a géppel szemben álljon. A fellépőkkel, kapaszkodókkal és korlátokkal mindig 3 ponton érintkezzen.

Különösen óvatosan járjon el sáros, havas vagy nedves csúszós körülmények között. Tartsa tisztán, zsír és olajmentesen a fellépőket. A gépből történő kiszálláskor soha ne ugorjon ki. Soha ne próbáljon mozgó gépre fel-, illetve arról leszerelni valamit.



T133468 —UN—15APR13

DX,WW,MOUNT -35-12OCT11-1/1

Kezelje az elektromos részegységeket és tartókat biztonságosan

Az elektromos részegységek fel vagy leszerelése közben történő leeséskor súlyosan megsérülhet. Használjon létrát vagy kezelőállványt minden szerelési hely eléréséhez. A szerelésnél használjon szilárd és biztonságos talapzatot és fogózkodót. Ne végezze a részegységek le vagy felszerelését nedves vagy fagyos körülmények között.

Az RTK bázisállomás toronyra vagy magas építményre történő felszerelését vagy karbantartását képzett ipari alpinista végezze.

A munkaeszközökön használt műholdvevő antenna tartórúd felszereléséhez vagy karbantartásához használjon megfelelő emelőberendezést és viselje a szükséges védőeszközöket. Az antenntartó nehéz és nehézkesen szerelhető. Amikor a szerelési felület nem



érhető el a talajfelszínről vagy egy kezelő állványról, akkor a szerelést két személynek kell végezni.

DX,WW,RECEIVER -35-24AUG10-1/1

TS249 —JUN—23AUG88

Az elektronikus kijelző helyes használata

Az elektronikus kijelzők másodlagos berendezések, melyek segítenek a kezelőnek a táblán végzett műveletekben, növelik a komfort érzetet, és szórakoztatást biztosítanak. A kijelzők a funkcionalitás széles választékát ajánlják, melyek többféle különböző géprendszer alkalmazásoknál használatos, és más másodlagos berendezésekkel együtt használható, úgymint a kézi elektronikus berendezések.

A másodlagos eszközök olyan eszközök, amelyekre nincs szükség az erőgép elsődleges funkcióinak végrehajtásához. Mindig a kezelő a felelős az erőgép biztonságos működtetéséért és irányításáért.

A munkagép üzemeltetése közbeni sérülések megelőzése érdekében:

- A kijelzőt a beszerelési utasítások szerint helyezze el. Bizonyosodjon meg róla, hogy a berendezés rögzítve van, és nem akadályozza a kezelőt a kilátásban, illetve nem zavarja a gép kezelő szerveit.
- Ne hagyja, hogy a kijelző elvonja a figyelmét. Mindig figyeljen oda arra, amit csinál. Figyeljen az erőgépre és annak környezetére.

- Ne módosítsa a beállításokat és ne használja a kijelző kezelőszerveinek hosszabb idejű működtetését igénylő funkciókat, amikor az erőgép mozgásban van. Az ilyen műveletek megkezdése előtt állítsa le a gépet egy biztonságos helyen, és kapcsolja parkolóállásba.
- Ne állítsa olyan magasra a hangerőt, hogy nem hallja a forgalom zaját vagy a megkülönböztető jelzéssel közlekedő járműveket.

A biztonságos működtetés érdekében előfordulhat, hogy a kijelző bizonyos funkciói le vannak tiltva mindaddig, amíg a gép mozgása nem korlátozott és/vagy nincs parkolóállásba kapcsolva. Ezen biztonsági funkció túlvezérlése megszegheti az ide vonatkozó törvényeket és kárt, súlyos sérülést, vagy halált okozhat.

A kijelző elérhető funkcióit az utasítások szerint használja, és kizárólag akkor, amikor ezt a körülmények biztonságosan lehetővé teszik. Mindig tartsa be a biztonságos vezetés szabályait, az állami, vagy helyi törvényeket és közlekedési előírásokat, amikor ilyen másodlagos berendezést használ.

DX,ELEC,DISPLAY -35-13JAN15-1/1

Irányítórendszerek biztonságos használata

Ne használja a navigációs rendszereket közúton. Közútra lépés előtt mindig kapcsolja ki (tiltsa le) a navigációs rendszereket. Közúti szállítás során soha ne kísérelje meg bekapcsolni a navigációs rendszert.

A navigációs rendszerek arra szolgálnak, hogy segítsenek a kezelőnek a táblán végzett műveletek hatékonyabb végrehajtásában. A kezelő mindig felelős a gép útvonaláért. Az irányítórendszerek nem érzékelik és nem is kerülnek el automatikusan az akadályokkal vagy más járművekkel való ütközéseket.

A navigációs rendszerek tartalmazznak valamilyen alkalmazást, amely automatizálja a gép kormányzását. Ide tartozik többek között az AutoTrac, iTEC, AutoTrac kanyarautomatizálás, AutoTrac munkagép-irányítórendszer (passzív), AutoTrac Universal, AutoTrac vezérlőegység, AutoTrac RowSense és John Deere Machine Sync.

A kezelő és a nézelődők sérülésének elkerülése érdekében:

- Sohase szálljon fel és ne szálljon le mozgó járműről.
- Ellenőrizze, hogy a gép, a munkaeszköz és az irányítórendszer megfelelően be vannak-e állítva.
 - Az iTEC, AutoTrac kanyar automatizálás vagy AutoTrac munkagép irányítórendszer (passzív) használata esetén ellenőrizze, hogy pontos táblahatárok lettek megadva.
 - Ha Gépszinkront használ, ellenőrizze azt, hogy a követő kiindulási pontja elegendő térrel van kalibrálva a gépek között.
- Legyen éber, és figyeljen a környezetre.
- Ha szükséges vegye át a kormánykerék irányítását, a táblán lévő veszélyek, bámészkodók, berendezések vagy más akadályok elkerülése céljából.
- Állítsa le az üzemeltetést, ha a rossz látási körülmények rontják a gép működtetését vagy az útvonalán lévő emberek vagy akadályok láthatóságát.
- A jármű sebességének megválasztásakor vegye figyelembe a szántóföldi körülményeket, a látási viszonyokat és a jármű összeállítását.

AL70325,000048F -35-24AUG23-1/1

Használja megfelelően a biztonsági övet

Kerülje el a felboruló gép okozta súlyos, akár halálos sérülést.

Ez a gép borulásvédő kerettel van felszerelve (ROPS). HASZNÁLJA a biztonsági övet, amikor a borulásvédő keretet (ROPS) használja.

- Húzza meg a csatot, és húzza át a biztonsági övet a testén.
- Tolja be a csatot a rögzítő aljzatba. Figyeljen a kattánásra.
- Rántsa meg a biztonsági öv csatot, hogy megbizonyosodjon, az öv megfelelően van becsatolva.
- Igazítsa el a biztonsági övet a csípőjén.

Cserélje le a teljes biztonsági övet, ha a rögzítő csavarok, a tartók, az öv, vagy a visszacsévlő szerkezet sérültnek látszik.

Évente legalább egyszer vizsgálja meg a biztonsági övet. Vizsgálja meg a kötőelemek lazulását, az öv



TS1729 —UN—24MAY13

sérülését (elvágását, kirojtosodását), illetve szokatlan kopását, elszíneződését, kidörzsölődését. Csak olyan cserealkatrészekre cserélje ki, amelyek megfelelnek a gép műszaki adataiban írtaknak.

DX,ROPS1 -35-22AUG13-1/1

Munkagép-automatizálási rendszerek biztonságos használata

Ne használja a munkagép-automatizálási rendszereket közúton! Közútra lépés előtt mindig kapcsolja ki (tiltsa le) a munkagép-automatizálási rendszereket! Közúti szállítás során sohase kísérelje meg bekapcsolni (aktiválni) a munkagép-automatizálási rendszert!

A munkagép-automatizálási rendszer arra szolgál, hogy segítsen a kezelőnek a táblán végzett műveletek hatékonyabb végrehajtásában. A kezelő mindig felelős a gép útvonaláért.

A munkagép-automatizálási rendszerekhez tartozik bármilyen alkalmazás, amely automatizálja a munkagép mozgását. Ide tartozik többek között az iGrade és az Aktív munkagép-irányítás is.

A kezelő és a nézelődők sérülésének elkerülése érdekében:

- Ellenőrizze, hogy a gép, a munkagép és az automatizálási rendszer megfelelően be vannak-e állítva.
- Legyen éber, és figyeljen a környezetre.
- Ha szükséges vegye át a gép irányítását, a táblán lévő veszélyek, bémészakodók, berendezések vagy más akadályok elkerülése céljából.
- Állítsa le az üzemeltetést, ha a rossz látási körülmények rontják a gép működtetését vagy az útvonalán lévő emberek vagy akadályok láthatóságát.



PC13793 —JUN—25MAY11

CF86321,0000366 -35-05AUG25-1/1

Óvakodjon a nagynyomású folyadékoktól

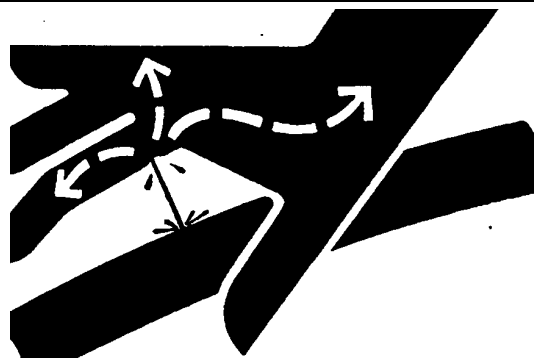
Rendszeresen ellenőrizze a hidraulikatömlőket – legalább évente egyszer – szivárgás, törés, vágások, repedések, kopás, hólyagok, korrózió, kitett vezeték vagy bármilyen más kopás vagy sérülés jelét keresve.

Az elhasználódott vagy sérült tömlőszerelevényeket azonnal cserélje ki a John Deere által jóváhagyott cserealkatrészekre.

A nyomás alatt kilövellő folyadék behatolhat a bőr alá, ami súlyos sérüléseket okozhat.

Kerülje a veszélyt a nyomás elengedésével, mielőtt szétcsatlakoztatja a hidraulikus, vagy egyéb vezetékeket. A nyomás rákapcsolása előtt húzzon meg minden csatlakozót.

A szivárgást egy darab kartonpapírral keresse. Védje a kezét és a testét a magasnyomású folyadékoktól.



Véletlen bőrbe fecskendezés esetén haladéktalanul műtéti beavatkozást kell alkalmazni.

X9811 —JUN—23AUG88

DX,FLUID -35-05NOV25-1/1

Dátumkód azonosítása

A gyártás dátumát a termékcímkén található dátumkód (A) segítségével azonosíthatja. Az "YY" (B) a gyártás évének utolsó két számjegyét jelöli; a "WW" (C) a gyártás hetének számát jelöli az adott naptári éven belül.

MEGJEGYZÉS: A gyártási hét száma 01-53 közötti lehet.

Dátumkód		
YY	Gyártási év utolsó két számjegye	Példa: 16 = 2016 17 = 2017 18 = 2018
WW	Gyártási hét száma a gyártás naptári évén belül	Példa: 01, 02, 03—53

A—Dátumkód (gyártás dátuma) C—Gyártási hét száma a
B—Gyártási év utolsó két számjegye gyártás naptári évén belül



PC17574 —UN—16AUG13 Példa a termékcímkére

DATE CODE YY WW
B C

Dátumkód minta RW00482,00007B7 -35-08FEB22-1/1

PC28647 —UN—07FEB22

Eurázsiai Gazdasági Unió – EAC

UCC

Eurasian Economic Union

Information for products that have a mark of conformity with the requirements of the EAEU technical regulations

Manufacturer: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, USA

Product: Universal CAN Application Controller

Model: John Deere Application Controller

Made in the USA

Name and address of the authorized representative in the territory of the Eurasian Economic Union:
Limited Liability Company "SERVISSTAN"

Kyrgyz Republic, Bishkek K Akiev str. 102

For technical support, please contact your dealer.



EAC angolul

Folytatás a következő oldalon

hy01057,1763963967754 -35-24NOV25-1/3

PC894510 —UN—19NOV/25

Өнім

Еуразиялық Экономикалық Одақ

ЕАЭО техникалық регламенттерінің талаптарымен сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

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

Өнім: Әмбебап CAN қолданбасының контроллері

Үлгі: John Deere қолданбасының контроллері

Америка Құрама Штаттарында жасалған

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

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

Техникалық қолдау жөнінде дилеріңізге хабарласыңыз.



EAC kazahul

Folytatás a következő oldalon

hy01057,1763963967754 -35-24NOV25-2/3

PC694511 —UN—19NOV25

Изделие

Евразийский экономический союз

Информация для изделий, имеющих знак соответствия требованиям технических регламентов ЕАЭС

Производитель: Deere & Company, One John Deere Place, Moline, IL, 61265-8098, США

Изделие: Универсальный контроллер оборудования с шиной CAN

Модель: Контроллер оборудования John Deere

Произведено в США

Название и адрес уполномоченного представителя на территории Евразийского экономического союза: ООО «СЕРВИССТАН»

Кыргызская Республика, город Бишкек, ул. Калык Акиева 102

Для получения технической поддержки обратитесь к дилеру, обслуживающему вашу организацию.



EAC oroszul

hy01057,1763963967754 -35-24NOV25-3/3

PC894512—UN—24NOV25

EU megfelelési nyilatkozat

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

Alulírott, ezennel kijelentem, hogy a

Termék: Univerzális Can vezérlőegység 2, Alkalmazásvezérlő Alkalmazásvezérlő 1100, Alkalmazásvezérlő 1120

Típus(ok): XL01, XL02

megfelel(nek) a következő irányelvek összes vonatkozó rendelkezésének és alapvető követelményeinek:

IRÁNYELV	SZÁM	TANÚSÍTÁSI MÓDSZER
Elektromágneses összeférhetőségre vonatkozó irányelv	2014/30/EU	Az irányelv II. melléklete

A termék megfelel a következő szabványoknak, és/vagy egyéb normatív dokumentumoknak:

EN 55032: 2012/AC: 2013

EN 55024: 2010

EN ISO 14982: 2009

Annak a személynek a neve és címe, aki az Európai Közösségben felelős a műszaki felépítésre vonatkozó dokumentáció összeállításáért:

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

Ezt a megfelelési nyilatkozatot a gyártó kizárólagos felelősségére állította ki.

Nyilatkozat kiadásának helye: Urbandale, IA, U.S.A

Név: Scott Torgerson

Nyilatkozat kiadásának dátuma: 2021. április 12.

Beosztás: Delivery Manager Electronic Hardware

Gyártóegység: Deere & Company, Moline, IL 61265

DXCE01 —UN—28APR09



CT47125,000115D -35-22OCT21-1/1

Egyesült Királyság – megfelelési nyilatkozat**Deere & Company**
Moline, Illinois U.S.A.

Alulírott, ezennel kijelentem, hogy a

Termék: Univerzális Can vezérlőegység, Alkalmazásvezérlő 1100, Alkalmazásvezérlő 1120**Típus(ok):** XL01, XL02

megfelel(nek) a következő irányelvek összes vonatkozó rendelkezésének és alapvető követelményeinek:

IRÁNYELV	SZÁM	TANÚSÍTÁSI MÓDSZER
Elektromágneses kompatibilitásra vonatkozó előírások	S.I. 2016/1091	2. ütemezés, A. modul

A termék megfelel a következő szabványoknak, és/vagy egyéb normatív dokumentumoknak:

EN 55032:2012/AC:2013

EN ISO 14982:2009

EN 55024:2010

Annak a személynek a neve és címe, aki az Európai Közösségben felelős a műszaki felépítésre vonatkozó dokumentáció összeállításáért:

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

Ezt a megfelelési nyilatkozatot a gyártó kizárólagos felelősségére állította ki.

Nyilatkozat kiadásának helye: Urbandale, IA, U.S.A.**Nyilatkozat kiadásának dátuma:** 2021. április 12.**Gyártóegység:** Deere & Company, Moline, IL 61265**Név:** Scott Torgerson**Beosztás:** Delivery Manager Electronic HardwareMezőgazdasági és környezetápolás-technikai termékek
importőre: John Deere Ltd- Harby Road, Langar,
Nottinghamshire, NG13 9HT, Egyesült Királyság

APY46000 —UN—25AUG21

Erdészeti termékek importőre: John Deere Forestry Ltd-
Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6
4NW, Egyesült KirályságÉpítőipari importőr: Wirtgen Limited, Wirtgen Group
House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Notts.
NG24 2UA, Egyesült Királyság

CT47125.0001174 -35-11NOV21-1/1

A rendszer áttekintése

Működési elv

A John Deere Active Implement Guidance™ lehetővé teszi a munkaeszköz gép független kormányzását ugyanarra az irányítórendszerre, mint a gép.

A traktorba beépített John Deere Active Implement Guidance™ rendszer egy olyan, bizonyos helyeken értékesített hardver megoldás, amely a John Deere Active Implement Guidance™ rendszert használja.

(További információért lásd a Beállítás – traktor integrált aktív munkaeszköz irányítás című részt.)

Az eke kormányzás az állítható munkaszélességű ekéket vezérli, hogy egyforma barázdákat hozzanak létre.

A munkagép helyzetét a következő adatok alapján kerül kiszámításra:

- Gép globális helymeghatározó rendszer (GPS)
- Munkagép GPS
- AutoTrac
- Kijelző
- Potenciométer vagy Hall-effektus érzékelő
- Ha alkalmazható, AutoTrac Vision kamera

(További információért lásd a követelményeket.)

Az UCC2 alkalmazásvezérlő a munkagép hidraulikus kormányzási rendszerének utasítást ad a működtetésre, amíg a munkagép a kívánt pozícióba kerül.

Hidraulikus vezérlési opciók

- **Kihelyezett vezérlőszelep (SCV) vezérlés** akkor használatos, amikor az erőgép elektronikus vezérlésű SCV-kkel van felszerelve. Az UCC2 alkalmazásvezérlő feszültségjelet küld az erőgép hidraulikus vezérlőegységének az SCK-k hidraulikus áramlásával vezérelve a munkagép hidraulikus kormánymechanizmusát, hogy a munkagép a kívánt pozícióba kerüljön. A SCV küszöbértékek kalibrálása a kijelzőn keresztül szükséges, amikor a rendszer be van állítva, és valahányszor a hidraulika rendszer módosítva van. Az SCV-k közötti különbségek miatt mindegyik gépnek saját SCV feszültséggel küszöbértéke van. Az egyenletes teljesítmény biztosításhoz a hidraulika visszaáramlását nem szabályozó hidraulikus rendszerekben kiegyenlítő szelepet kell beépíteni a rendszer visszatérő nyomásának fenntartásához.
- **Külső szelepvezérlés** – ha az erőgép nem rendelkezik elektronikus vezérlésű SCV-kkel. Az UCC2 alkalmazásvezérlő feszültségjelet küld a külső vezérlőszelepnek, amely szabályozza a hidraulikus áramlást a munkagép kormánymechanizmusán, hogy a munkagép a kívánt pozícióba kerüljön. A hidraulikus tápellátás és visszatérő olaj is áthalad a külső szelepen, ezért nincs szükség kiegyenlítő szelepre.

zb48j1t,1693381252749 -35-30AUG23-1/1

Követelmények

A kompatibilitás és a rendszer működése a hely és berendezés konfigurációja szerint változik. A részegységek rendelkezésre állásával, a rendszer működésével és kompatibilitásával kapcsolatos további információkért forduljon a John Deere kereskedőhöz vagy más szervizszolgáltatójához. További információkért lásd a Kompatibilitási útmutatót a Value Selling Navigatoron.

Hardver:

- UCC2 alkalmazásvezérlő
- AutoTrac
- GreenStar 3 vagy 4. generációs kijelző
- Munkagépre szerelt kerék szögszenzor
- Munkagép hidraulikus munkahenger vagy kormány mechanizmus

MEGJEGYZÉS: Az eke kormányzás csak StarFire vevőt igényel a gépre felszerelve. Ha egy munkagép AutoTrac Vision kamerát használ John Deere Active Implement Guidance™ rendszerrel, egy munkagép StarFire vevő opcionális.

- StarFire vevő RTK-val a gépre felszerelve
- StarFire vevő a munkagépre felszerelve
- Tápfeszültséget, vezérlő integrálást, érzékelő kapcsolattartást és kormányvezérlést biztosító különféle vezetékkezek

Szoftver:

MEGJEGYZÉS: A 4. generációs kijelzők csak az 1. verziós processzorral frissíthetők a Service ADVISOR használatával. További információért forduljon John Deere kereskedőjéhez vagy más szolgáltatójához.

MEGJEGYZÉS: Ügyeljen arra, hogy a berendezésnek a szoftver frissítése közben folyamatos áramellátással kell rendelkeznie. A szoftverfrissítés időtartama a berendezéstől, a hálózat vagy a CAN-busz sebességétől és a program fájl méretétől függ. Az UCC2 alkalmazásvezérlő frissítése például átlagosan 30 percet vesz igénybe. Ügyeljen arra, hogy a berendezésnek a szoftver frissítése közben folyamatos áramellátással kell rendelkeznie.

- Legfrissebb szoftver telepítve:
 - Kijelző

- StarFire vevő
- UCC2 alkalmazásvezérlő
- Ha alkalmazható, AutoTrac Vision kamera (Lépjen a StellarSupport.com oldalra és navigáljon a Szoftver frissítésekre.)
- AutoTrac aktiválás a kijelzőn (nem szükséges a rendszer kézi kormányzásához)
- Tractor Implement Automation™ (csak John Deere Active Implement Guidance™ fordulatszám beállítás használatához vagy az ISO vezérlő szelep interfész engedélyezéséhez szükséges a traktor egyes modelljein)
(További információkhoz lásd: a traktor Kezelési utasítást.)

MEGJEGYZÉS: Az John Deere Active Implement Guidance™ aktiválás az alkalmazásvezérlő-egység aktiválás oldalán látható.

- A John Deere Active Implement Guidance™ aktiválás az UCC2 alkalmazásvezérlőn
- Az Autotrac és az alkalmazásvezérlő beállítása befejeződött (a be nem fejezett Autotrac beállítás megakadályozza az irányítórendszer működését)

Teljesítményre vonatkozó előírások/követelmények:

Engedélyezze ezeket a specifikációkat a látókamera számára, hogy a legjobban meghatározza a terménysorok helyét és a termény és a talaj közötti színekülönbségeket.

MEGJEGYZÉS: (Traktorba integrált) John Deere Active Implement Guidance™ a korai termesztési szakaszban (csak kukorica) 15 cm-es (5,9 hüvelykes) növény magasságtól 90 százalékos lombzatban történő használatra engedélyezett.

- A rendszer akár 2 fokos talajlejtésig is képes teljesíteni.
- A terménysoroknak jól körülhatároltnak kell lenniük, következetes sortávolsággal.
- A sorokban lévő nagyméretű kihagyások vagy a túlzott mennyiségű gyom a kamera kalibrálásának meghibásodását vagy a rendszer teljesítményének romlását eredményezheti.
- Ne feledje, hogy a kamera lencséjére kerülő por vagy eső, valamint a közvetlen napfény vagy gyenge napfény hatással lehet a rendszerre.
- Az erős szél a kamera teljesítményét is befolyásolhatja az erős termésmozgás miatt.

zb48j1t,1693381896998 -35-18AUG25-1/1

Navigálás az alkalmazásvezérlő oldalakhoz

PC582158 —UN—01AUG23

MEGJEGYZÉS: Kapcsolja KI a gyújtást, és hagyja teljesen kikapcsolódni a kijelzőt az ISOBUS munkagépek vagy érzékelők csatlakoztatása vagy lecsatlakoztatása előtt.

Az alkalmazásvezérlő oldalain történő navigálás után a GreenStar 3 és 4. generációs kijelzők elrendezése azonos.

Az alkalmazásvezérlő oldalakra való navigálás GreenStar 3 kijelzővel:

1. Válassza ki a Menü gombot.



Menü gomb

zb48j1t,1693381939510 -35-30AUG23-1/7

2. Válassza az Alkalmazás vezérlőegység gombot.

PC589279 —UN—09AUG23

Az alkalmazás vezérlő oldalakra való navigálás 4. generációs kijelzővel:



Alkalmazás vezérlő gomb

zb48j1t,1693381939510 -35-30AUG23-2/7

1. Válassza ki a Menü gombot.

PC28688 —UN—25AUG22

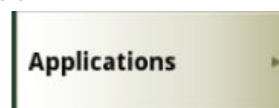


Menü gomb

zb48j1t,1693381939510 -35-30AUG23-3/7

2. Válassza ki az Alkalmazások lapot.

PC589276 —UN—09AUG23



Alkalmazások lap

zb48j1t,1693381939510 -35-30AUG23-4/7

3. Válassza ki az ISOBUS VT alkalmazást.

PC28796 —UN—29AUG22



ISOBUS VT alkalmazás

Folytatás a következő oldalon

zb48j1t,1693381939510 -35-30AUG23-5/7

4. Válassza ki az ISOBUS VT menü gombot.

PC28799 —UN—29AUG22



ISOBUS VT menü gomb

zb48j1t,1693381939510 -35-30AUG23-6/7

5. Válassza az Alkalmazásvezérlő gombot.

PC589279 —UN—09AUG23



Alkalmazás vezérlő gomb

zb48j1t,1693381939510 -35-30AUG23-7/7

Navigálás a StarFire oldalakra

PC582158 —UN—01AUG23

A StarFire oldalakra való navigálás után a GreenStar 3 és 4. generációs kijelzők elrendezése azonos

A StarFire oldalain való navigálás a GreenStar 3 kijelző használatával:

1. Válassza ki a Menü gombot.



Menü gomb

zb48j1t,1693381951278 -35-30AUG23-1/6

2. Válassza ki a StarFire gombot.

- Gép StarFire gomb
- Munkagép StarFire gomb

A StarFire oldalakra való navigálás 4. generációs kijelzővel:

PC589282 —UN—09AUG23



Gép StarFire gomb

PC589283 —UN—09AUG23



Munkagép StarFire gomb

zb48j1t,1693381951278 -35-30AUG23-2/6

1. Válassza ki a Menü gombot.

PC28688 —UN—25AUG22

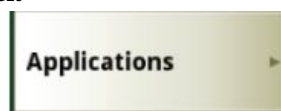


Menü gomb

zb48j1t,1693381951278 -35-30AUG23-3/6

2. Válassza ki az Alkalmazások lapot.

PC589276 —UN—09AUG23



Alkalmazások lap

Folytatás a következő oldalon

zb48j1t,1693381951278 -35-30AUG23-4/6

3. Válassza a StarFire alkalmazást.

PC28798 —UN—29AUG22



StarFire alkalmazás

zb48j1t,1693381951278 -35-30AUG23-5/6

4. Válasszon ki egy vevőt a StarFire eszközlistából.

PC589245 —UN—09AUG23

- Gép StarFire (A)
- Munkagép StarFire (B)

A—Gép StarFire

B—Munkagép StarFire



StarFire eszközlista

zb48j1t,1693381951278 -35-30AUG23-6/6

Aktiváló kód beírása

PC26352 —UN—05OCT18

Az UCC2 alkalmazásvezérlő 26 jegyű aktiváló kódot igényel az alkalmazások működtetéséhez. Vegye fel kapcsolatot a John Deere kereskedővel, és adja meg az UCC2 alkalmazásvezérlő sorozatszámát.

A 22-1 szoftverfrissítéssel több alkalmazás is aktiválható az UCC2 alkalmazásvezérlőn. Ismételje meg ezt az eljárást az egyes alkalmazásokhoz a 26 jegyű aktiváló kód használatával.

Elérhető alkalmazások:

- Betakarítás azonosítás, gyapot
- Mobil meteorológiai állomás
- Terméshozam dokumentáció, speciális termény
- John Deere Active Implement Guidance™
- iGrade

1. Navigáljon az alkalmazásvezérlő oldalra.
2. Válassza ki a vezérlő beállítás billentyűt.



Vezérlő beállítás érintőgomb

zb48j1t,1693385253184 -35-30AUG23-1/4

3. Válassza az Aktiválások lapot.

PC25903 —UN—05JUL18



Aktiválások lap

Folytatás a következő oldalon

zb48j1t,1693385253184 -35-30AUG23-2/4

4. Válassza ki az aktiválás hozzáadása gombot.

PC25904 —UN—05JUL18



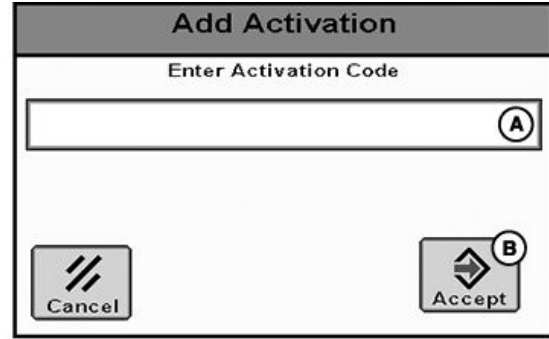
Aktiválás gomb hozzáadása

zb48j1t,1693385253184 -35-30AUG23-3/4

5. Írja be az aktiváló kódot a beviteli mezőbe (A).
6. Válassza a megerősítés gombot (B).
7. A következő alkalmazás aktiválásához ismételje meg a 4—6 lépést.
8. Kapcsolja ki a gépet, várja meg, amíg a kijelző kikapcsol, majd indítsa újra a gépet.

A—Beviteli mező

B—Elfogadás gomb



Aktiválás hozzáadása ablak

zb48j1t,1693385253184 -35-30AUG23-4/4

PC25905 —UN—05JUL18

Gépkompatibilitás

A John Deere Active Implement Guidance™ és az Eke kormányzás irányítórendszer része kompatibilis az Integrált AutoTrac, AutoTrac Universal, vagy AutoTrac Controller felszerelésű gépekkel.

A külső szelep készlet hidraulikus vezérlést biztosít olyan gépeknek, melyek nincsenek gyárilag hidraulikus vezérléssel szerelve.

(További információért lásd a Külső szelep részt.)

zb48j1t,1693385301503 -35-30AUG23-1/1

A törölhető programozható csak olvasható memória (EPROM) cseréje

Az EPROM a traktor hidraulikus vezérlőegységében található. A 8000-es és 9000-es traktorok korai típusain szükség van az EPROM cseréjére. Ehhez esetlegé elég

csak az EPROM-ot kicserélni, de az is előfordulhat, hogy a traktor hidraulikus vezérlőegységét is kell.

Az EPROM követelményekről és kompatibilitásról további információért forduljon a John Deere kereskedőhöz vagy más szervizszolgáltatójához.

RW00482,00003A8 -35-05AUG25-1/1

Részegységek áttekintése

StarFire vevő

PC589281 —UN—09AUG23



StarFire 6000 vevő

Ha a munkagép nem rendelkezik AutoTrac Vision kamerával, a John Deere Active Implement Guidance™-hez egy StarFire 3000 vagy StarFire 6000 vevőre van szükség a gépen és a munkagépen. Ha kamerát használ, a munkagép StarFire vevő opcionális.

Az eke kormányzás csak StarFire vevőt igényel a gépre felszerelve.

Ha lehetséges, használja ugyanazt a modellű vevőt a legjobb teljesítmény érdekében. Ha különböző modelleket használ, használja a munkagépen a StarFire 6000 vevőt.

- Mindkét vevőnek RTK jelszinttel kell rendelkeznie, kivéve ha megosztott jelet használ.
- A munkaeszköz vevőnek a talajtól kevesebb, mint 4,0 m-re (13,1 ft) kell lennie.
- A munkagép vevőt a gép munkagépének CAN-buszára kell csatlakoztatni az ISO csatlakozón keresztül.

StarFire vevő—Megosztott jel

MEGJEGYZÉS: A megosztott jel használatához a gépen és a munkagépen is ugyanolyan típusú vevőnek kell lennie. A StarFire iTC vevők nem alkalmasak amegosztott jelhez.

A megosztott jel a gép korrekciós jelét használja a jel megosztására a munkagép vevőjével. A megosztott jel működéséhez a legmagasabb korrekciós jellel rendelkező vevőt kell az erőgépre szerelni.

A megosztott jel automatikusan kapcsolódik és működik, amikor a következő követelmények teljesülnek:

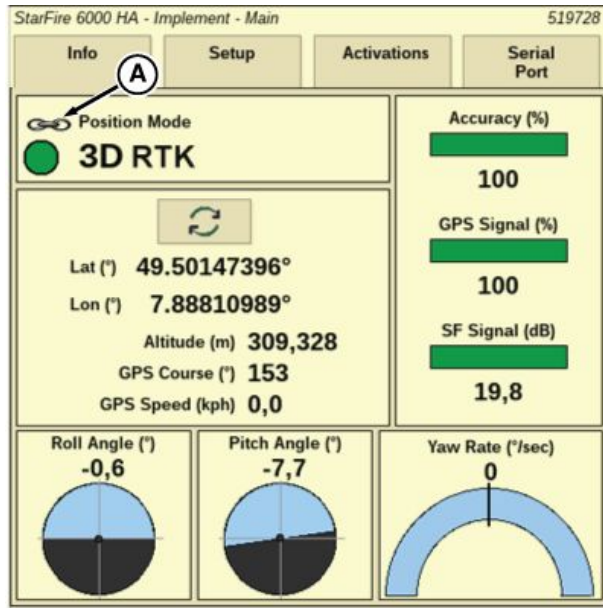
- A gép mozog.

MEGJEGYZÉS: A John Deere 4240 univerzális kijelző és a 4100 CommandCenter nem támogatja a megosztott jelet.

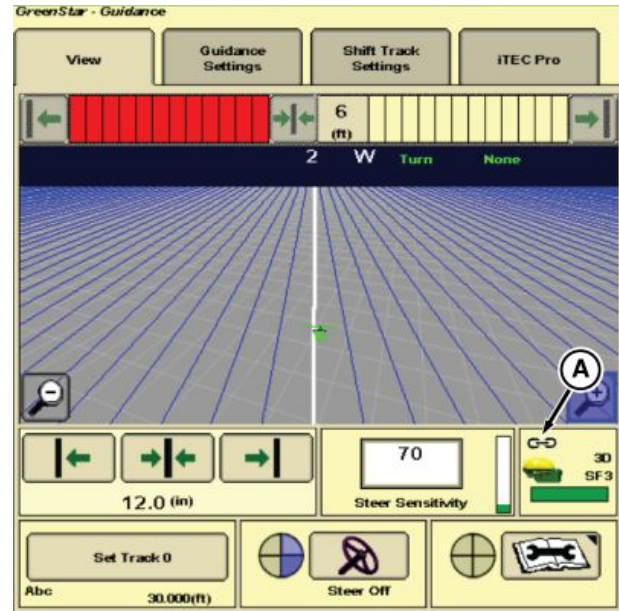
- GreenStar 3 kijelző, John Deere 4640 univerzális kijelző vagy 4600 CommandCenter használatakor.
- A StarFire 3000 vagy StarFire 6000 vevőkészülékeket a gépre és a munkagépre szerelték.
- SF2, SF3 vagy RTK aktiválva van a gép vevőn.
- SF1, SF2, SF3 vagy RTK aktiválva van a munkaeszköz vevőn.
- A Munkaeszköz kormányzás vagy a Munkaeszköz eltolódás funkció van kiválasztva.
- A munkagép vevő hosszanti értéke nullára van állítva.
- A legutolsó szoftverfrissítés van telepítve a kijelzőn, a vevőkön és az alkalmazásvezérlőn.
- iGrade nincs engedélyezve egy profilban.

Folytatás a következő oldalon

zb48j1t,1693385410178 -35-30AUG23-1/2



Csatolt vevők



Csatolt irányítórendszer oldal

A csatolt szimbólum (A) több helyen jelenik meg, ha a vevők megosztják a jelet.

A—Csatolt szimbólum



Csatolt vevők



Csatolt vevők

zb48j1t,1693385410178 -35-30AUG23-2/2

Kijelző

A kijelző egy kezelői felület, amelyet a kezelő az alábbiakra használhat:

- A rendszer elemeinek konfigurálása és kalibrációja.
- A rendszer teljesítményének monitorozása.
- A rendszerbeállítások monitorozása.
- A szoftver programozása.
- Diagnosztikai tesztek megtekintése.



GreenStar 3 2630-as kijelző



John Deere 4640 univerzális kijelző

zb48j1t,1693385437447 -35-30AUG23-1/1

PC589266 —UN—09AUG23

PC589267 —UN—09AUG23

Kerék szögszenzor

A munkagép kormányzással működő rendszereknél kerékszög-érzékelő szolgál a munkagép adatainak visszacsatolására. Kerékszög-érzékelőként potenciométer (A) vagy Hall-szonda (B) használható.

Ahogy a kormányzást vezérlő munkahenger kitol és visszahúz, a potenciométer jele változik, hogy tükrözze a munkagép kormánymechanizmusának a helyzetét. Ez a jel a visszacsatolás a vezetési rendszernek és a kormányzási tevékenységnek, és a kormánymechanizmus vezérlésére használatos.

MEGJEGYZÉS: Némelyik munkagép kormányeszköz a berendezésbe szerelt kerékszög-érzékelővel rendelkezik.

A kerékszög-érzékelő 0–5 V-os analóg érzékelő kell legyen.

A kerékszög helyzet érzékelőt úgy szerelje fel és kalibrálja be, hogy amozgási tartománya vonalban és szimmetrikus legyen. Az érzékelő helytelen beszerelése leronthatja a teljesítményt. Ellenőrizze a hidraulikus és mechanikus kormányrudazat megfelelő beállítását a gyártómű előírásai szerint.

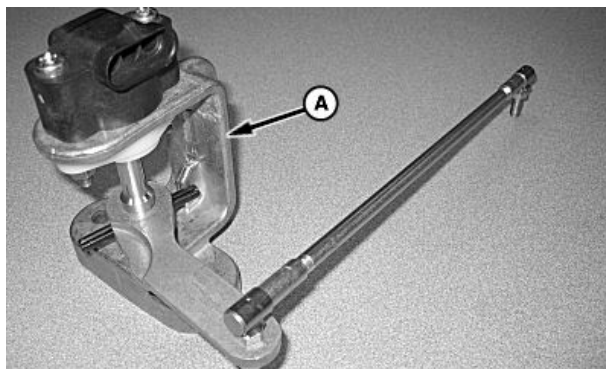
(A konkrét kormányrendszert lásd a kormányrendszer Kezelési utasításban.)

Felszerelési követelmények

A legjobb teljesítmény érdekében a kerékszög-érzékelőt úgy szerelje fel, hogy a feszültségtartomány a legnagyobb legyen. A középállásnak lineárisnak kell lennie, azonos távolságra a bal és a jobb oldaltól.

A—Potenciométer

B—Hall-szenzor



Kerék szögszenzor



Egyesített kerékszög érzékelő



Hall-szenzor

zb48j1t,1693385463215 -35-30AUG23-1/1

PC12344 —UN—19OCT09

PC12188 —UN—14OCT09

PC13565 —UN—03MAY11

Alkalmazásvezérlő

Az UCC2 alkalmazásvezérlő a navigációs nyomvonalra vonatkozó információkat a kijelzőtől és az erőgép vevőtől kapja. A navigációs nyomvonal információkat összeveti a munkagép vevőjének helyzetével, és kiszámítja a munkagép oldalirányú hibáját. Az UCC2 alkalmazásvezérlő a szükséges parancsokat elküldi a külső szelepnek vagy az erőgép hidraulikus vezérlőegységének, hogy a munkagép kormánymechanizmusának vezérlésével kövesse az irányító vonalat. Ha a munkagép a munkagép kormányzás vezérlési módot használja, a rendszer az irányítási vonal követetéséhez a kerékszög-érzékelő jelét is felhasználja.



UCC2 alkalmazásvezérlő vezetékköteggel

RW00482,0000337 -35-12JAN15-1/1

PC20218 —UN—07NOV14

Kiegyenlítő szelep

A kiegyenlítő szelep visszairányítja a hidraulikafolyadékot, amikor nyomás jelenik meg a szelep hidraulikus bemeneti vonalán. A kiegyenlítő szelep a hidraulikus rendszer áramlásbeállításával összhangban működik. Amikor a rendszer hidraulikus áramlása módosul, a kiegyenlítő szelepet is be kell állítani.

Kiegyenlítő szelep akkor szükséges, amikor az erőgép hidraulikus rendszere nem szabályozza a visszaáramlást. Kiegyenlítő szelep külső szelep használatakor nem szükséges.

Az optimális és egyenletes teljesítmény biztosításához szerelje be és állítsa be helyesen a kiegyenlítő szelepet.

A következő erőgéptípusok kiegyenlítő szelepet igénylő CAN-alapú külső hidraulika szelepeket (SCV-ket) használnak, amelyeket az optimális teljesítményhez be kell állítani:

- 8030 sorozatú kerekes traktorok (gyártási szám: 40001–).
- 8030 sorozatú gumihevederes traktorok (gyártási szám: 905001–).



Kiegyenlítő szelep

- 9030 sorozatú kerekes traktorok (gyártási szám: 013000–).
- 9030 sorozatú gumihevederes traktorok (gyártási szám: 911000–).
- Minden 7R, 8R, 8RT, 9R és 9RT sorozatú traktor.

RW00482,0000338 -35-11SEP14-1/1

PC19769 —UN—02JUL14

Külső szelep

A külső vezérlőszelep lehetővé teszi az UCC2 alkalmazásvezérlés számára az erőgép hidraulikájának a vezérlését. A John Deere külső szelepek kialakítása és működése a nyitott és a zárt központú hidraulikarendszerek esetében különböző. Használjon külső szelepet az alábbi esetekben:

- Ha az UCC2 alkalmazásvezérlő nem tudja vezérelni a gép hidraulika rendszerét. Jellemzően ez a körülmény a régebbi gép modelleken vagy a nem-John Deere típusoknál John Deere irányítási rendszerrel és egy ISO csatlakozóval fordul elő.
- Az erőgép kihelyezett vezérlőszelep (SCV) csatlakozásainak meghagyásához. A külső szelep csatlakoztatható nyílt SCV-re a gépen, vagy használhatja a power beyond csatlakozót, mint hidraulika teljesítmény forrást a gépen.

Külső szelep részegységek

A hidraulikus vezérlőtömb (A) vezérli a hidraulikafolyadék áramlását a hidraulikus munkahengerhez a munkaeszköz helyzetének szabályozásához.

Az elektronikus szeleptest (B) fogadja a parancsokat az UCC2 alkalmazásvezérlőtől és továbbítja azokat a hidraulikus vezérlőtömbhöz.

⚠ VIGYÁZAT: A komoly sérülések elkerüléséhez tartson mindenkit távol a berendezéstől.

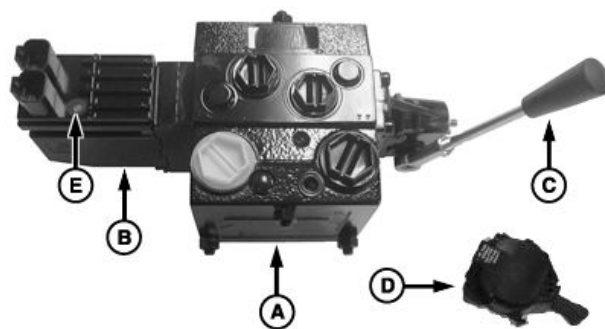
A külső szelep vezérlőkar (C) mozgatása a munkagép elmozdulását okozhatja.

A külső szelep vezérlőkar manuálisan vezérli a hidraulikus vezérlőtömböt.

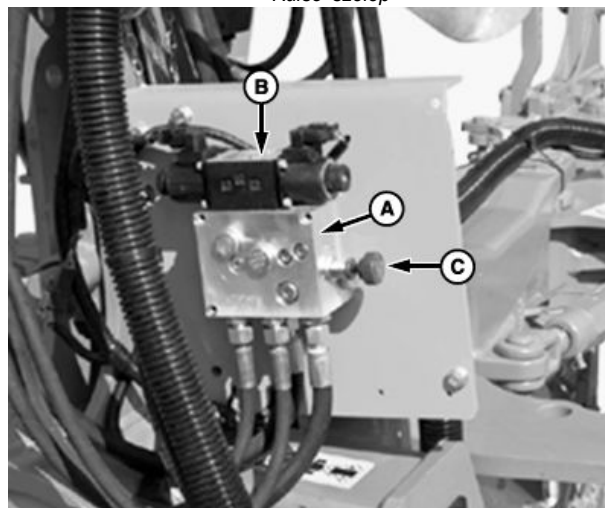
A kihelyezett elektronikus SCV vezérlőkarral (D) a hidraulikus vezérlőtömb manuálisan vezérelhető a kezelőállásból.

A LED visszajelző (E) az elektromos szelep test rendszer állapotát mutatja.

- Zöld—A szelep a vezérlőegységtől kapja a parancsot.
- Narancssárga—A szelep be van kapcsolva. Nem érkezik parancs a vezérlőegységtől.



Külső szelep



Külső szelep

A—Hidraulikus vezérlőtömb
B—Elektronikus szeleptest
C—Külső szelep vezérlőkar

D—Távra felszerelhető elektronikus SCV vezérlőkar
E—LED visszajelző

- Piros—Hibát jelez. (Lásd a Hibakeresés részt.)

zb48j1t,1693385491776 -35-30AUG23-1/1

Munkagép magasságkapcsoló

A John Deere alkatrészek különböző munkaeszköz-kialakításokhoz állíthatók be.

Ha az adott alkalmazáshoz magasságkapcsoló szükséges, lépjen kapcsolatba a John Deere kereskedővel vagy más szervizszolgáltatójával.

A John Deere műszaki kézikönyv további információkat tartalmaz.

RW00482,0000876 -35-05AUG25-1/1

AutoTrac Vision kamera

Egy munkagépre szerelt AutoTrac Vision kamera visszajelzést ad az UCC2 alkalmazásvezérlőnek.



AutoTrac Vision kamera

zb48j1t,1693385507896 -35-30AUG23-1/1

PC589268 —UN—09AUG23

Összeszerelés

Alacsony oldali meghajtás

FONTOS: Az UCC2 alkalmazásvezérlő károsodásának elkerüléséhez használjon 1 A vagy kisebb névleges teljesítményű relétekercset (A), és ne lépje túl a 12 V-ot.

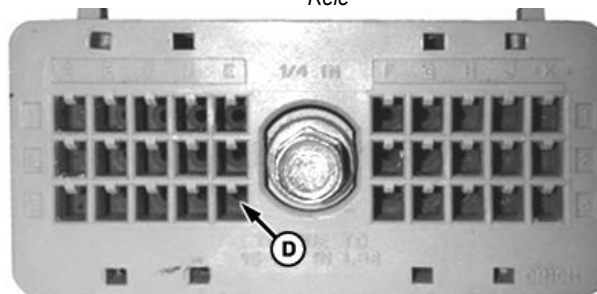
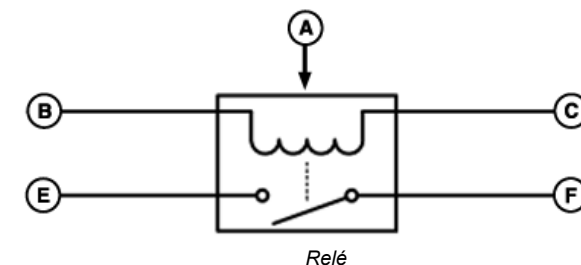
MEGJEGYZÉS: Az UCC2 alkalmazásvezérlő alacsony oldali meghajtásának használatához szükséges relé nincs mellékelve.

Az alacsony oldali meghajtás funkciót használó alkalmazások:

- Az elektronikus fékekkel felszerelt munkagépek, amelyek rögzítik és kioldják a kormányzó kerekeket fordulási manővereknél.
- A hidraulikus kormányrendszerekkel felszerelt munkagépek, amelyek elektronikus értékeket használnak a kormányzó munkahengerek úszó funkciójához fordulási manővereknél.

Csatlakoztassa a relét egy 5-12 V-os gyengeáramú tápellátáshoz (B) és a testet (C) az E3 (D) érintkezőhöz az UCC2 alkalmazásvezérlő csatlakozóján.

Az alacsony oldali meghajtó E3 érintkező bekapcsol (zár/testel) és megtart, amikor az AutoTrac aktív. Az alacsony oldal meghajtó kikapcsol (kinyit), amikor az Autotrac inaktív.



Alacsony oldal meghajtó érintkező

A—Relé (1 A vagy kevesebb)
B—Gyengeáramú tápellátás
C—Test

D—E3
E—Erősáramú tápellátás
F—Elektronikus eszköz

PC26989 — UN — 09APR19

PC26990 — UN — 09APR19

zb48j1t,1693513049186 -35-31AUG23-1/1

A munkagép csatlakoztatása

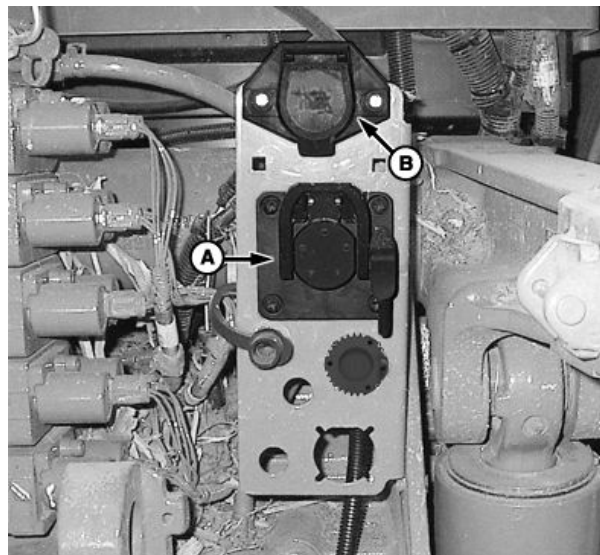
1. Állítsa le az erőgépet, működtesse a parkolóféket, és vegye ki a kulcsot.

MEGJEGYZÉS: Ne csatlakoztassa a munkaeszközt, amikor az erőgép működik. A bekapcsolt állapotban való csatlakoztatás meghibásodáshoz vezet, ami miatt az Aktív munkaeszköz-irányítás nem fog működni.

2. Csatlakoztassa a munkaeszköz vevő vezetékkegyet az ISO 9 érintkezős csatlakozóhoz (A).
3. Csatlakoztassa a munkaeszköz állandó tápellátás vezetékkegyet az erőgép állandó tápellátás csatlakozójához.
4. Ha a munkaeszköz fényszórókkal van konfigurálva, csatlakoztassa a világítás vezetékkegyet a világítás csatlakozójához (B).
5. Csatlakoztassa a munkaeszközt a traktorral összekötő többi csatlakozót.

MEGJEGYZÉS: A hidraulika tömlők megfelelő elvezetése alapvető fontosságú a megfelelő működéshez. A külső szelepnél P jelzés van a tömlőcsatlakozóra nyomtatva, a visszatérő vagy tartály tömlőcsatlakozóra T, a terhelésérzékelő tömlőcsatlakozóra pedig LS jelzés.

6. Külső szelep használatakor csatlakoztassa a nyomástömlőt és a visszatérő vagy tartály tömlőt



A traktor hátulja ábrázolva

A—ISO 9 pólusú csatlakozó

B—Világítás csatlakozó

a külső szeleptől az erőgéphez. Ha power beyond megoldást használ a külső szelep táplálására, csatlakoztassa a terhelésérzékelő tömlőt is.

(A munkagép és a munkagép hidraulika géphez csatlakoztatásával kapcsolatos további információkért lásd a gép kezelési utasítását.)

zb48j1t,1693513330291 -35-31AUG23-1/1

Munkagép StarFire vevő konfigurálása

1. Navigáljon a StarFire oldalakra.
2. Válassza ki a Beállítás lapot (A).
3. A munkaeszköz vevő hosszanti értékéhez (B) írjon be 0-t.
4. Adja meg a munkagép vevő magasságát (C). A magasság mérése a föld és az antennakupola közepe között történik. A magasság mérésekor a munkagépet engedje le, a lehető legközelebb a munkahelyzethez.

A—Beállítás lap

B—Hosszanti beviteli mező

C—Magasság beviteli mező

StarFire beállítás képernyő

zb48j1t,1693513430746 -35-31AUG23-1/1

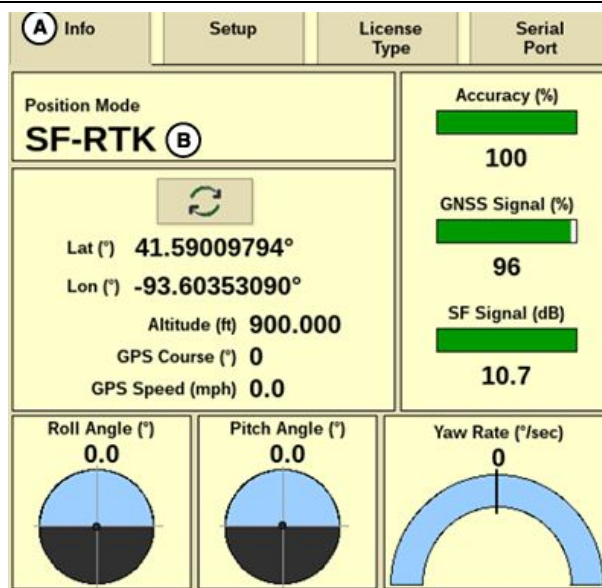
A billenéskompenzáló modul (TCM) optimalizálása

Optimalizálja a TCM kalibrálást úgy, hogy a TCM kalibrálás előtt az inerciális mérőegységgel (IMU) megméri a dőlésszöget és a legyezési mértéket.

1. Navigáljon a StarFire oldalakra.
2. Válassza ki az Infó lapot (A).
3. Ellenőrizze, hogy a helyzet üzemmód (B) SF1 jelet vagy jobbat hozott-e létre.

A—Info lap

B—Helyzet üzemmód



StarFire főoldal—Info lap

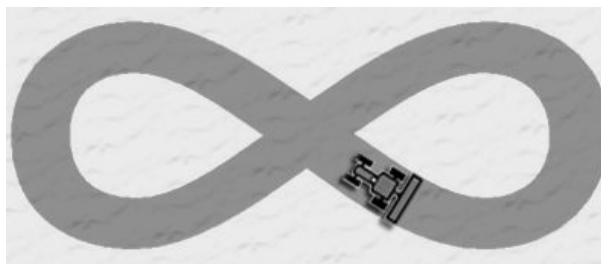
zb48j1t,1693513644852 -35-31AUG23-1/2

PC29125 —UN—28MAY23

4. Haladjon az erőgéppel a TCM optimalizálás vezetési mintázatot követve kétszer, hogy megtörténjen az IMU inicializálása.

5. Fejezze be a TCM kalibrálást.

(További információkhoz lásd a billenéskompenzáló modul (TCM) kalibrálása c. részt.)



TCM optimalizálás vezetési mintázat

zb48j1t,1693513644852 -35-31AUG23-2/2

PC21419 —UN—30JUL15

A billenés kompenzáló modul (TCM) kalibrálása

MEGJEGYZÉS: StarFire 6000 integrált vevők gyárilag vannak kalibrálva. Ha egy szántóföldi kalibrálást kell végeznie, lásd a StarFire 6000 vevő kezelési utasítását.

1. Navigáljon a StarFire oldalakra.
2. Válassza ki a Beállítás lapot.

Setup

Beállítás lap

Folytatás a következő oldalon

zb48j1t,1693513658356 -35-31AUG23-1/6

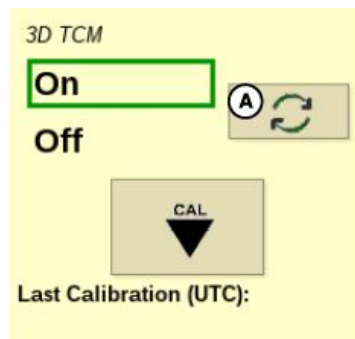
PC29126 —UN—26MAY23

Válassza ki a TCM átkapcsoló gombot (A) a TCM BE- és KIKAPCSOLÁSÁHOZ. Amikor a TCM ki van kapcsolva, a StarFire jel nem kerül javításra a gép dinamikájához vagy az oldalirányú lejtőkhöz. A tápfeszültség ki- és bekapcsolása után a TCM alapértelmezetten BEKAPCSOLT állapotú lesz.

MEGJEGYZÉS: Az AutoTrac bekapcsolásához a TCM-nek bekapcsolva kell lennie.

Kalibrálja a TCM-et, hogy a vevő meghatározza a 0°-os szöget és a dőlési szöget.

A kalibrálás megkezdése előtt ellenőrizze, hogy a gép és a munkaeszköz jó üzemi állapotban van-e és készen áll-e a táblán végzendő munkára. A gépre fel kell rakni a pótsúlyt, és az abroncsokat megfelelően fel kell fűjni. Kalibráláskor a munkaeszközt engedje le, a lehető legközelebb a munkahelyzethez.



TCM átkapcsoló gomb

A—TCM átkapcsoló gomb

zb48j1t,1693513658356 -35-31AUG23-2/6

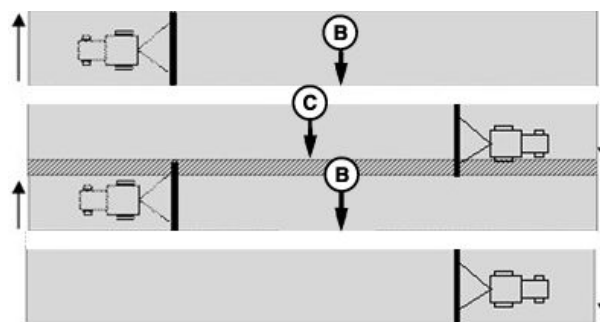
PC29127 —UN—26MAY23

Kalibrálja a TCM-et minden esetben, amikor a vevő le-, majd vissza lett szerelve a gépre vagy ha a TCM géphez képesti szöge megváltozott. A TCM géphez képesti szögének megváltozása eltérést okozhat, és ez folyamatos kihagyáshoz (B) vagy túlfedéshez (C) vezethet a menetenkénti használat során. Az eltérés oka lehet a StarFire rögzítőkeretének kismértékű eltolódása, a gép fülkéjének kismértékű eltolódása vagy a különböző abroncsnyomás a gép két oldalán.

Az eltolás megszüntetéséhez állítsa be a gépet és kalibrálja a TCM-et. Hajtson végig egy munkamenetet, forduljon meg, és hajtson végig ugyanazon a munkameneten ellenkező irányba. Ha a gép nem követi ugyanazt a munkamenetet, mérje meg az eltérés távolságát, és írja be a munkaeszköz eltolásba.

Állítsa be az erőgépet, és kalibrálja a billenés kompenzáló modult (TCM)

1. Parkoljon a géppel egy szilárd, vízszintes felületre, és álljon meg teljesen (a fülke nem himbálódik).



Túlfedés és kihagyás

B—Kihagyás

C—Túlfedés

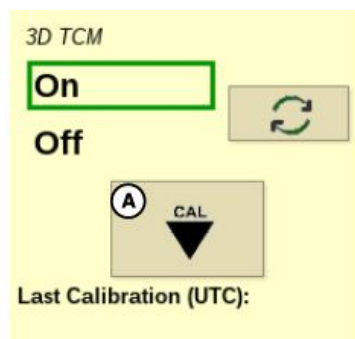
2. Jelölje meg a gumiabroncsok vagy hevederek helyét a talajon, és jegyezze meg a tengely helyét.

zb48j1t,1693513658356 -35-31AUG23-3/6

PC19993 —UN—03SEP14

3. Válassza ki a Kalibráció gombot (A).

A—Kalibráció gomb



Kalibráció gomb

Folytatás a következő oldalon

zb48j1t,1693513658356 -35-31AUG23-4/6

PC29128 —UN—26MAY23

4. Válassza ki az Elfogadás gombot. Megjelenik a kalibrálási állapotsáv, ami a művelet végén eltűnik.

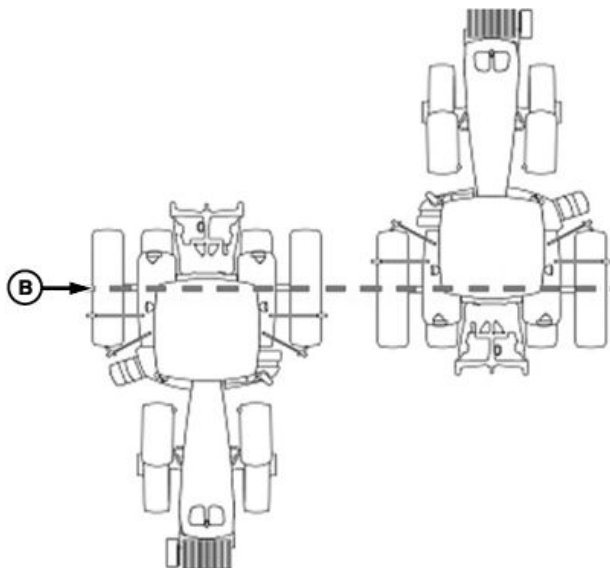
PC29129 —UN—26MAY23



Megerősítés gomb

Folytatás a következő oldalon

zb48j1t,1693513658356 -35-31AUG23-5/6



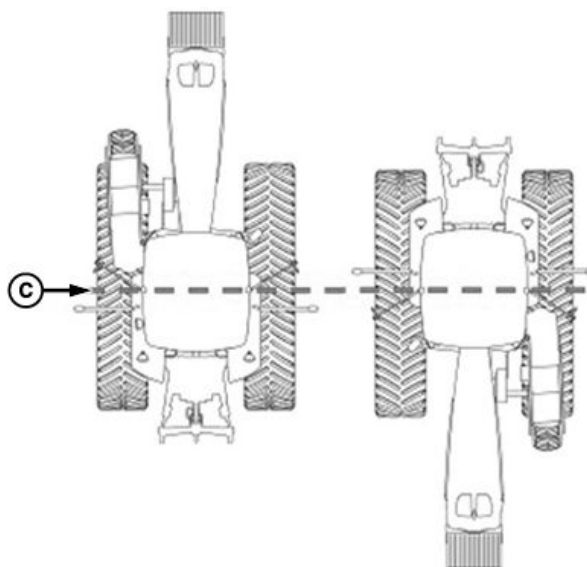
PC19995 —UN—03SEP14

Nem merev mellső híddal rendelkező erőgépek

B—Hátsó híd

5. Forduljon meg a géppel 180°-kal, hogy az ellentétes irányba nézzen. Rögzített vagy terepkövető első híddal rendelkező járműnél ellenőrizze a gumiabroncsok megfelelő helyzetét és a gép teljesen álló állapotát (a fülke nem himbálódzik).
 - Nem merev első híddal rendelkező gépeknél, például mechanikus mellsőkerék-hajtás (MFWD), Independent-Link Suspension (ILS) vagy Triple-Link Suspension (TLS) esetén állítsa be a kerekeket, hogy a hátsó híd (B) a 2 pontos kalibráláskor ugyanarra a helyre kerüljön.
 - Rögzített tengelyű kerekes vagy hevederes gépeknél (hevederes traktorok, 47X0 és 49X0 sorozatú permetezőgépek, vagy 9000 és 9020 sorozatú kerekes traktorok) úgy állítsa be a kerekeket vagy hevedereket, hogy a gép forgáspontja (C) ugyanarra a helyre kerüljön, amikor bármelyik irányba néz.
6. Válassza ki az Elfogadás gombot. A kalibrálási állapot sáv kijelzésre, majd kiszerezésre kerül, amikor a kalibráció befejeződött.
7. Válassza ki az elfogadás gombot a beállítás laphoz való visszatéréshez. Ha a kalibráció sikertelen, kalibrálja újra a TCM-et.

C—Gép forgáspont



PC19996 —UN—03SEP14

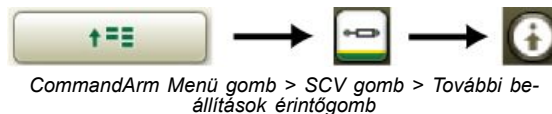
Rögzített tengelyű kerekes vagy hevederes gépek

zb48j1t,1693513658356 -35-31AUG23-6/6

GreenStar 3 CommandCenter

PC589248 —UN—09AUG23

1. Válassza ki a CommandARM menü gombot.
2. Nyomja meg az SCV gombot.
3. Válassza ki a További beállítások érintőgombot.



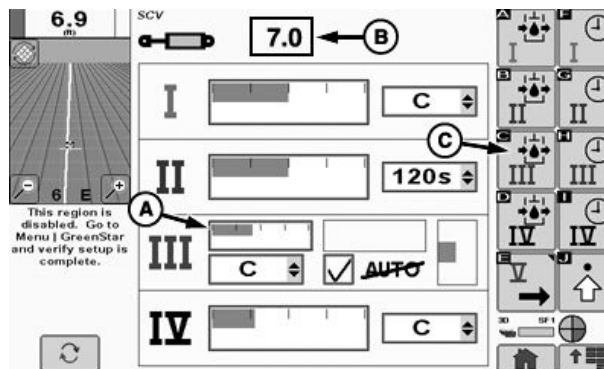
zb48j1t,1693513668856 -35-31AUG23-2/5

MEGJEGYZÉS: Az oszlopdiagram (A) a rögzített átfolyást (B) mutatja.

4. Válassza a Kitolás beállítása érintőgombot (C) a használandó SCV esetében a rögzített átfolyás grafikon eléréséhez. Nyomja meg a Megerősítés gombot a kiemeléshez. Forgassa a gombot az olajáram beállításához, majd nyomja meg a Megerősítés gombot.

A—Retszelt átfolyási oszlopdiagram
B—Retszelt átfolyási érték mező

C—Kitolás beállítása érintőgomb

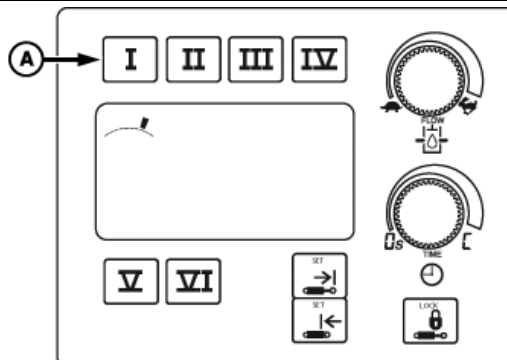


SCV kezdő oldal

zb48j1t,1693513668856 -35-31AUG23-3/5

TouchSet kijelző

A—SCV választás gombok



A kihelyezett tömb olajáramának beállítása

zb48j1t,1693513668856 -35-31AUG23-4/5

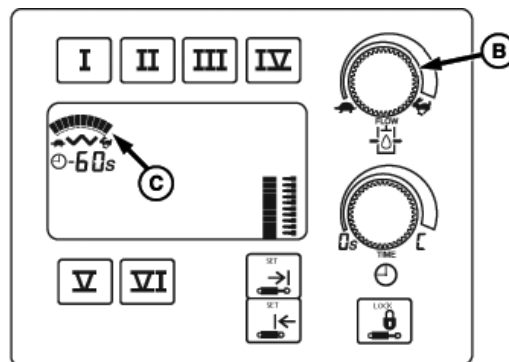
1. Válassza ki a használni kívánt SCV-hez tartozó gombot (A). Az SCV választás gombok alatt a képernyő mutatja a korábbi átfolyási értéket.

MEGJEGYZÉS: Amint a kezelő elforgatja az átfolyás beállító tárcsát (B), a vonalszegmensek száma az áramlás módosulásával nő vagy csökken.

2. Forgassa az áramlás beállító tárcsát jobbra a növeléshez, illetve balra a csökkentéshez. A beállított áramlási mennyiséget egy oszlopdiagram (C) mutatja, amikor a beállításokat végzi.

B—Átfolyás beállító tárcsa

C—Oszlopdiagram



Kijelző panel

zb48j1t,1693513668856 -35-31AUG23-5/5

A dupla kiegyenlítő szelep beállítása

MEGJEGYZÉS: A javasolt átfolyási érték 11–30 l/perc (3–8 gal/min).

Ha a hidraulika átfolyási sebessége be van állítva, végezze el a kihelyezett tömb (SCV) külső kalibrálási tesztet.

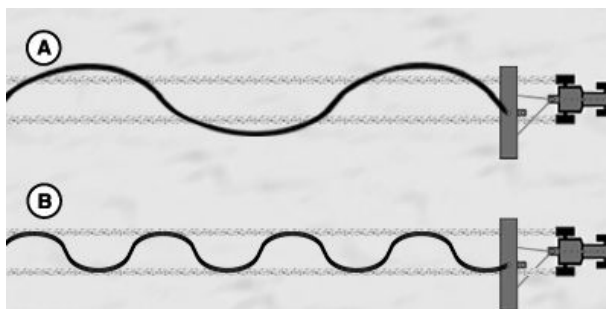
A kiegyenlítő szelep szabályozza a mozgó terhet, és megakadályozza a teher elszabadulását. A teher szabályozása lehetővé teszi a munkaeszköz mozgásának zökkenőmentes átadását. A dupla kiegyenlítő szelep beállítása függ a hidraulikus munkahenger típusától és konfigurációjától.

Forgassa a szelepházat jobbra a nyomás növeléséhez.

Forgassa a szelepházat balra a nyomás csökkentéséhez.

Működtesse a rendszert, és figyelje a talaj állapotát. Ha a munkaeszköz kigyózása lép fel, módosítsa a kiegyenlítő szelep nyomását.

- Ha a munkaeszköznél lassú kigyózás (A) figyelhető meg, a nyomás túl nagy. Forgassa a szelepházat balra a nyomás csökkentéséhez.



Munkaeszköz kigyózás

A—Lassú kigyózás

B—Agresszív kigyózás

- Ha a munkaeszköznél agresszív kigyózás (B) figyelhető meg, a nyomás túl kicsi. Forgassa a szelepházat jobbra a nyomás növeléséhez.

AE77568,0000297 -35-05JAN17-1/1

PC23480—UN—09DEC16

Beállítás varázsló áttekintés

PC29130 —UN—26MAY23



Előző oldal és következő oldal gombok

Ebben a kézikönyvben a beállítás varázsló általános áttekintést ad a John Deere aktív munkagép irányításról és az eke kormányzásról. Az UCC2 alkalmazásvezérlő egyszerre több funkciót tud vezérelni. Például a John Deere Active Implement Guidance™ és az iGrade használható különböző munkagépeken. Az iGrade használható számos ágyáskészítő munkagépen a barázda egyenletességének fenntartásához. Ez a módszer segíti a barázda vízelvezetését, miközben az ágy felső talajrétegét érintetlenül hagyja.

(További információért lásd az iGrade és a Distance Trip kezelési utasítást.)

Több alkalmazási funkció elérhető több funkció kijelölésével és beállításával.

A beállítás varázsló végigvezeti a kezelőt a kiválasztott opciókon alapuló lépések sorozatán. Válassza ki az előző oldal és a következő oldal gombokat a beállítás varázslóban való navigáláshoz.

zb48j1t,1693513782299 -35-31AUG23-1/4

A kezelési utasításon kívül a kezelő kiválaszthatja a Súly billentyűt a lépéssel kapcsolatos további információkért.

PC29131 —UN—26MAY23

A beállítás varázsló indításához:

1. Navigáljon az alkalmazás vezérlő oldalaira.



Súly funkcióbillentyű

zb48j1t,1693513782299 -35-31AUG23-2/4

2. Válassza ki a vezérlő beállítás billentyűt.

PC29132 —UN—26MAY23



Vezérlő beállítás érintőgomb

Folytatás a következő oldalon

zb48j1t,1693513782299 -35-31AUG23-3/4

3. Válassza ki a profil fület (A).

4. Válasszon egy profilt az aktuális profil legördülő menüből (B).

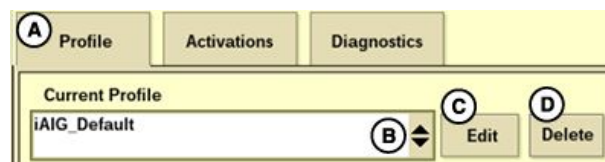
- Válasszon az Új profil hozzáadása lehetőséget az aktuális profil menüben lévő listából (B).
- Válasszon ki egy meglévő profilt a szerkesztéshez.

MEGJEGYZÉS: Egy profil beállítása után több elem kerül kitöltésre a profil fülön. Minden egyes elem lehetővé teszi az egyes beállítások módosítását a beállítás varázsló léptetése nélkül.

5. Válassza ki a Szerkesztés gombot (C).

MEGJEGYZÉS: A törlés gomb (D) csak akkor jelenik meg, ha egy meglévő profil van kiválasztva.

PC29133 —UN—26MAY23



Profil fül

A—Profil fül

B—Aktuális profil legördülő menü

C—Szerkesztés gomb

D—Törlés gomb

6. Válassza ki a feladathoz szükséges funkciókat.

zb48j1t,1693513782299 -35-31AUG23-4/4

GPS eltolások

A 4. generációs kijelzők rendelkeznek egy opcionális "Automatikusan importálja a méreteket a Berendezéskezelőből, ha van" jelölőnégyzettel (A). Ha be van jelölve és a méretek sikeresen be vannak importálva, az eltolás beviteli mezői kitöltődnek és szürkén jelennek meg.

MEGJEGYZÉS: Győződjön meg róla, hogy az Alkalmazásvezérlőben, a StarFire vevőben és a Berendezések beállításai alkalmazásokban megadott eltolási értékek megegyeznek.

A John Deere Active Implement Guidance™ munkagép irányításhoz válassza ki a Vezérlőegység beállítás érintőgombot, majd a Profil fület, majd a GPS eltolások szerkesztése gombot.

- Nézze meg a gép GPS vevő eltolásokat és a munkagép GPS vevő eltolásokat.

Az eke kormányzáshoz válassza ki az Eke kormányzás beállítás funkcióbillentyűt, majd a Beállítás fület, majd a Berendezés eltolások szerkesztése gombot.

- Ha csak egy gép globális helymeghatározó rendszer (GPS) vevő van felszerelve, lásd a berendezés eltolások és a gép GPS vevő eltolások részt.
 - Ha mind a gép, mind a munkagép GPS vevő fel van szerelve és a munkagép vevő van kiválasztva a szélesség szabályozáshoz, lásd a gép GPS vevő eltolódások és a munkagép GPS vevő eltolódások című részt.
- (A munkaeszköz GPS vevő kiválasztásához, lásd: Szélesség szabályozás — eke kormányzás.)



GPS eltolások

A—Automatikusan importálja a méreteket a Berendezéskezelőből, ha van jelölőnégyzet

Munkagép eltolások

Folytatás a következő oldalon

zb48j1t,1693513794137 -35-31AUG23-1/4

PC29134 —UN—26MAY23

1. Írja be a GPS csatlakozás eltolódást a beviteli mezőbe (A).
2. Írja be a munkapontot a beviteli mezőbe (B).
3. Válassza ki a Szerkesztés gombot (C).

Gép GPS vevő eltolások

A—GPS csatlakozás eltolása beviteli mező
B—Munkapont beviteli mező
C—Szerkesztés gomb

Equipment Offsets

1 - GPS Connection Offset

2,71

(A) m

2 - Work Point

1,00

(B) m

Additional Machine Offsets

GPS Lateral Offset

0 m - Left

Edit

(C)

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

Munkagép eltolások

zb48j1t,1693513794137 -35-31AUG23-2/4

PC589249 —UN—09AUG23

1. Írja be az oldalirányú eltolást a beviteli mezőbe (A).
2. Írja be a magasságot a beviteli mezőbe (B).

Munkagép GPS vevő eltolások

A—Oldalirányú eltolás beviteli mező
B—Magasság beviteli mező

Machine GPS Receiver Offsets

Serial Number: 12345

Machine Dimensions

GPS Offsets

Lateral Offset:

0.0

(A) Center (in)

1

Height:

0.0

(B) (in)

2

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

Return

Gép GPS vevő eltolások

Folytatás a következő oldalon

zb48j1t,1693513794137 -35-31AUG23-3/4

PC29135 —UN—26MAY23

1. Írja be az oldalirányú eltolást a beviteli mezőbe (A).

MEGJEGYZÉS: A hosszirányú eltolás a termék kiadagolási pontja és a vevő közötti vízszintes távolság. A pozitív érték közelebb van a traktorhoz, a negatív pedig távolabb a traktortól.

2. Írja be a hosszirányú eltolást a beviteli mezőbe (B).
3. Adj meg a magasságot a beviteli mezőben (C).

A—Oldalirányú eltolás beviteli mező
B—Hosszirányú eltolás beviteli mező
C—Magasság beviteli mező

Munkaeszköz GPS vevő eltolások

zb48j1t,1693513794137 -35-31AUG23-4/4

PC29136 —UN—26MAY23

Soros portok

Válassza ki: Vezérlőegység beállítás érintőgomb > Profil lap > Soros portok szerkesztése gomb > Soros port 1 vagy 2 Szerkesztés gomb.

1. Válassza ki a bitsebességet a legördülő menüből (A).
2. Válassza ki a soros portot használó eszközt a legördülő menüből (B).
3. A National Marine Electronics Association (NMEA) üzenetküldés engedélyezéséhez jelölje be a jelölőnégyzetet (C).
 - a. Válassza ki az NMEA-üzenet típusát a legördülő menüből (D).
 - GGA
 - GGA, GSA
 - GGA, GSA, VTG
 - GGA, GSA, RMC
 - NMEA összes
 - b. Válassza ki az NMEA-sebességet a legördülő menüből (E).

Soros port 1

A—Bitsebesség legördülő menü
B—Legördülő menü által használva
C—NMEA engedélyezése jelölőnégyzet
D—NMEA-üzenet típusa legördülő menü
E—NMEA-sebesség legördülő menü

zb48j1t,1693513956052 -35-31AUG23-1/1

PC29137 —UN—26MAY23

Futtatás lap beállítása

Egy Alkalmazás vezérlő profil beállítása után egy Futtatás oldal konfigurálható az Alkalmazás vezérlő információinak és funkcióinak megjelenítéséhez.

A Futtatás oldal beállításához használja az elrendezés kezelő alkalmazást, és válasszon ki egy alkalmazás vezérlő modult.

(A Futtatás oldalak beállításához lásd a kijelző kezelési utasítását.)

RW00482,00007A2 -35-24JUN19-1/1

Kormányzás szabályozás—Aktív munkagép irányítás

Válassza ki a John Deere Active Implement Guidance™ munkagép irányítás funkcióbillentyűt, a Beállítás lapot, majd a Kormányzás vezérlés szerkesztése gombot.

A legördülő menük (A—C) automatikusan kitöltésre kerülnek a CAN és a hardver jel érzékelés alapján. Győződjön meg róla, hogy az Alkalmazás vezérlő csatlakoztatva van a CAN Busra és az összes bemeneti és kimeneti jel csatlakoztatva van a konfiguráció előtt. A kormányzás visszacsatoló érzékelő automatikusan töltődik, amikor 0,1 — 4,9 V közötti feszültség érzékelhető az analóg 1. vagy 2. érintkezőn.

1. Biztosítsa, hogy a szelep kiválasztása helyes legyen.
2. Ellenőrizze, hogy a kormány visszacsatoló érzékelő megfelelő-e.
3. Ellenőrizze, hogy az interfész megfelelő-e.

- Külső kihelyezett vezérlőszelep (SCV) és külső SCV kapcsoló
 - Kompatibilis a nem John Deere, 60 sorozatú és régebbi, 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10, 7X20 és kis alvázú 7X30 traktorokkal.
- John Deere Legacy
 - Kompatibilis a 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10 és 9X20 traktorokkal.
 - Csak SCV 1 vagy 3 van használatban.
 - Az UCC2 alkalmazásvezérlő vezetékkötegének a traktorfülke hátulján csatlakoztatva kell lennie az opcionális csatlakozóhoz.
- John Deere saját SCV
 - Kompatibilis a 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R végleges Tier 4 (FT4), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT és 9RX traktorokkal.
 - Bármilyen SCV használható.
 - Ne csatlakoztassa az UCC2 alkalmazásvezérlő vezetékköteget a traktorfülke hátulján az áthidaló csatlakozóhoz.
 - Ha egy kihelyezett tömb egy többfunkciós vezérlőkarhoz van hozzárendelve, akkor az nem vezérelhető a JD Prop vezérléssel.
- ISO SCV
 - Kompatibilis a 6R, 6M (ha fel van szerelve opcionális elektromos SCV-kkel), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT és 9RX traktorokkal.
 - Bármilyen SCV használható.
 - Ne csatlakoztassa az UCC2 alkalmazásvezérlő vezetékköteget a traktorfülke hátulján az áthidaló csatlakozóhoz.

Kormányzás vezérlés

- | | |
|---|---|
| A—Szelepválasztás legördülő menü | D—Kormányzási oldalváltás jelölőnégyzet |
| B—Kormányzás visszacsatoló szenzor legördülő menü | E—Automatikus kalibrálás gomb |
| C—Interfész legördülő menü | F—Kézi kalibrálás gomb |

- JD Smart Implement szelep
 - Ha a JD Smart Implement szelep interfészt használja, a szelep kiválasztása és a kormányzás visszajelző érzékelője automatikusan szürke lesz. Ha a JD Smart Implement szelepinterfész van kiválasztva, a szelepválasztó és a kormányzás visszajelző érzékelő automatikusan feltöltődik.
- 4. Az oldalváltás mechanizmus engedélyezéséhez válassza ki a kormányzási oldalváltás jelölőnégyzetet (D).
- 5. Válassza ki az automatikus kalibrálás gombot (E) vagy a manuális kalibrálás gombot (F) és végezze el a kormányzás kalibrálását.

(Az automatikus és a manuális kalibrációra vonatkozó további információkat lásd a Kormányzás kalibrálása című részt.)

zb48j1t,1693514044885 -35-31AUG23-1/1

PC29138—JUN—26MAY23

Kormányzás kalibrációk—Aktív munkagép irányítás

⚠ VIGYÁZAT: A komoly sérülések elkerüléséhez tartson mindenkit távol a berendezéstől. A folyamathoz a géppel előre kell haladni. A munkagép mozog a kalibráció során. A kalibrálás elvégzése előtt olvassa el és kövesse a Biztonság c. fejezet A munkaeszköz automatizáló rendszerek biztonságos használatára részben foglaltakat.

MEGJEGYZÉS: A küszöbértékek a normál gyártási toleranciák miatt mindegyik kihelyezett vezérlőszelephez (SCV) egyediek. A küszöbérték legkisebb olyan értékre való finomhangolása, amely még érzékelőfeszültséget generál, módosítja az optimális teljesítményt. A visszacsatoló érzékelőnél legalább 1 V különbségnek kell lennie a bal és jobb oldali helyzetek között.

A kormányzás kalibrációk az UCC2 alkalmazásvezérlő kalibrálására szolgálnak, hogy meghatározza a kormánymechanizmus mozgatása előtt szükséges minimális hidraulikus vezérlőegység jelet. A kormányzás kalibrálása nélkül a kormánymechanizmus gyorsabban kormányoz egy irányba, alulkormányzott, túlkormányzott, vagy nem megfelelően teljesít a hidraulika korlátai miatt. Ezek a problémák megnehezítik a vezérlőegységnek, hogy az oldalirányú hibát nullán tartsa.

MEGJEGYZÉS: Fontos, hogy a kerékszög érzékelő egyszerre mozog a hidraulikus munkahengerrel, ami a kormány mechanizmus mozgását okozza.

Kalibrálja, ha:

- Új profil jön létre.
- A kitolás és a behúzás érték is 5 vagy 250 (gyári alapértékek).
- Az értékek egy másik erőgépről lettek átmásolva.
- A hidraulika tömlő elvezetése a SCV-k között változik.
- Hidraulikus részegység javításokat kell elvégezni a gépen vagy a munkaeszközön.
- Beállította a kiegyenlítő szelepet.
- Módosította a hidraulika átfolyását.

MEGJEGYZÉS: A kalibrálás előtt ellenőrizze, hogy a hidraulikaolaj üzemi hőmérsékleten van.

Műveletek sorrendje az Aktív munkagép-irányítás finomhangolásához

1. Végezze el az automatikus kormányzási kalibrációt. Ha az automatikus kormányzás kalibráció sikertelen, folytassa a manuális kormányzás kalibrációval.
2. Ellenőrizze, hogy a feszültségek a megfelelő helyen vannak-e, és a küszöbértékek helyesek-e.
3. Ellenőrizze a kerék szög szenzor (WAS) helyzet parancsát.

MEGJEGYZÉS: Ha a fenti elemek bármelyike helytelen, semmi sem fog megfelelően működni.

4. Folytassa a Nyomkövetés és a Halmazott érzékenységek című résszel a gép viselkedésétől függően. Például, ha a gép eléri a vonalat és túlfut, állítsa be megfelelően a Nyomkövetési érzékenységet (csökkentse az értéket). Ha a Halmazott érzékenység túl magas, az hatással van a Nyomkövetési érzékenységre.

Automata kormányzás kalibrálás

Válassza ki az Aktív munkagép irányítás funkcióbillentyű > Kalibrációk fül > Automata kalibrálás gombot.

Az automatikus kalibráció egy vezérelt kalibráció, amely végigvezeti a kezelőt a kalibrációs eljárás, hogy meghatározza a szelep küszöböt, a hidraulika tömlő polaritását és a kerék szögelfordulás érzékenységet. Az automatikus kalibráció a legtöbb munkagép kormánymechanizmusával működik. A folyamatjelző sáv (A) a kormányzási kalibráció előrehaladását mutatja.

1. Állítsa a kiválasztott SCV-t automatikus üzemmódba.
2. Haladjon előre a géppel, gyorsabban, mint 0,7 km/h (0,45 mph), és kapcsoljon be az AutoTrac-et.
(Lásd az SCV sebességekvetelményeket a gép kezelési utasításában.)
3. Válassza ki az Indítás gombot (B).

Automatikus kormányzás kalibráció

A—Folyamatsáv

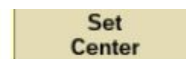
B—Indítás gomb

PC29145 —UN—26MAY23

zb48j1t,1693514109289 -35-07AUG25-2/9

- Kézzel mozgassa a kormány működtetőt középső állásba, majd válassza a Közép beállítás gombot.

PC29143 —UN—26MAY23

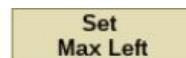


Középállás beállítása gomb

zb48j1t,1693514109289 -35-07AUG25-3/9

- Kézzel mozgassa a kormány működtetőt a legtávolabbi bal helyzetbe, majd válassza a max. bal beállítása gombot.

PC29142 —UN—26MAY23



Max. balra állítás gomb

Folytatás a következő oldalon

zb48j1t,1693514109289 -35-07AUG25-4/9

- Kézzel mozgassa a kormány működtetőt a legtávolabbi helyzetbe jobbra, majd válassza a max. jobbra beállítás gombot.

PC29144 —UN—26MAY23



Max. jobbra állítás gomb

- Folytassa a haladást előre, és hagyja, hogy a kormányzás kalibrálása befejeződjön. Ha az automatikus kalibráció sikertelen, végezze el a manuális kalibrálást.

Kézi kormányzáskalibrálás

manuális kormányzás kalibrálásakor a Nyomkövetés, a Halmazott és a Kerék szögszenzor (WAS) érzékenységeket manuálisan kell beállítani. (Ezen érzékenységek beállításával kapcsolatos további részleteket lásd a Kormányzási érzékenység—Aktív munkagép-irányítás fejezetben.)

Válassza ki az Aktív munkagép irányítás funkcióbillentyű > Kalibrációk fül > Manuális kalibrálás gombot.

- Állítsa a kiválasztott SCV-t automatikus üzemmódba.
- Állítsa az SCV-t kitolt reteszelt helyzetbe, ne hagyja úszó állásban.
- Haladjon a géppel előre 0,7 km/h (0.45 mph) fölötti sebességgel. Ne kapcsolja be az AutoTrac-et.
(Lásd az SCV sebességekvetelményeket a gép kezelési utasításában.)

zb48j1t,1693514109289 -35-07AUG25-5/9

- Kézzel mozgassa a kormány működtetőt középső állásba, majd válassza a Közép beállítás gombot (A).

MEGJEGYZÉS: Némelyik munkaeszköznél szükség lehet a szenzor teljesen visszahúzott állapotára, hogy növekedjen a kitolási mozgás tartománya.

- Válassza ki a Kitolás teszt gombot (B).

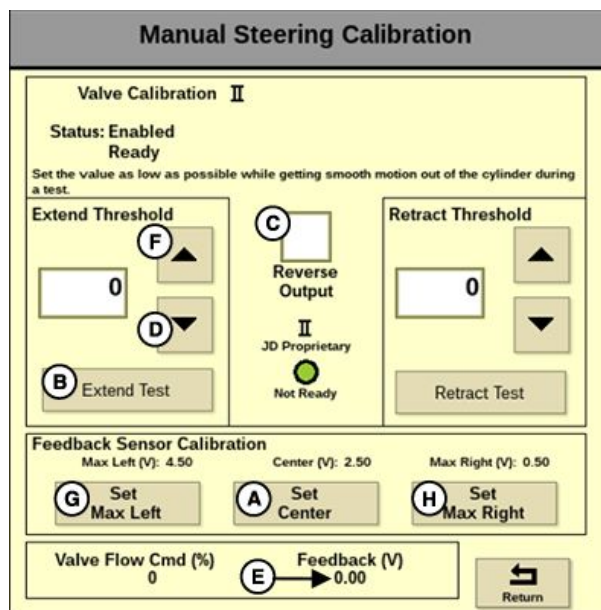
MEGJEGYZÉS: A bal és jobb irányok a fülkében ülő és előre felé néző kezelő szempontjából vannak meghatározva. Ha a munkaeszköz az ellenkező irányba mozdul a kívánthoz képest, jelölje be a Kimenet megcserélése jelölőnégyzetet (C).

- Válassza ki a csökkentés gombot (D), amíg nincs változás a visszacsatoló feszültségben (E).
- Válassza ki a növelés gombot (F), amíg az érzékelő feszültsége a lehető leglassabban változik, miközben fenntartja a folyamatos mozgást.

MEGJEGYZÉS: A 10 lépésközn túl finomabb beállításokhoz kattintson a számmezőre, és kézzel írja be az értékeket. Ez biztosítja a munkahengerek legegyszerűsebb működését.

MEGJEGYZÉS: Ha a teszt során a munkaeszköz kormányzás munkahengere eléri a minimális vagy a maximális löketet, a munkahengert állítsa újra pozícióba.

- Teljesen tolja ki a kormány munkahengerét, és válassza ki a hozzá tartozó maximális helyzetet. Ha teljesen balra van kitolva, válassza a Max beállítás



Kézi kormányzáskalibrálás

- | | |
|--------------------------------------|----------------------------|
| A—Középállás beállítása gomb | E—Visszacsatolt feszültség |
| B—Kitolás teszt gomb | F—Növelés gomb |
| C—Kimenet megcserélése jelölőnégyzet | G—Max. balra állítás gomb |
| D—Csökkentés gomb | H—Max. jobbra állítás gomb |

balra (G), vagy ha teljesen jobbra van kitolva, válassza a Max beállítás jobbra (H) lehetőséget.

Folytatás a következő oldalon

zb48j1t,1693514109289 -35-07AUG25-6/9

PC29139 —UN—06JUN23

9. Válassza ki a teszt leállítása gombot.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Teszt leállítása gomb

zb48j1t,1693514109289 -35-07AUG25-7/9

10. Válassza ki a visszahúzás teszt gombot (A).

11. Válassza ki a csökkentés gombot (B), amíg nincs változás a visszacsatoló feszültségben (C).

12. Válassza ki a növelés gombot (D), amíg az érzékelő feszültsége a lehető leglassabban változik, miközben fenntartja a folyamatos mozgást.

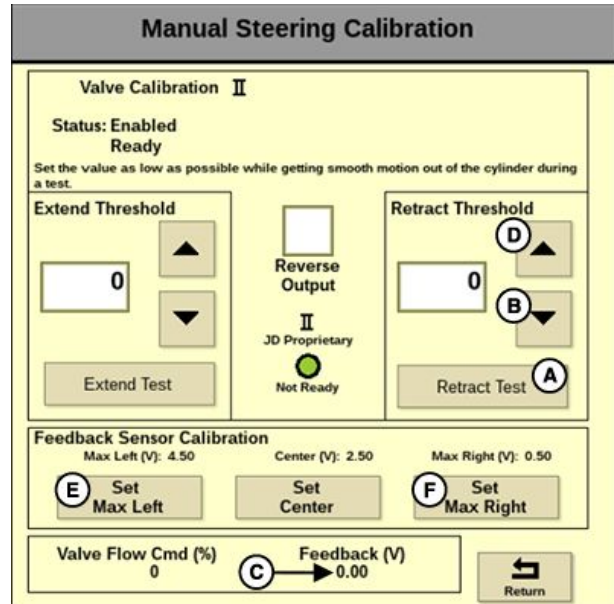
MEGJEGYZÉS: A 10 lépésközn túl finomabb beállításokhoz kattintson a számmezőre, és kézzel írja be az értékeket. Ez biztosítja a munkahengerek legegyenletesebb működését.

MEGJEGYZÉS: Ha a teszt során a munkaeszköz kormányzás munkahengere eléri a minimális vagy a maximális löketet, a munkahengert állítsa újra pozícióba.

13. Húzza be teljesen a kormány munkahengert, és válassza ki az ehhez tartozó maximális helyzetet. Ha teljesen behúzódtott balra, válassza a Max beállítás balra (E), vagy ha teljesen behúzódtott jobbra, válassza a Max beállítás jobbra (F) lehetőséget.

A—Visszahúzás teszt gomb
B—Csökkentés gomb
C—Visszacsatolt feszültség

D—Növelés gomb
E—Max. balra állítás gomb
F—Max. jobbra állítás gomb



Kézi kormányzáskalibrálás

PC29140 —UN—06JUN23

zb48j1t,1693514109289 -35-07AUG25-8/9

14. Válassza ki a teszt leállítása gombot.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Teszt leállítása gomb

zb48j1t,1693514109289 -35-07AUG25-9/9

Kormányzási érzékenység—John Deere Active Implement Guidance™

Válassza ki az Aktív munkagép irányítás funkcióbillentyű > Kalibrációk fül > Kormányzási érzékenység gombot.

A kormányzási érzékenység beállítások módosításához válassza ki a csökkentés (A) vagy növelés (B) gombot. Ellenőrizze, hogy a beállítások csökkentik-e a hibákat minden munkamenet során. A hibák megtekintéséhez válassza ki az átkapcsoló gombot (C) a munkaeszköz követési hiba (D) vagy a 95%-os vezérlési teljesítmény (E) közötti váltáshoz. Minél alacsonyabb a hibaarány, annál jobb a teljesítmény. Használja a Következő oldal gombot (F) és az Előző oldal gombot (G) az oldalak közötti navigáláshoz.

Nyomkövetési érzékenység (H)—A nyomkövetési érzékenység azt jelzi, hogy a gép milyen gyorsan éri el a vonalat. Ha nem éri el elég gyorsan a vonalat, növelje az értéket. A befogásra és a nyomkövetésre egyaránt hatással van. Ez egy arányos erősítés, tehát az adott oldalirányú hibára vonatkozó vezérelt működtető pozíció egyenesen arányos a hibával. Például, ha a követési érzékenység értéke 100 és az oldalirányú hiba 10 hüvelyk (25 cm), a rendszer a működtető helyzetének 10%-át vezérli. Ha az érték 1000-re van növelve, akkor a működtető helyzetének 100%-át vezérli. Ez az az erősítés általában hatással van arra, hogy a munkagép milyen agresszív módon javítja ki az oldalirányú hibát.

Kumulált érzékenység (I) — Befolyásolja a vonalbefogási teljesítményt és a vonalon tartási teljesítményt. Meghatározza, hogy milyen gyorsan reagál a rendszer hibákra, amikor elhagyta a nyomot, hegyoldalon vagy lejtőkön. A beállítás növelése növeli a reakciósebességét nyomvonal elhagyás esetén. A halmozott érzékenység a nyomkövetési érzékenység nagyjából 10—15%-a. A kumulált érzékenység ki van kapcsolva, ha az oldalsó eltolás van kiválasztva.

Kerék szögzenzor (WAS) érzékenység (J) — Befolyásolja az áramlási parancs mennyiségét egy adott működtető helyzethibánál. Állítsa be az értéket egy lépésteszt segítségével. Addig finomítsa a WAS érzékenységet, amíg a működtető agresszívan, alacsony túlhaladás mellett kormányoz, és nincs egyensúly állapotú kilengés. A kisebb hengereknek kisebb értékük van, míg a nagyobb hengerek értéke nagyobb. A kerék szögzenzor érzékenység finomításához folytassa a Diagnosztikai tesztekkel.

Helyzet parancs: Kezdje ezzel a parancssal. Amikor végrehajtja, a gépet egy adott pozícióba irányítja. A kerék szögzenzor érzékenység beállításához válasszon ki egy

pozíciót, és hagyja, hogy a gép elmozduljon oda, majd módosítsa az érzékenységet, amíg minimális túlfutással el nem éri a kívánt sebességet. Ajánlatos 25-ös lépésekben kezdeni. A gépnek mozgásban kell lennie a teszt során. További információkért lásd a Helyzet parancs—Aktív munkagép-irányítás részt a Hibakeresés fejezetben.

Áramlás parancs: Ez a teszt ellenőrzi, hogy el tudja-e érni az áramlás egy adott százalékát, és meghatározza, hogy az képes-e mozogni egy meghatározott irányba, jobbra vagy balra egy meghatározott sebességgel. Ha azt gyanítja, hogy a kihelyezett vezérlőszелеp (SCV) nem működik teljes kapacitással, tanácsos először ezt a tesztet elvégezni. További információkért lásd az Áramlás parancs—Aktív munkagép-irányítás részt a Hibakeresés fejezetben.

Frekvencia keresés: Erre ritkán van szükség. Azt jelzi, hogy előre-hátra fog ingadozni egy meghatározott frekvencián. További információkért lásd a Frekvencia keresés—Aktív munkagép-irányítás részt a Hibakeresés fejezetben.

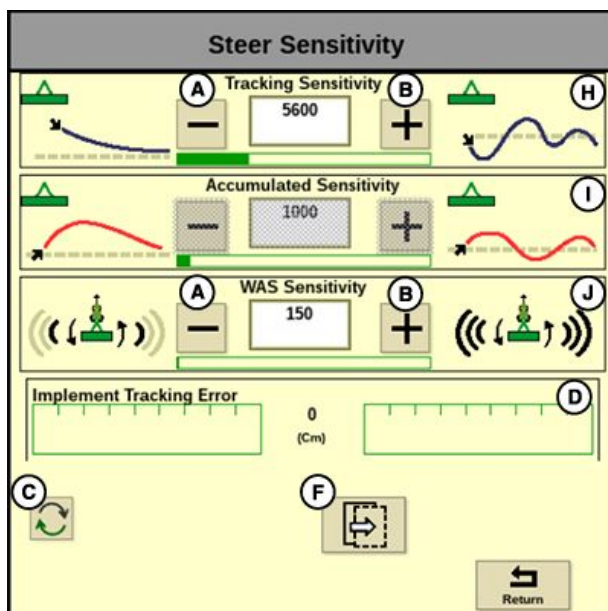
Lépés válasz: Erre ritkán van szükség. Ez magában foglalja az áramlás parancsok lépésközeinek növelését. További információkért lásd a Lépés válasz—Aktív munkagép-irányítás részt a Hibakeresés fejezetben.

MEGJEGYZÉS: A rendszer teljes körű futtatása, miután elégedett volt a válasszal. Ha a kívánt eredmények nem érhetők el, akkor lépjen a Nyomkövetési érzékenység, majd a Halmozott érzékenység elemre.

Görbület érzékenység (K) — Meghatározza a korrekciós kerékmozgás mértékét, hogy a munkaeszköz görbe nyomvonalon tartsa. Növelje az értéket, ha a munkaeszköz a kanyarívek külső vonalán halad, és csökkentse, ha a munkaeszköz a kanyarívek belső vonalán halad.

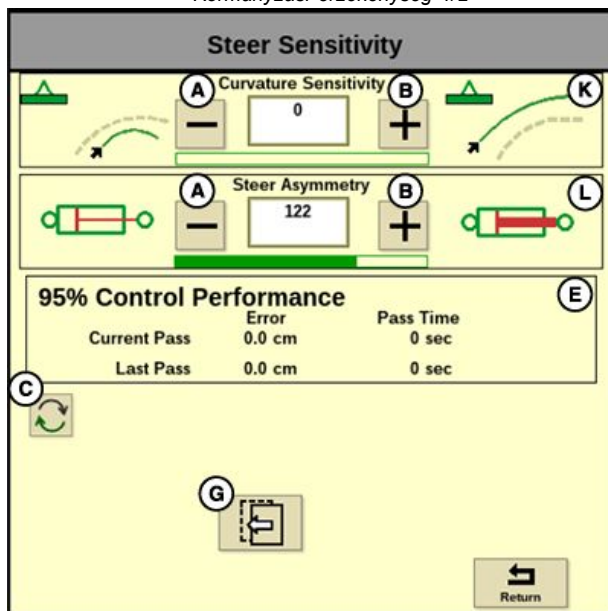
MEGJEGYZÉS: Amikor egy oldalsó dombról sík talajra halad, az érzékenység továbbra is fennáll, és újra be kell állítani.

Kormányzási aszimmetria (L)—Az automatikus kormányzás kalibráció automatikusan beállítja ezt az értéket. Változtassa az addig az értéket, amíg a kitolás és a visszahúzás azonos sebességgel történik. Növelje az értéket, ha a kitolás gyorsabb a visszahúzásnál. Csökkentse az értéket, amikor a visszahúzás gyorsabb, mint a kitolás. Tartomány: 50—150. A 100-as érték azt jelenti, hogy nincs különbség a kitolás és a visszahúzás között.



Kormányzási érzékenység 1/2

PC29150 —UN—26MAY23



Kormányzási érzékenység 2/2

PC29151 —UN—26MAY23

- | | |
|------------------------------|--------------------------|
| A—Csökkentés gomb | G—Előző oldal gomb |
| B—Növelés gomb | H—Követés érzékenység |
| C—Átváltógomb | I— Halmozott érzékenység |
| D—Munkagép nyomkövetési hiba | J— WAS érzékenység |
| E—95% vezérlési teljesítmény | K—Görbület érzékenység |
| F—Következő oldal gomb | L—Kormány aszimmetria |

zb48j1t,1693514411961 -35-10AUG25-2/2

Hibajavítás—John Deere Active Implement Guidance™

Válassza ki az Aktív munkagép irányítás funkcióbillentyű > Beállítás lap > Hibajavítás szerkesztése gombot.

A GPS vevő automatikusan működésbe lép az érzékelt CAN eszközök és fizikai csatlakozások alapján. Ha egynél több munkaeszköz GPS vevő van felszerelve, győződjön meg róla, hogy a megfelelőt választotta-e. Győződjön meg róla, hogy a legalacsonyabb sorozatszámú GPS vevő van legelső munkaeszközön és a legmagasabb sorozatszámú a leghátsó munkaeszközön.

1. Válassza ki a GPS vevőt a legördülő menüből (A).

2. Ha szükséges, jelölje ki a jelölőnégyzeteket:

- Munkagép RowSense (B)—Használja az optikai irányítást, a tapintókat vagy más sorérzékelő berendezéseket.
- Sebesség szabályozás (C)—Automatikusan beállítja a sebességet, hogy maximalizálja a munkasebességet, miközben fenntartja az elfogadható teljesítményt.

MEGJEGYZÉS: A sebesség szabályozáshoz egy kompatibilis traktorra van szükség, érvényes sebesség szabályozás aktiválással.

Error Correction

GPS Receiver:

Imp. 1 A

B
☒

Implement RowSense

Use vision guidance, feelers, or other row sensing devices.

C
☒

Speed Control

Automatically adjusts speed to maximize working speed while maintaining acceptable performance.

Note: Speed Control requires a compatible tractor with a valid speed control activation.

Return

Hibajavítás

A—GPS vevő legördülő menü
B—Munkagép RowSense
jelölőnégyzet

C—Sebesség szabályozás
jelölőnégyzet

zb48j1t,1693514184172 -35-31AUG23-1/1

PC29146—UN—26MAY23

Sebesség szabályozás — John Deere Active Implement Guidance™

Válassza ki az Aktív munkagép irányítás funkcióbillentyű > Kalibrációk fül > Sebesség szabályozás gombot.

A sebesség szabályozás lehetővé teszi az automatikus gép sebesség vezérlést az aktív munkagép irányítás teljesítményén alapuló működési sebességek optimalizálásához. Ha a teljesítmény lecsökken a terepi körülmények miatt, a gép automatikusan lelassul, amíg a teljesítmény a kezelő által beállított küszöbértékre nem nő. A gép sebessége a minimális és a maximális nyomkövetési hiba között változik.

Állítsa be a nyomkövetési hiba határértékeit a kezelő preferenciáinak megfelelően. Ha a nyomkövetési teljesítmény csökkenti a maximális nyomkövetési hiba küszöbértéket, a gép a kezelő által beállított minimális sebességre kap parancsot. Másik lehetőség, hogy ha a nyomkövetési teljesítmény jobb, mint a minimális nyomkövetési hiba, a gép a kezelő által beállított maximális sebességre kap parancsot.

1. Írja be a maximális gép sebességet a beviteli mezőbe (A).
2. Írja be a minimális gép sebességet a beviteli mezőbe (B).
3. Írja be a gép gyorsítását a beviteli mezőbe (C).
4. Írja be a gép lassítását a beviteli mezőbe (D).
5. Adja meg a maximális nyomkövetési hibát a beviteli mezőben (E).

Speed Control

Machine Speed

Maximum (mi/h) **(A)**

Minimum (mi/h) **(B)**

Machine Acceleration

Accel. (mph/sec) **(C)**

Decel. (mph/sec) **(D)**

Tracking Error

Maximum (in) **(E)**

Minimum (in) **(F)**

Fordulatszám-szabályozás

- | | |
|---|---|
| A —Maximális gépsebesség beviteli mező | D —Gép lassítás beviteli mező |
| B —Minimális gépsebesség beviteli mező | E —Maximális nyomkövetési hiba beviteli mező |
| C —Gép gyorsítás beviteli mező | F —Minimális nyomkövetési hiba beviteli mező |

6. Írja be a minimális nyomkövetési hibát a beviteli mezőbe (F).

zb48j1t,1693514214305 -35-31AUG23-1/1

PC29147 —UN—26MAY23

RowSense beállítások—John Deere Active Implement Guidance™

Válassza ki az Aktív munkagép irányítás funkcióbillentyű
> Kalibrációk fül > RowSense gombot.

A munkagép RowSense egy felszerelt kompatibilis RowSense érzékelőt kíván meg a munkagépre megfelelően konfigurálva.

1. Írja be a minimális megbízhatóságot a beviteli mezőbe (A). A javasolt kezdő érték 80% vagy magasabb. A megbízhatóság azt jelzi, hogy az érzékelő mennyire bízik a jelzett értékekben.

- 0% = nincs adat
- 100% = majdnem tökéletes hiba becslés

Minél alacsonyabb a minimális megbízhatósági szint, annál hosszabb ideig van használva a RowSense érzékelő, mielőtt a rendszer átkapcsol a GPS-re.

2. Írja be az automatikus előléptetési küszöböt a beviteli mezőbe (B). Ez az a küszöbérték, ahol a John Deere Active Implement Guidance™ automatikusan átkapcsolja a GPS-t a helyi hiba forrásra (RowSense), ha érvényes.

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

RowSense beállítások

A—Minimális megbízhatóság
beviteli mező

B—Automatikus előléptetési
küszöb

zb48j1t,1693514239538 -35-31AUG23-1/1

PC26408—UN—18OCT18

Automatizálási opciók — John Deere Active Implement Guidance™

Válassza ki a John Deere Active Implement Guidance™ munkagép irányítás funkcióbillentyűt, majd a Beállítás lapot, majd az Automatizálási beállítások szerkesztése gombot.

- Válassza ki a visszaállítás kapcsoló viselkedést a legördülő menüből (A). A visszaállítás kapcsoló viselkedése lehetővé teszi a kezelő számára, hogy kiválassza a szinkronizálási viselkedést az AutoTrac és a John Deere Active Implement Guidance™ szelep automatizálás között.
 - Független—Bekapcsolja a munkagép irányítást, amikor a SCV előre reteszelt állásban van.
 - Összes bekapcsolása—Bekapcsolja mind a gép, mind a munkagép irányítását, amikor az AutoTrac visszaállítás kapcsolót megnyomják és az SCV a munkagép irányításhoz reteszelt állásban van.
- Válassza ki a sorbevitel üzemmódot a legördülő menüből (B). A sorbeviteli mód a kezdeti üzemmód, amikor először bekapcsolják.
 - GPS—Amikor az Autotracs visszaállítás kapcsolót megnyomják, a rendszer csak GPS irányítással kezd működni. Ha az AutoTrac visszaállítás gombot másodszor is megnyomják, a rendszer az AutoTrac Vision vagy RowSense rendszert használja, amikor lehetséges. Ha nem érzékelhető termény vagy az AutoTrac Vision irányítórendszer nem érhető el, a rendszer automatikusan csak GPS irányítórendszerre vált át. A GPS módot csak akkor használja, ha a sorokat GPS segítségével ültették.
 - RowSense - Az AutoTrac folytatás kapcsoló megnyomásakor a rendszer automatikusan átvált AutoTrac Vision vagy RowSense üzemmódra, amikor a növényállományt észleli. A rendszer átvált csak GPS irányításra, ha nem észlel terményt. Használja a RowSense üzemmódot, ha a GPS irányítás nem volt használatban a vetés során, vagy a sorok nem egyenesek.
- Ahhoz, hogy a rendszer automatikusan átkapcsoljon a munkagép RowSense-re, amikor a feltételek teljesülnek, válassza ki az Auto kapcsolót a RowSense jelölőnégyzethez (C). Állítsa be a feltételeket a RowSense beállításáiban.

MEGJEGYZÉS: A 4. generációs kijelzőn az AutoTrac forduló automatizálás és a John Deere Active Implement Guidance™ együttes használata

Automatizálási opciók

- | | |
|---|--|
| A—Visszaállítás kapcsoló viselkedése legördülő menü | D—Kormányzás kikapcsolása, amikor a Munka rögzítés KI jelölőnégyzet be van jelölve |
| B—Sorbeviteli mód legördülő menü | E—Digit. bemenet lördülő menü |
| C—Automatikus átkapcsolás RowSense-re jelölőnégyzet | F—Bekapcsolva marad jelölőnégyzet |

esetén javasolt kiválasztani a Kormányzás kikapcsolása lehetőséget, amikor a munka rögzítés KI jelölőnégyzet (D) be van jelölve.

- A felemelt munkagéppel való kormányzás megakadályozásához vagy a munkagép középére állításához annak felemelt állapotában, jelölje be a Kormányzás kikapcsolása, amikor a Munka rögzítés KI jelölőnégyzet (D) be van jelölve. A kormányzás automatikusan bekapcsolható egy magasságszenzorról, ha az csatlakoztatva van a digitális bemenethez (E).
- A John Deere Active Implement Guidance™ bekapcsolva tartásához és a jelenlegi nyomvonal követésének folytatásához - még akkor is, ha az AutoTrac kikapcsol - válassza a Bekapcsolva marad jelölőnégyzetet (F). Addig folytatja a nyomkövetést, amíg az aktuális nyomvonal szám meg nem változik.

zb48j1t,1693514275430 -35-31AUG23-1/1

PC29148—UN—08/JUN23

Optikai irányító kamera kalibráció—John Deere Active Implement Guidance™

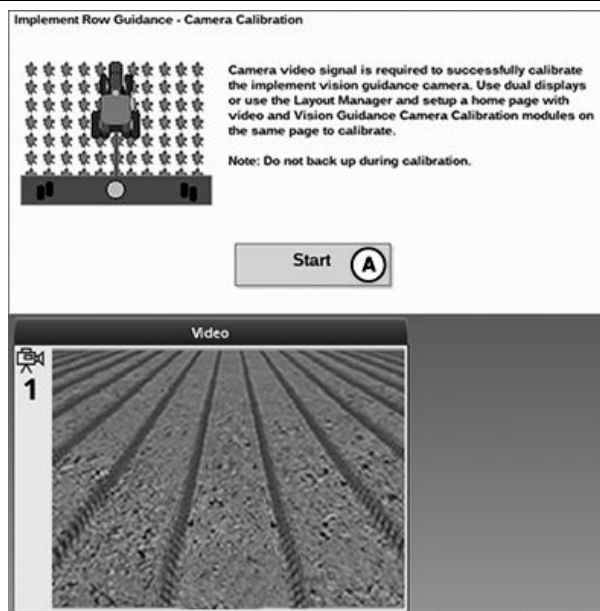
Válassza ki az Aktív munkagép irányítás funkcióbillentyű > Kalibrációk fül > Optikai irányítórendszer kamera kalibráció gombot.

Az optikai irányítás az aktív munkagép irányítás továbbfejlesztése. A munkagépre szerelt kamera színelőírásokat keres a termés és a talaj között a terménysorok helyének meghatározására. Az optikai kamera által biztosított jelek a meglévő érzékelő jelekkel vannak integrálva, hogy a munkaeszköz a sorokon maradjon. Ha nincs jel az optikai kamerától (például, hogy egy vízfolyáson halad át), a normál globális helymeghatározó rendszer (GPS) irányítás tartja a munkaeszközt az irányító vonalon.

Kamera videó jel szükséges a munkagéptoptikai irányító kamera sikeres kalibrálásához. Használja a kettős kijelzöt, vagy használja az Elrendezés kezelő alkalmazást, hogy beállítsa a kezdőoldalt a videó és optikai irányító kamera kalibrációs modulokkal ugyanazon az oldalon a kalibráláshoz.

MEGJEGYZÉS: Ne tolasson a kalibráció során.

1. Válassza ki az indítás gombot (A).



Optikai irányító kamera kalibráció

A—Indítógomb

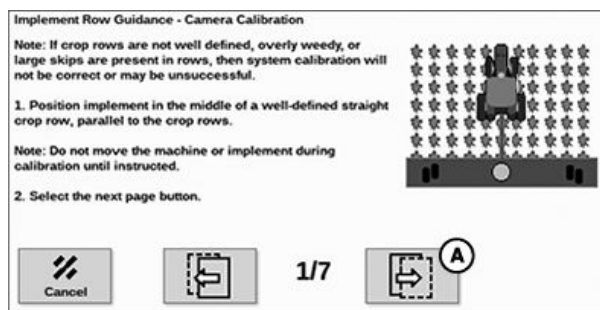
zb48j1t,1693514331294 -35-31AUG23-1/6

MEGJEGYZÉS: Ha a terménysorok nincsenek megfelelően meghatározva, erőteljesen gyomosak, vagy nagy kimaradások vannak a sorokban, akkor a rendszer kalibráció nem lesz megfelelő, vagy sikertelen lehet.

2. Állítsa a munkaeszközt munkahelyzetbe, párhuzamosan a termés sorokkal, és egy jól meghatározott, egyenes termés sor közepére.

MEGJEGYZÉS: Ne mozgassa el a gépet vagy a munkaeszközt a kalibráció során, amíg arra utasítást nem kap.

3. Válassza ki a következő oldal gombot (A).



Optikai irányító kamera kalibráció

A—Következő oldal gomb

Folytatás a következő oldalon

zb48j1t,1693514331294 -35-31AUG23-2/6

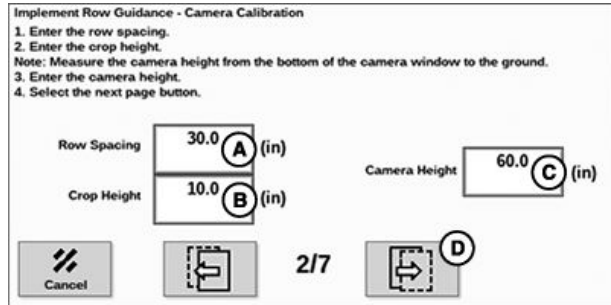
4. Írja be a sortávolságot a beviteli mezőbe (A).
5. Írja be a növénymagasságot a bemeneti mezőbe (B).

MEGJEGYZÉS: Miközben a munkaeszköz munkahelyzetben van, mérje meg a kamera ablakának alja és a talaj közötti magasságot.

6. Adja meg a kamera magasságát a beviteli mezőben (C).
7. Válassza ki a következő oldal gombot (D).

A—Sortáv beviteli mező
B—Növénymagasság beviteli mező

C—Kamera magasság beviteli mező
D—Következő oldal gomb



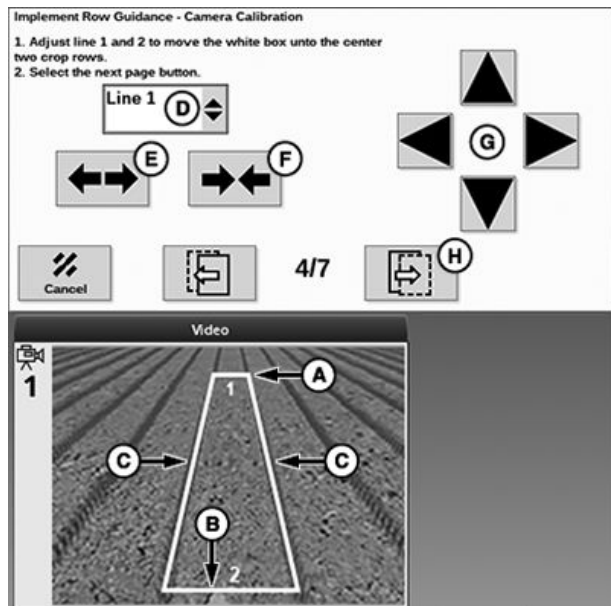
Optikai irányító kamera kalibráció

zb48j1t,1693514331294 -35-31AUG23-3/6

8. Az 1. vonal (A) és a 2. vonal (B) beállításával mozdítsa a fehér mezőt a két növény sor (C) közepe fölé.
 - a. Válasszon egy sort a legördülő menüből (D).
 - b. Válassza ki a gombokat (E—G) és állítsa a vonalat a két növény sor középre.
 - c. Ismételje meg a lépéseket mind az 1. mind a 2. vonalon, amíg a fehér mező közepre nem kerül a növény sorokon.
9. Válassza ki a következő oldal gombot (H).

A—1. sor
B—2. sor
C—Két növény sor közepe
D—Sor kiválasztás legördülő menü

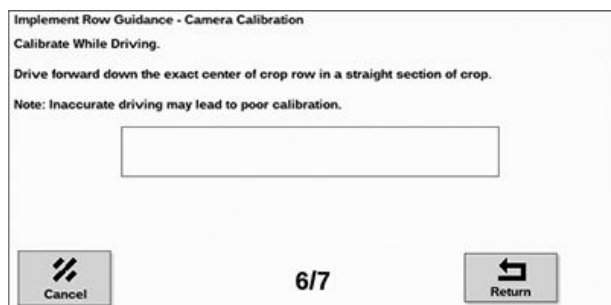
E—Sor szélesebbre vétele gomb
F—Sor keskenyebbre vétele gomb
G—Irány gombok
H—Következő oldal gomb



Optikai irányító kamera kalibráció

zb48j1t,1693514331294 -35-31AUG23-4/6

10. Amikor a Kalibrálás menet közben oldal megjelenik, hajtson előre a növény sor közepén a növény sor egy egyenes szakaszára.



Optikai irányítórendszer kamera kalibráció—Kalibrálás menet közben

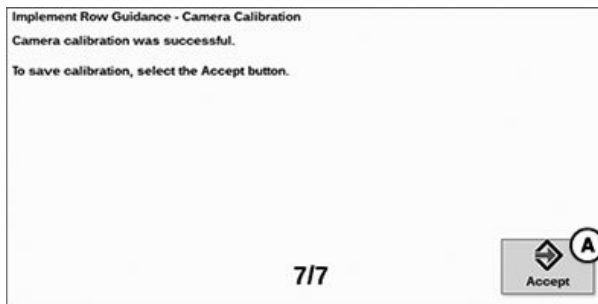
Folytatás a következő oldalon

zb48j1t,1693514331294 -35-31AUG23-5/6

11. A kalibráció mentéséhez válassza ki az elfogadás gombot (A).

MEGJEGYZÉS: Ha a kalibráció sikertelen, állítsa át a munkaeszközt párhuzamosan a növénsorokkal egy jól meghatározott, egyenes növénsor közepén. Győződjön meg róla, hogy elegendő hely van-e a kalibrációhoz, és ismétlje meg a kalibrációs eljárást.

A—Elfogadás gomb



Optikai irányító kamera kalibráció

zb48j1t,1693514331294 -35-31AUG23-6/6

PC26502 —UN—09NOV18

Munkagép követés—Aktív munkagép irányítás

Válassza ki az Aktív munkagép irányítás funkcióbillentyű > Beállítás lap > Munkaeszköz követés szerkesztés gombot.

1. A munkagép navigációs nyomvonalnak az AutoTrac navigációs nyomvonalról függetlenül történő eltolásához válassza ki a Független munkagép nyomvonal eltolás jelölőnégyzetet (A). Jellemzően egyenes nyomvonalak esetén használatos a szabályozott közlekedési alkalmazásokhoz, amikor a sorok között helyez le vetőmagot.

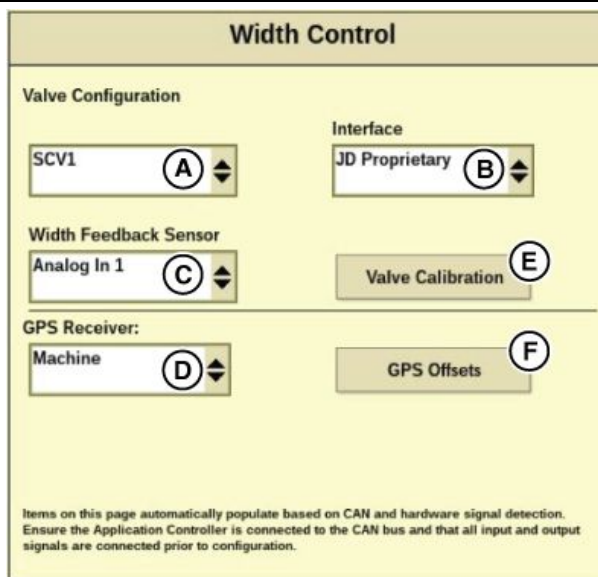
- a. Írja be az irányt a beviteli mezőbe (B) (0 ° = Észak, 90 ° = Kelet, 180 ° = Dél, 270 ° = Nyugat).

MEGJEGYZÉS: Például az Észak-Dél nyomvonal Keleti irányba történő váltásához írja be a 90-et az irányhoz.

- b. Adja meg a távolságot a beviteli mezőben (C).

2. Írja be a helyi hiba eltolási lépésközt a beviteli mezőbe (D). Ez az a mérték, amellyel a munkaeszköz állításra kerül az eltolás gomb minden egyes megnyomásakor.

MEGJEGYZÉS: A munkagép eltolás csak akkor érhető el, ha helyi irányítás (optikai irányítás) van a navigációhoz használva.



Munkaeszköz követés

A—Független munkagép vonal eltolás engedélyezése jelölőnégyzet
B—Irány beviteli mező

C—Távolság beviteli mező
D—Helyi hiba eltolás lépésköz beviteli mező

zb48j1t,1693514360243 -35-31AUG23-1/1

PC589269 —UN—09AUG23

Traktorba beépített John Deere Active Implement Guidance™ rendszer áttekintése

⚠ VIGYÁZAT: A súlyos vagy halálos sérülések elkerülése érdekében a kétirányú hidraulikus munkahengert csak a terepen végzett műveletek során használja, soha ne közúton. A munkaeszköz felemelése előtt győződjön meg róla, hogy a vonószerkezet és a munkaeszköz középső helyzetben van-e. Ha a munkaeszközt megemelte vagy szállítási üzemmódban van, ne aktiválja a kihelyezett vezérlő szelep (SCV) úszó helyzetét.

A traktorba beépített John Deere Active Implement Guidance™ rendszer egy olyan, bizonyos helyeken értékesített hardver megoldás, amely a John Deere Active Implement Guidance™ rendszert használja. A traktorba beépített John Deere Active Implement Guidance™ rendszer kompatibilitása és rendszer funkciója a hely és a berendezés konfigurációja szerint változó lehet. A részegységek rendelkezésre állásával, a rendszer

funkcióival és kompatibilitásával kapcsolatos további információkhoz forduljon a John Deere kereskedőhöz vagy más szervizszolgáltatójához. További információkhoz lásd a kompatibilitási útmutatót a Value Selling Navigatorhoz további információért.

A traktorba beépített John Deere Active Implement Guidance™ rendszer egy olyan művelési megoldás, amely a következőket használja:

- Kétirányú hidraulikus munkahenger felszerelve a traktorra

MEGJEGYZÉS: A munkaeszközt szerelt StarFire vevő opcionális.

- A traktorra szerelt StarFire vevő
- A munkaeszközt szerelt AutoTrac Vision kamera
- A traktor alsó függesztőkarokra szerelt kerék szögszenzor (WAS)

(További információkhoz lásd a traktorba beépített John Deere Active Implement Guidance™ beszerelési utasítását.)

zb48j1t,1693514521819 -35-07AUG25-1/1

A John Deere Active Implement Guidance™ beszerelése a traktorba beépített John Deere Active Implement Guidance™ rendszerhez

A traktorba beépített John Deere Active Implement Guidance™ telepítésekor a következő beállítások szükségesek.

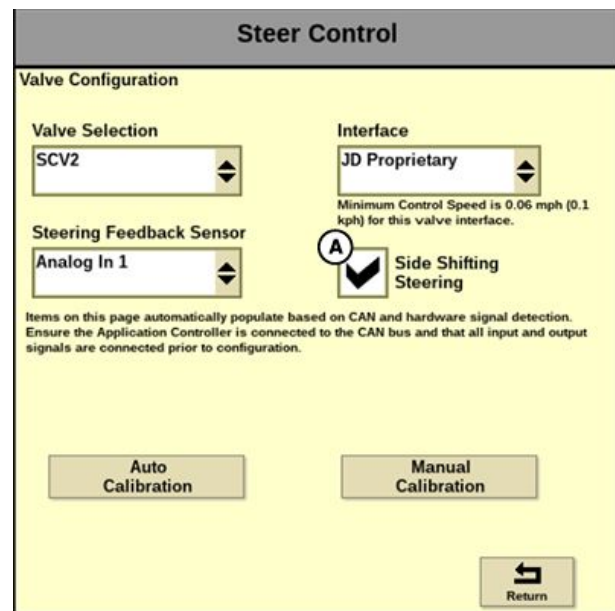
MEGJEGYZÉS: A kijelző beállításakor javasolt ugyanazt a munkaszélességet, navigációs nyomvonalat és munkairányt használni vetéshez és műveléshez.

1. Állítsa be a gépet és a munkaeszközt a kijelzőn. Ellenőrizze, hogy a vonószerkezet ki van-e választva a kijelző rögzítési forrásához.

(További információkért lásd a kijelző kezelési utasítását.)

2. A kormányzás vezérlőben válassza ki a kormányzási oldalváltás jelölőnégyzetet (A).

A—Kormányzási oldalváltás jelölőnégyzet



Kormányzás vezérlés

Folytatás a következő oldalon

zb48j1t,1693514521757 -35-31AUG23-1/7

PC29152—UN—26MAY23

3. A hibajavítás során válassza ki a munkagép RowSense jelölőnégyzetet (A).

A—Munkagép RowSense jelölőnégyzet

Error Correction

GPS Receiver:
Imp. 1

A ☒ **Implement RowSense**
Use vision guidance, feelers, or other row sensing devices.

☒ **Speed Control**
Automatically adjusts speed to maximize working speed while maintaining acceptable performance.

Note: Speed Control requires a compatible tractor with a valid speed control activation.

Return

Hibajavítás

zb48j1t,1693514521757 -35-31AUG23-2/7

PC29153 —UN—26MAY23

4. A RowSense beállításoknál írja be a 80%-ot a minimális megbízhatóság beviteli mezőbe (A).
5. Írja be a 10 cm-t a küszöb automatikus javaslat beviteli mezőbe (B).

A—Minimális megbízhatóság beviteli mező

B—Küszöb automatikus javaslat beviteli mező

RowSense Settings

Source: Vision

Lateral Error: 0 (Cm)

Heading Error: 0 (deg)

Curvature: 0.0 (dpm)

Confidence: 0 %

Source Addr: C6

Is Driving: ☐

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

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

RowSense beállítások

Folytatás a következő oldalon

zb48j1t,1693514521757 -35-31AUG23-3/7

PC27853 —UN—15MAY20

6. Az automatizálási opcióknál válassza ki az összes bekapcsolást a Folytatás kapcsoló viselkedés legördülő menüből (A).

MEGJEGYZÉS: A GPS opcionális, és egy munkaeszköz StarFire vevő felszerelése szükséges hozzá.

7. Válassza ki a sorbevitel üzemmódot a legördülő menüből (B).
8. Válassza ki az Automatikus átkapcsolás RowSense-re jelölőnégyzetet (C).
9. Válassza ki a kormányzás kikapcsolását, amikor a munka rögzítés ki jelölőnégyzet (D) be van jelölve. Ez a funkció megemelt helyzetbe állítja a munkaeszközt.

A—Visszaállítás kapcsoló viselkedése legördülő menü

B—Sorbeviteli mód legördülő menü

C—Automatikus átkapcsolás RowSense-re jelölőnégyzet

D—Kormányzás kikapcsolása, amikor a Munka rögzítés KI jelölőnégyzet be van jelölve

Automatizálási opciók

zb48j1t,1693514521757 -35-31AUG23-4/7

10. A munkagép követésben ne jelölje be a független munkagép nyomvonal eltolás jelölőnégyzetet (A).
11. Írja be az eltolási növekményt a beviteli mezőbe (B). Ez az a mérték, amellyel a munkagép állításra kerül az eltolás gomb minden egyes megnyomásakor.

A—Független munkagép vonal eltolás engedélyezése jelölőnégyzet

B—Eltolási növekmény beviteli mező

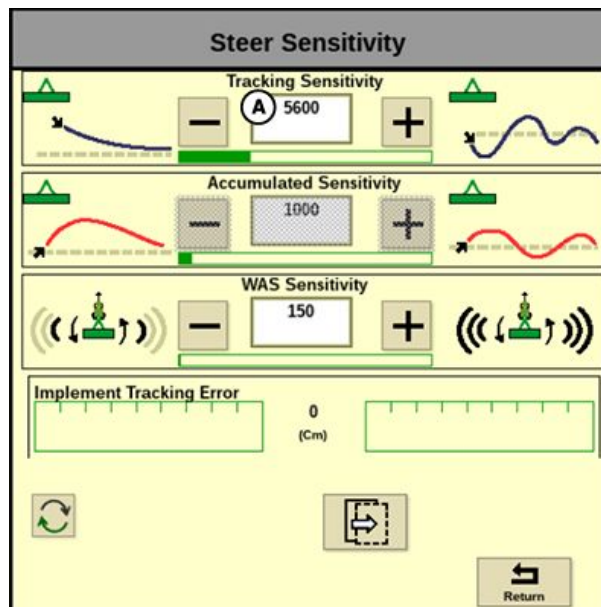
Munkaeszköz követés

Folytatás a következő oldalon

zb48j1t,1693514521757 -35-31AUG23-5/7

12. A kormányzási érzékenységnél állítsa a nyomkövető érzékenységet (A) 5600-ra.

A—Követési érzékenység



Kormányzási érzékenység 1/2

zb48j1t,1693514521757 -35-31AUG23-6/7

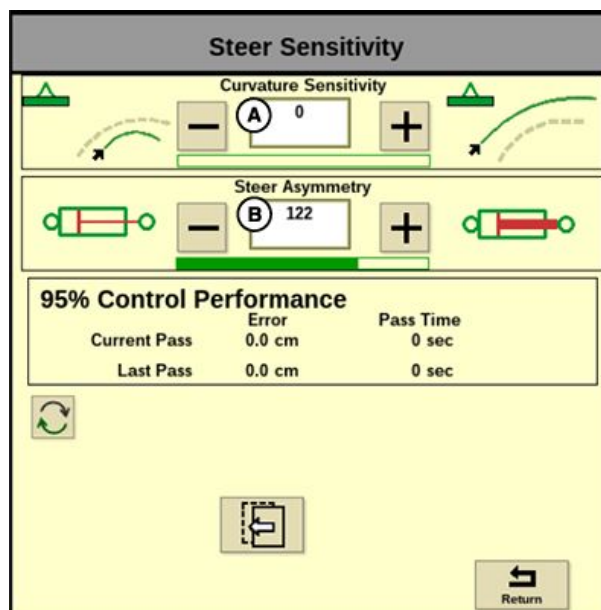
PC29156—UN—26MAY23

13. A kormányzási érzékenység második oldalán állítsa a görbület érzékenységet (A) 0-ra.

14. Kormányzási aszimmetria (B) beállítása 122-re.

A—Görbület érzékenység

B—Kormány aszimmetria

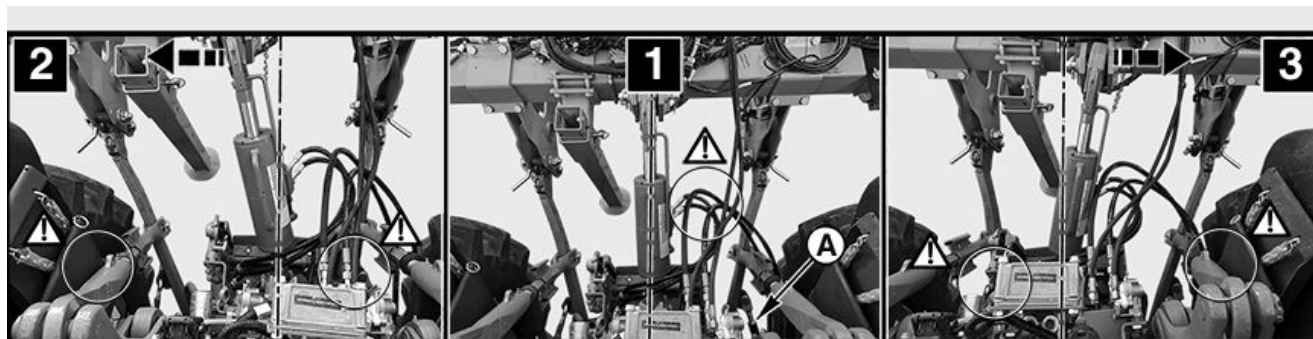


Kormányzási érzékenység 2/2

zb48j1t,1693514521757 -35-31AUG23-7/7

PC29157—UN—26MAY23

Első használat - Munkagép beállítás:



ZX500193

Első használat

A—Hidraulikus munkahenger
1—Emelőkar pozíciója -
Hidraulikus munkahenger
középre állítva

2—Emelőkar pozíciója -
Teljesen kítolt hidraulikus
munkahenger

3—Emelőkar pozíciója -
Teljesen behúzott hidraulikus
munkahenger

Az első használat előtt el kell végezni a készülék beállítását és a rendszer kalibrálását. Járjon el a következők szerint:

MEGJEGYZÉS: A szükséges kalibrálási képernyők eléréséhez lásd a Beállítások - John Deere Active Implement Guidance™ - Kormányzási kalibrációk - John Deere Active Implement Guidance™ című részt.

1. Munkagép beállítás

FONTOS: Figyeljen arra, hogy a középső függesztőkar a(z) 1 vagy 3 helyzetben nem ütközik vagy zavarja a traktor más hidraulikatömlőit vagy hasonló alkatrészeit.

Figyeljen arra, hogy a középső függesztőkar a(z) 2 vagy 3 helyzetben nem ütközik vagy zavarja a munkagép alkatrészeit.

FONTOS: Győződjön meg arról, hogy az alsó emelőkarok a(z) 2 vagy 3 helyzetben soha ne ütközzön vagy zavarja a gumiabroncsot vagy a differenciálmű házát, amikor a hidraulikus munkahenger (A) teljesen ki/be van tolvá, és az emelőkarok teljesen fent vagy lent vannak.

- Ellenőrizze a hidraulikus munkahenger villa előbeállítását.
- Lassan húzza ki teljesen a hidraulikus munkahengert (A), és ügyeljen arra, hogy ne ütközzön vagy sérüljön meg semmi (pl. a differenciálmű háza).
- A lengéscsillapítónak elegendő helynek kell lennie, és a visszajelző érzékelő nem ütközhet a visszajelző érzékelőházba. Ha igen, állítsa be a lengéscsillapító hosszát.
- Lassan húzza vissza teljesen a hidraulikus munkahengert (A), és ellenőrizze, hogy az alsó

láncszemek nem ütköznek-e valaminek (pl. a differenciálmű házának) vagy nem sérülnek-e meg.

- Ellenőrizze, hogy a visszajelző érzékelő nem ütközik-e a visszajelző érzékelőházba.
- Ügyeljen arra, hogy a munkagép középső helyzetben maradjon a traktor mögött, amikor a hidraulikus munkahenger (A) középső állásban van.

2. Általános információk

Ellenőrizze a használt traktor kerékméretét és nyomtávját.

Ha a rendszert más körülmények között használják, amelyek speciális beállításokat, kerékméretet vagy nyomtávot (pl.) igényelnek, CSAK a "Kézi kalibrálás" opciót használja.

Állítsa be a "Min és max" értékeket, hogy ne találjon el semmilyen alkatrészt/kereket.

3. Hidraulikatömlők

A hidraulikatömlőket helyesen kell csatlakoztatni - Kitolás a kitoláshoz és behúzás a behúzáshoz. Ha ez megtörtént, akkor 124-es "Kormányzási aszimmetria" adható meg (lásd **Kormányzási érzékenység a Vezérlőegység beállítás** oldalon). Ellenkező esetben a 83-as értéket kell beírni.

Ez ellenőrizhető a frekvencia pásztázással és a pozícióparanccsal = a rendszer nagyon simán kormányoz/mozog. A hidraulikus munkahenger (A) azonos sebességgel tolódik ki és húzódik be.

4. Kalibrálás/hangolás

Folytassa a készülék és a kamera kalibrálását. A munkagép kalibrálása történhet manuálisan vagy automatikusan (lásd a John Deere Active Implement Guidance™ kezelési utasítást).

MEGJEGYZÉS: Az Automatikus kormányzás kalibrálás kevésbé agresszív kitolási és behúzási küszöbértékeket eredményezhet. Ha nagyobb agresszivitásra van szükség, végezzen kézi kalibrálást.

A rendszer kalibrálása után a "Nyomkövetési érzékenység" és a "Kormányzás aszimmetria" értékeket nem szabad megváltoztatni.

Ha szükséges, kezdje el a finomhangolást:

- WAS érzékenység - fontos, és a rendszert többé-kevésbé agresszívvá teszi.

- Kitolás/visszahúzás küszöbérték - egyszer kell beállítani a végrehajtáshoz, és nem szükséges utólag megváltoztatni. A végrehajtás a lehető leghaladtabban, de folyamatos mozgás mellett történik.
- Max érzékelő feszültség - egyszer kell beállítani, és maradhat a rendszer számára (végrehajtás). Minden alkalommal szükség szerint beállítható.
- Kamerahangolás - a kamera teljesítményének javítása vagy a növényesorok elvesztésének elkerülése érdekében a kamera szöge megváltoztatható (az első tengely elé mutat), de a magasságnak változatlan kell maradnia. Bizonyos esetekben a Kitolási/behúzási küszöbértékek agresszivitása is segíthet.

zb48j1t,1693514521707 -35-31AUG23-2/2

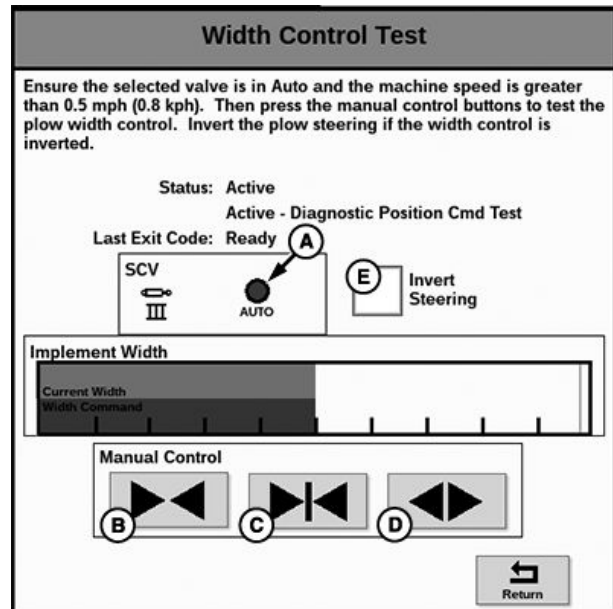
Szélesség szabályozás teszt—Eke kormányzás

Válassza ki az Eke kormányzás funkcióbilleentyű > Kalibrációk fül > Szélesség vezérlés teszt gombot.

1. Győződjön meg róla, hogy a kihelyezett vezérlő szelep (SCV) állapotjelzője (A) automatikus állást mutat, és a gép sebessége nagyobb, mint 0,1 km/h (0,06 mph).
2. Az eke szélesség szabályozás teszteléséhez használja a kézi vezérlés gombokat (B—D).
3. Ha az eke szélessége az ellenkező irányba mozdul, válassza ki a kormányzás megfordítása jelölőnégyzetet (E).

A—SCV állapot visszajelző
B—Visszahúzás gomb
C—Középső gomb

D—Kiszélesít gomb
E—Kormányzás megfordítása jelölőnégyzet



Szélesség szabályozás teszt

zb48j1t,1693514880552 -35-31AUG23-1/1

PC27025 —UN—23MAY19

Manuális SCV kalibráció—Eke kormányzás



VIGYÁZAT: A komoly sérülések elkerüléséhez tartson mindenkit távol a berendezéstől. A folyamathoz a géppel előre kell haladni. A munkagép mozog a kalibráció során. A kalibrálás elvégzése előtt olvassa el és kövesse a Biztonság c. fejezet A munkaeszköz automatizáló rendszerek biztonságos használata részben foglaltakat.

MEGJEGYZÉS: A küszöbértékek a normál gyártási toleranciák miatt mindegyik kihelyezett vezérlőszelephez (SCV) egyediek. A küszöbérték legkisebb olyan értékre való finomhangolása, amely még érzékelőfeszültséget generál, módosítja az optimális teljesítményt. A visszacsatoló érzékelőnél legalább 1 V különbségnek kell lennie a maximális kitolt és visszahúzott helyzetek között.

Az SCV kalibráció az UCC2 alkalmazásvezérlő kalibrálására használható, az eke kormánymechanizmus mozgatása előtt szükséges minimális hidraulikus vezérlőegység jel meghatározására. A SCV kalibrálása nélkül az eke mechanizmus túl gyorsan vagy lassan kitolja vagy visszahúzza, vagy nem a várt módon működik a hidraulika korlátai miatt. Ezek a problémák megnehezítik a vezérlőegység számára, hogy megtartsák a szükséges eke szélességet, hogy a barázdák egyformák legyenek.

MEGJEGYZÉS: Fontos, hogy a kerékszőg érzékelő egyszerre mozog a hidraulikus munkahengerrel, ami az eke mechanizmus mozgását okozza.

Kalibrálja, ha:

- Új profil jön létre.
- A kitolás és a behúzás érték is 5 vagy 250 (gyári alapértékek).
- Az értékek egy másik erőgépről lettek átmásolva.
- A hidraulika tömlő elvezetése a SCV-k között változik.

- Hidraulikus részegység javításokat kell elvégezni a gépen vagy a munkaeszközön.
- Beállította a kiegyenlítő szelepet.
- Módosította a hidraulika átfolyását.

MEGJEGYZÉS: A kalibrálás előtt ellenőrizze, hogy a hidraulikaolaj üzemi hőmérsékleten van.

Manuális SCV kalibráció

Válassza ki az Eke kormányzás funkcióbillentyű > Kalibrációk fül > Manuális kalibrálás gombot.

1. Állítsa a kiválasztott SCV-t automatikus üzemmódba.
2. Állítsa az SCV-t kitolt reteszelt helyzetbe, ne hagyja úszó állásban.
3. Haladjon a géppel előre 0,7 km/h (0.45 mph) fölötti sebességgel. Ne kapcsolja be az AutoTrac-et.

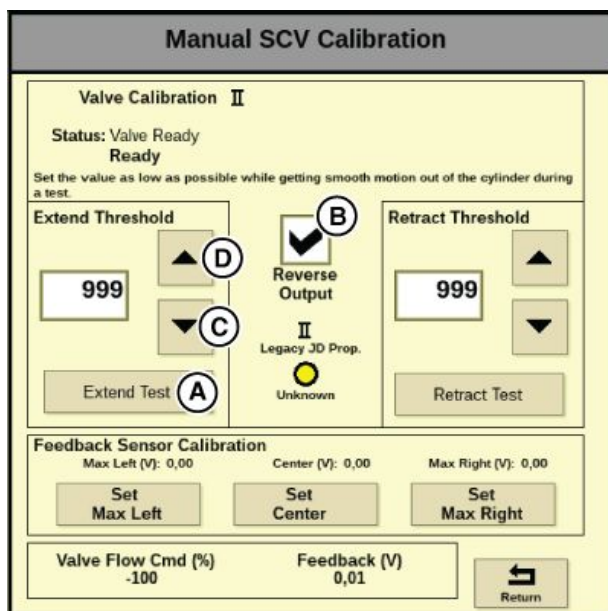
(Lásd az SCV sebességkövetelményeket a gép kezelési utasításában.)

4. Válassza ki a Kitolás teszt gombot (A).

MEGJEGYZÉS: A bal és jobb irányok a fülkében ülő és előre felé néző kezelő szempontjából vannak meghatározva. Ha a munkaeszköz az ellenkező irányba mozdul a kívánthoz képest, válassza ki a kimenet megcserélése jelölőnégyzetet (B).

5. Válassza ki a csökkentés gombot (C), amíg a munkaeszköz nem mozdul.
6. Válassza ki a növelés gombot (D), amíg a munkaeszköz a lehető leghaladtabban mozog, miközben fenntartja a folyamatos mozgást.

MEGJEGYZÉS: Ha a teszt során a munkaeszköz kormányzás munkahengere eléri a minimális vagy a maximális löketet, a munkahengert állítsa újra pozícióba.



Manuális SCV kalibráció—Kitolási teszt

A—Kitolás teszt gomb
B—Kimenet megcserélése
jelölőnégyzet

C—Csökkentés gomb
D—Növelés gomb

PC589251 —UN—09AUG23

zb48j1t,1693514880488 -35-31AUG23-2/5

7. Válassza ki a teszt leállítása gombot.

PC29141 —UN—26MAY23



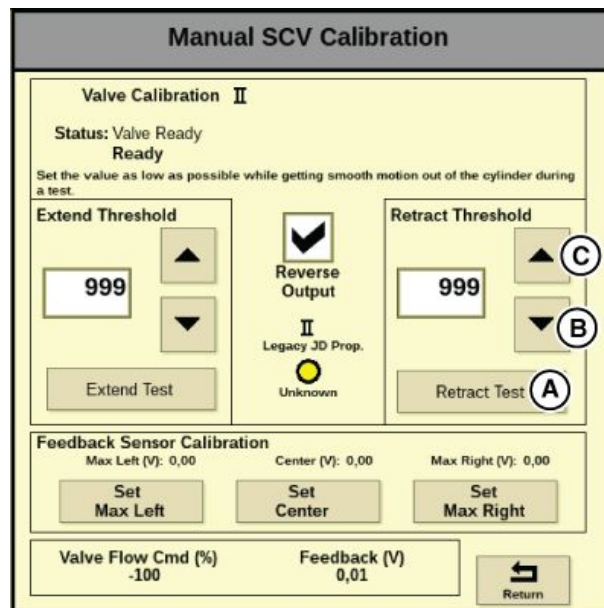
Teszt leállítása gomb

zb48j1t,1693514880488 -35-31AUG23-3/5

8. Válassza ki a visszahúzás teszt gombot (A).
9. Válassza ki a csökkentés gombot (B), amíg a munkaeszköz nem mozdul.
10. Válassza ki a növelés gombot (C), amíg a munkaeszköz a lehető leghosszabban mozog, miközben fenntartja a folyamatos mozgást.

MEGJEGYZÉS: Ha a teszt során a munkaeszköz kormányzás munkahengere eléri a minimális vagy a maximális löketet, a munkahengert állítsa újra pozícióba.

A—Visszahúzás teszt gomb C—Növelés gomb
B—Csökkentés gomb



Manuális SCV kalibráció—Visszahúzás teszt

Folytatás a következő oldalon

zb48j1t,1693514880488 -35-31AUG23-4/5

PC589252 —UN—09AUG23

11. Válassza ki a teszt leállítása gombot.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Teszt leállítása gomb

zb48j1t,1693514880488 -35-31AUG23-5/5

Eke konfiguráció—Eke kormányzás

Válassza ki az Eke kormányzás funkcióbillejtő > Beállítás lap > Eke konfiguráció szerkesztése gombot.

A teljes munkaeszköz szélesség a munkaeszköz minimális és maximális szélességét méri a legkülső munkaszélességi pontok között.

Az Egyedi elemek az elemek minimális és maximális szélességét mérik két szomszédos munkapont között.

Teljes munkaeszköz szélesség

- Válassza ki a Teljes munkaeszköz szélességet az üzemmód legördülő menüből (A).
- Teljesen nyissa ki a munkaeszközt, írja be a maximális fizikai határértéket a beviteli mezőbe (B), majd válassza ki a maximális szélesség beállítása gombot (C).
- Teljesen húzza vissza a munkaeszközt, adja meg a minimális fizikai határértéket a beviteli mezőben (D), majd nyomja meg a minimális szélesség beállítása gombot (E).
- Állítsa a munkaeszközt középső helyzetbe, adja meg a középső helyzet szélességét a beviteli mezőben (F), majd nyomja meg a Közép beállítás gombot (G).

MEGJEGYZÉS: Győződjön meg róla, hogy a nyomvonal szélessége megegyezik a Berendezés kezelőben beállított munkagép szélességgel.

- Írja be a nyomvonal szélességet a beviteli mezőbe (H).

MEGJEGYZÉS: Adja meg a felhasználói korlátozásokat, hogy korlátozza a munkaeszköz maximális vagy minimális szélességének elérését.

Plow Configuration

Definition Mode: Total Implement Width (A)

Total Implement Width Physical Limits

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

Total Implement Width User Limits

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

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

Feedback Sensor Calibration

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

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

Teljes munkaeszköz szélesség

- | | |
|--|---|
| A—Üzemmód legördülő menü | F—Középső helyzet szélesség beviteli mező |
| B—Maximális fizikai határérték beviteli mező | G—Középállás beállítása gomb |
| C—Maximális szélesség beállítása gomb | H—Nyomvonal szélesség beviteli mező |
| D—Minimális fizikai határérték beviteli mező | I—Minimális felhasználói határérték beviteli mező |
| E—Minimális szélesség beállítása gomb | J—Maximális felhasználói határérték beviteli mező |
- Írja be a minimális felhasználói korlátot a beviteli mezőbe (I).
 - Írja be a maximális felhasználói korlátot a beviteli mezőbe (J).

Folytatás a következő oldalon

zb48j1t,1693514880432 -35-31AUG23-1/2

PC589253 —UN—09AUG23

Egyedi elemek

1. Válassza ki az Egyedi elemeket az üzemmód legördülő menüből (A).
2. Teljesen nyissa ki a munkaeszközt, írja be a maximális fizikai határértéket a beviteli mezőbe (B), majd válassza ki a maximális szélesség beállítása gombot (C).
3. Teljesen húzza vissza a munkaeszközt, adja meg a minimális fizikai határértéket a beviteli mezőben (D), majd nyomja meg a minimális szélesség beállítása gombot (E).
4. Írja be az elemek számát a beviteli mezőbe (F).
5. Állítsa a munkaeszközt középső helyzetbe és válassza ki a Közép beállítás gombot (G).

MEGJEGYZÉS: Győződjön meg róla, hogy a nyomvonal szélessége megegyezik a Berendezés kezelőben beállított munkagép szélességgel.

6. Írja be a nyomvonal szélességet a beviteli mezőbe (H).

MEGJEGYZÉS: Adja meg a felhasználói korlátozásokat, hogy korlátozza a munkaeszköz maximális vagy minimális szélességének elérését.

7. Írja be a minimális felhasználói korlátot a beviteli mezőbe (I).
8. Írja be a maximális felhasználói korlátot a beviteli mezőbe (J).

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

Egyedi elemek

- | | |
|--|---|
| A—Üzemmód legördülő menü | F—Elemek száma beviteli mező |
| B—Maximális fizikai határérték beviteli mező | G—Középállás beállítása gomb |
| C—Maximális szélesség beállítása gomb | H—Nyomvonal szélesség beviteli mező |
| D—Minimális fizikai határérték beviteli mező | I—Minimális felhasználói határérték beviteli mező |
| E—Minimális szélesség beállítása gomb | J—Maximális felhasználói határérték beviteli mező |

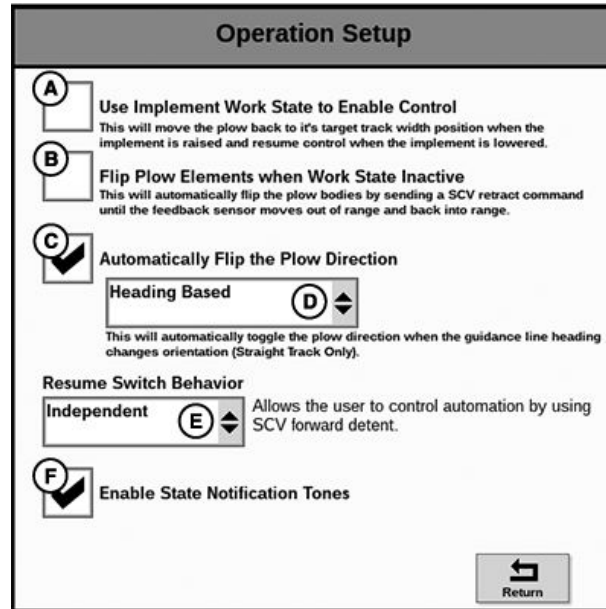
zb48j1t,1693514880432 -35-31AUG23-2/2

PC589254—UN—09AUG23

Művelet beállítása — Eke kormányzás

Válassza ki az Eke kormányzás funkcióbillentyű > beállítás lap > művelet beállítás szerkesztése gombot.

1. Az eke visszaállításához a cél nyomvonal szélességre a munkaeszköz felemelt helyzetében és a vezérlés visszaállításához a munkaeszköz leeresztett helyzetében után, válassza ki a Munkaeszköz munka állapot használata a vezérlés engedélyezéséhez jelölőnégyzetet (A). Amikor engedélyezve van és a munkaeszköz nincs munkahelyzetben, az eke kormányzás nem tudja mozgatni a munkaeszközt.
2. Az ekefejek automatikus tükrözéséhez egy kihelyezett vezérlő szelep (SCV) visszahúzás parancs elküldésével, amíg a visszacsatoló érzékelő a tartományon kívülre kerül, majd vissza a tartományba, válassza ki az Ekefejek tükrözését, amikor a munka állapot inaktív jelölőnégyzet (B) ki van jelölve.
3. Az eke irány automatikus tükrözéséhez válassza ki a jelölőnégyzetet (C), és válassza ki vagy az Irány alapú vagy a Dőlés alapú lehetőséget a legördülő menüből (D).
 - A Dőlés alapú automatikusan kiválasztja az eke irányt a traktor dőlési szöge alapján (csak a barázdában járó szántás esetén).
 - A Haladási irány alapú automatikusan átváltja az eke irányát, amikor az irányítási vonal iránya változik (csak egyenes nyomvonal).
4. Válassza a Független vagy az Összes bekapcsolása lehetőséget a Folytatás kapcsoló viselkedés legördülő menüből (E).
 - A független bekapcsolja a munkagép irányítást, amikor az SCV manuálisan előre reteszelt állásban van.
 - Összes bekapcsolása bekapcsolja mind a gép, mind a munkagép irányítását, amikor az AutoTrac



Művelet beállítása

- A**—Használja a munkagép munka állapotát a vezérlés jelölőnégyzet engedélyezéséhez
B—Eke elemek tükrözése, amikor a munka állapot inaktív jelölőnégyzet
C—Eke irány automatikus tükrözése jelölőnégyzet

- D**—Eke irány automatikus tükrözése legördülő menü
E—Visszaállítás kapcsoló viselkedése legördülő menü
F—Állapot értesítési hangok engedélyezése jelölőnégyzet

visszaállítás kapcsolót megnyomják és az SCV a munkagép irányításhoz reteszelt állásban van.

5. A hangok engedélyezéséhez, amikor a művelet egy másik állapotra vált, válassza ki a jelölőnégyzetet (F).

zb48j1t,1693514880390 -35-31AUG23-1/1

PC27015 —UN—15APR19

A szélesség szabályozás kalibrálása—Eke kormányzás

Válassza ki az Eke kormányzás funkcióbillentyű > kalibrációk fület.

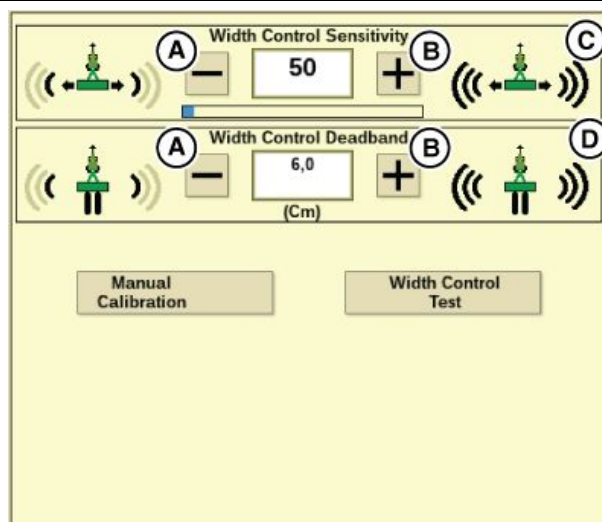
A szélesség szabályozás beállítások módosításához válassza ki a csökkentés (A) vagy növelés (B) gombot.

Szélesség szabályozás érzékenység (C)—Meghatározza, hogy milyen agresszíven reagál a rendszer az alkalmazás vezérlő szélesség állítási parancsaira. A magasabb értékek hatására a rendszer agresszíven reagál.

Szélesség szabályozás holtsáv (D)—Meghatározza a tartomány vagy a tűréshatárt, ahol a rendszer nem mozdítja el az ekét korrekció végett. Ha túl alacsonyra van állítva, a szelep folyamatosan állítja a munkagépet.

A—Csökkentés gomb
B—Növelés gomb

C—Szélesség szabályozás érzékenység
D—Szélesség szabályozás holtsáv



Szélesség szabályozás beállítások

zb48j1t,1693514880352 -35-31AUG23-1/1

PC589255 —UN—09AUG23

Szélesség szabályozás—Eke kormányzás

Válassza ki az Eke kormányzás funkcióbillentyű > Beállítás lap > Szélesség szabályozás szerkesztése gombot.

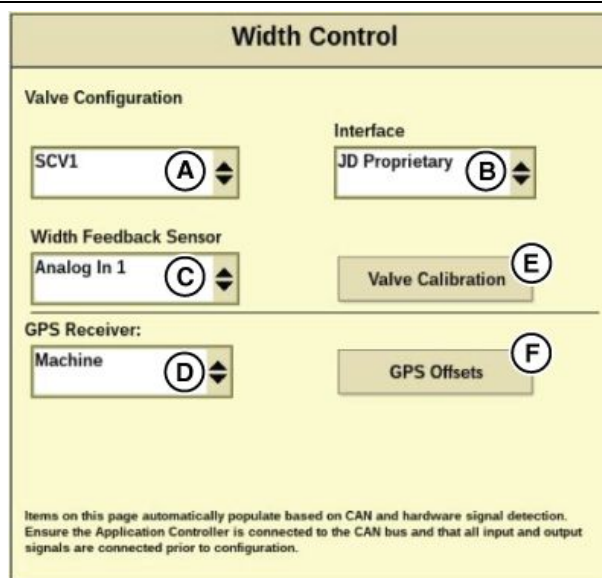
A legördülő menük (A—D) automatikusan kitöltésre kerülnek a CAN és a hardver jel érzékelés alapján. Győződjön meg róla, hogy az Alkalmazás vezérlő csatlakoztatva van a CAN Bus-hoz és az összes bemeneti és kimeneti eszköz csatlakoztatva van a konfiguráció előtt.

1. Győződjön meg róla, hogy minden kiválasztás helyes.
2. Válassza ki a Szelep kalibrálás gombot (E) és végezze el a manuális kalibrálást.
3. Válassza ki a GPS eltolódások gombot (F) és adja meg a vevő eltolódásokat.

(A manuális kalibrációra vonatkozó további információkat lásd a Kormányzás kalibrálása című részben.)

A—Szelepválasztás legördülő menü
B—Interfész legördülő menü
C—Szélesség visszacsatolás érzékelő legördülő menü

D—GPS vevő legördülő menü
E—Szelep kalibráció gomb
F—GPS eltolódások gomb



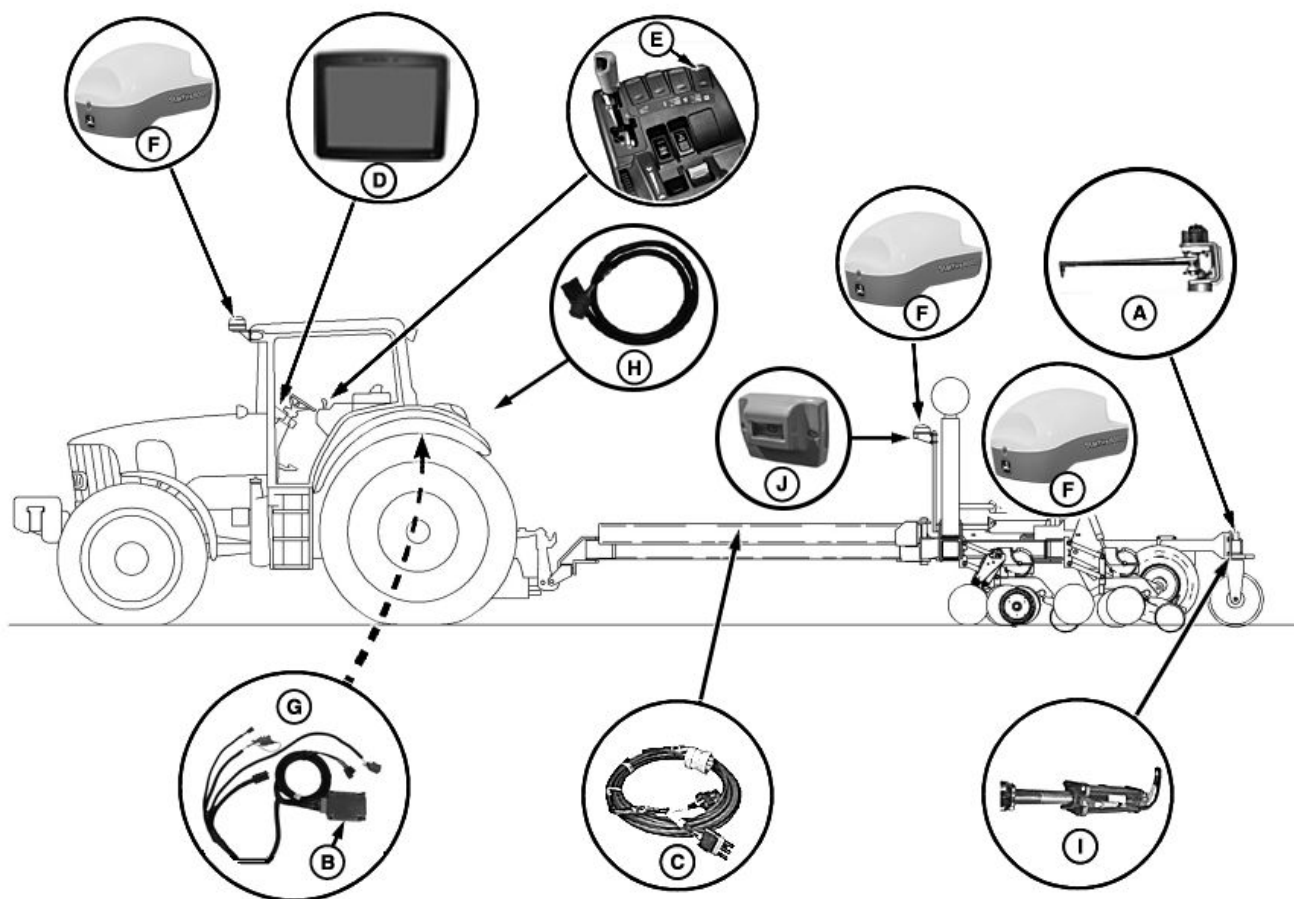
Szélesség szabályozás

zb48j1t,1693514880296 -35-31AUG23-1/1

PC589289 —UN—09AUG23

Működtetés

Alap működés áttekintés



Aktív munkaeszköz-irányítás áttekintés

A—Kerék szögzenzor
B—UCC2 alkalmazásvezérlő
C—Munkagép visszacsatolás érzékelő vezetékköteg

D—Kijelző
E—SCV vezérlőkar
F—StarFire vevő
G—Alkalmazásvezérlő vezetékköteg

H—9-érintkezős gép oldali munkagép visszacsatolás vezetékköteg
I—Munkagép kormányrendszer

J—AutoTrac Vision kamera (opcionális)

- A kihelyezett tömb (SCV) automatikus üzemmódba van állítva.

MEGJEGYZÉS: Az SCV nem kapcsolható automatikus üzemmódba, amikor az erőgép parkolóállásban van. Az automata üzemmód 0,1 km/h (0,06 mph) vagy nagyobb sebességet igényel a munkagép hidraulika automatikus bekapcsolásához.

- A kerék szögérzékelő (A) kommunikál az UCC2 alkalmazásvezérlővel (B) a munkagép visszacsatolás érzékelő kábelköteg (C) segítségével.
- A kezelő kalibrálja a rendszert a kijelző (D) és az SCV vezérlőkar (E) segítségével.
- Az UCC2 alkalmazásvezérlő kiszámítja a munkagép helyzetét a StarFire vevők (F) segítségével.
- Amikor korrekció szükséges, egy jel megy az UCC2 alkalmazásvezérlőből az alkalmazásvezérlő vezetékkötegen keresztül (G) vagy a gép SCV

vezérlőegységbe a munkagép visszacsatolás vezetékkötegen (H) keresztül, vagy egy külső szelepre a CAN-buszon keresztül.

MEGJEGYZÉS: Ha külső szelepet használ, akkor nem használható a 9-érintkezős gépoldali munkagép visszacsatolás vezetékköteg. Kapcsolja szét a vezetékköteget amikor a gép nincs feszültség alatt.

- Az SCV vezérlőegység utasításokat ad hidraulikaolaj küldésére a munkagép kormányrendszerhez (I).
- Az AutoTrac Vision kamera (J) egy opcionális részegység, amely kommunikálja a helyi helyzetet az UCC2 alkalmazásvezérlővel a korrekció kiszámításához és a teljesítmény növeléséhez.
- A rendszer folyamatosan figyeli és állítja a munkagép helyzetét.

zb48j1t,1693515046544 -35-31AUG23-1/1

PC27855—UN—18FEB20

Munkagép automatizálás bekapcsolása

⚠ VIGYÁZAT: A súlyos vagy halálos sérülés elkerülésére tiltsa le a gép és a munkaeszköz irányítórendszereit, mielőtt úttestre hajt.

1. Állítsa be az irányítási nyomvonalat a kijelzőn.
2. Ellenőrizze, hogy az alkalmazás készen áll-e a bekapcsolásra:
 - Ellenőrizze, hogy a John Deere Active Implement Guidance™ állapot kördiagram (A) 2/4 állapotban legyen.
 - Ellenőrizze, hogy az eke kormányzás bekapcsolásra készen áll (sárga) állapotban (A) legyen.

(További információkért lásd a Diagnosztika részt.)

MEGJEGYZÉS: Az SCV nem kapcsolható automatikus üzemmódba, amikor az erőgép parkolóállásban van.

Az automata üzemmód 0,1 km/h (0.06 mph) vagy nagyobb sebességet igényel a munkaeszköz hidraulika automatikus bekapcsolásához.

3. Vegye ki a gépet parkolóállásból.

MEGJEGYZÉS: Hagyja az SCV 3-at reteszelve minden menet után.

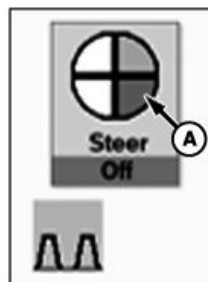
4. A munkaeszköz Auto mód bekapcsolásához állítsa az SCV vezérlő kart (A) előre reteszelt állásba.
 - Ha az erőgépet TouchSet kijelzővel használja, ellenőrizze, hogy az EC átvált AC-ra (B).
 - Ha egy CommandCenter-es gépet üzemeltet, ellenőrizze, hogy az Auto mód KI (C) az (D) Auto üzemmódra vált-e.
5. Ha lehetséges, engedje le a munkagépet munkahelyzetbe.

⚠ VIGYÁZAT: A John Deere Active Implement Guidance™ közvetlenül a bekapcsolás után elkezd a vonal befogását. Csoroszlya kormányzási rendszert használó munkaeszközöknél a mozgás akkor is elkezdődik, ha a munkaeszköz nem ér a talajhoz. A súlyos vagy halálos sérülések elkerülése érdekében ellenőrizze, hogy a gép és a munkaeszköz közelében nem tartózkodnak-e személyek.

6. Munkaeszköz automatizálás bekapcsolása. A bekapcsolási követelmények a konfigurációtól függenek.

MEGJEGYZÉS: A rendszer kikapcsol, ha a gép sebessége gyorsabb, mint a maximális sebesség.

- A John Deere Active Implement Guidance™ AutoTrac sebessége a platformtól függ.



Kormányzás gomb

A—Állapot kördiagram

PC589256 —UN—09AUG23



Eke kormányzás gomb

A—Bekapcsolásra kész állapot



SCV vezérlőkar

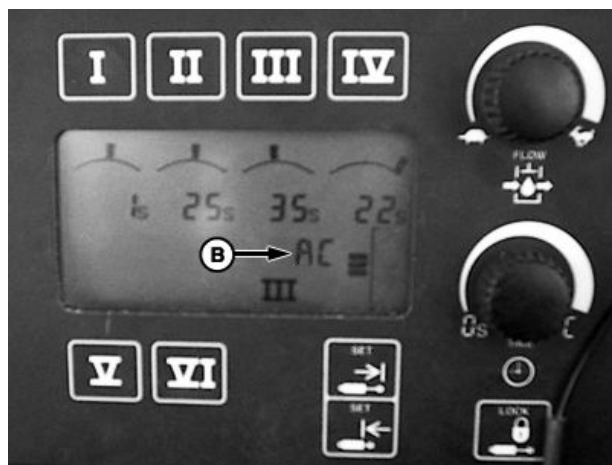
A—SCV vezérlőkar

(További információkhoz lásd a Gép kezelési utasítását.)

- A követési mód maximális sebessége 36 km/h (22,4 mph).
- Az eke kormányzás maximális sebessége 15 km/h (9,3 mph).

A John Deere Active Implement Guidance™ állapot kördiagram (A) 4/4 darabot jelez bekapcsolt állapotban.

- a. Állítsa a Kormányzás gombot (B) BE értékre.



RHD kijelző

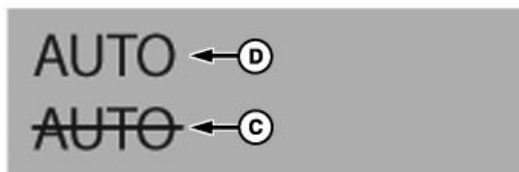
MEGJEGYZÉS: A követés mód ugyanarra az útvonalra állítja a munkaeszköz irányítást, mint a gépvevőt. Ez magában foglalja a sorvégi fordulást vagy a gép vezetését egy meghatározott irányítási vonal nélkül. A követés üzemmód az első menet során hasznos az irányítási vonal meghatározásakor. A követés üzemmód automatikusan kikapcsol, ha a gép sebessége alacsonyabb a 0,1 km/h (0,06 mph) minimális sebességnél 120 másodpercig.

- Engedélyezze az AutoTrac-et, és válassza ki az AutoTrac™ visszaállás kapcsolót, vagy válassza a Követés üzemmód gombot (C).
- Ha a Kormányzás kikapcsolás munka rögzítés kikapcsolásakor jelölőnégyzet ki van választva, kapcsolja BE a munka rögzítést.

Az eke kormányzás aktív (kék) állapotot (A) jelez ki, amikor be van kapcsolva.

- Állítsa az Eke kormányzás gombot (B) BE értékre.
- Ha a Munkagép munkaállapot használata a vezérlés engedélyezéséhez jelölőnégyzet van kiválasztva, kapcsolja BE a Munka rögzítést.

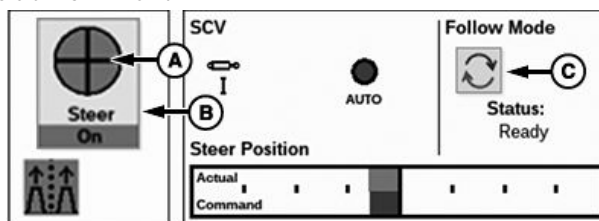
B—AC üzemmód



CommandCenter Automata SCV vezérlés

C—Automatikus üzemmód KI D—Automatikus üzemmód BE

PC28291 —UN—17NOV20



AIG 4/4 kördiagram

A—Állapot kördiagram B—Kormányzás gomb

C—Követés üzemmód gomb

PC28293 —UN—17NOV20



Eke kormányzás aktív állapot

A—Aktív állapot

B—Eke kormányzás gomb

- Ha az Összes bekapcsolás lehetőséget választotta a visszaállás kapcsoló működéséhez, engedélyezze az Autotracs rendszert, és válassza ki az Autotracs visszaállás kapcsolót.

zb48j1t,1693515046462 -35-31AUG23-2/2

PC22235 —UN—01MAR16

A munkagép automatizálás kikapcsolása, deaktiválása és letiltása

⚠ VIGYÁZAT: A súlyos vagy halálos sérülés elkerülésére tiltsa le a gép és a munkaeszköz irányítórendszereit, mielőtt útestre hajt.

Munkaeszköz szétkapcsolás automatizálása

- Lassítsa le a gépet 0,1 km/h (0,06 mph) minimális sebességnél alacsonyabbra.
 - A John Deere Active Implement Guidance™ és az eke kormányzás azonnal kikapcsol, ha a minimális sebességnél lassabban halad.
 - A követés üzemmód kikapcsol 120 másodperc után, ha a minimális sebességnél lassabban halad.
- A konfigurációtól függően, nyomja meg a Kormányzás KI gombot, a Követés üzemmód KI gombot, vagy az Eke kormányzás KI gombot.

- A konfigurációtól függően kapcsolja ki az AutoTrac rendszert. (További AutoTrac információkért lásd a kijelző kezelési utasítását.)

Munkagép automatizálás deaktiválása

A konfigurációtól függően, nyomja meg a Kormányzás KI gombot, a Követés üzemmód KI gombot, vagy az Eke kormányzás KI gombot.

Munkaeszköz automatizálás letiltása

- Kapcsolja ki a kihelyezett tömböt (SCV).
- Kapcsolja ki az auto módot.
- A konfigurációtól függően tiltsa le az AutoTrac rendszert. (További AutoTrac információkért lásd a kijelző kezelési utasítását.)

zb48j1t,1693515046420 -35-31AUG23-1/1

SCV utasításvezérlő

Ha a kiválasztott UCC2 alkalmazásvezérlő profil kihelyezett tömbök (SCV-k) használatára van beállítva, még akkor is utasítja ezen SCV-k vezérlését, ha az alkalmazás nincs használatban, és más alkalmazások

nem tudnak majd utasításokat küldeni ezeknek az SCV-knek. Az SCV parancsvezérlés kioldásához hozzon létre és válasszon ki egy UCC2 alkalmazásvezérlő profilt SCV-k nélkül, vagy válassza le az UCC2 alkalmazásvezérlőt.

RW00482,0000A93 -35-25NOV20-1/1

AutoTrac Vision átfedés

Az AutoTrac Vision átfedés kijelzi a kamerától jövő képet, a rendszer bemenetek és állapotok jelzéseivel együtt. A kamera átfedés az Elrendezés kezelőben a kezdőlapon jeleníthető meg a Videó opció segítségével.

Kamera ikon (A) megjeleníti az optikai kamera színskódolt megbízhatósági szintjét. Az aktuális megbízhatósági érték (0-10) a rendszerdiagnosztika oldalakon látható.

Tíz-es megbízhatósági szint – a kamera ikont zöld színben jeleníti meg. Azt jelzi, hogy az optikai irányítórendszer megbízhatóan képes meghatározni a sor közepének helyét.

Nyolcas vagy kilences megbízhatósági szint – a kamera ikont sárga színben jeleníti meg. Ebben az állapotban a Vision irányítórendszer továbbra is aktív és képes a gépet irányítani. Ebben az állapotban azonban az optikai irányítórendszer az ideálisnál rosszabb feltételek között működik, például lombos termény közelében, rövid terményben vagy gyomos körülmények között.

Hetes vagy kisebb megbízhatósági szint – a kamera ikont piros színben jeleníti meg. Ezek a megbízhatósági szintek nem fogadhatók el az irányításhoz. Ha ezek a feltételek lépnek fel, az optikai rendszer kikapcsol és a globális helymeghatározó rendszer (GPS) irányítórendszer irányítja a gépet, ha egy irányító vonal be lett állítva. Ha az irányító vonal nem lett beállítva, a kezelőnek kell irányítania a gépet és kézzel kell kormányoznia.

MEGJEGYZÉS: Az optikai kamera megbízhatósági szintje nem azt jelzi, hogy a gép milyen megbízhatóan követi a nyomot. A kamera irányítórendszer csak a sor közepét jelöli meg. Az AutoTrac rendszer felel a gép nyomkövetéséért a soron belül.

Dőlésszög ikon (B) valós idejű visszajelzést ad a lejtős körülményekről. Az Autotracs alkalmas



AutoTrac Vision átfedés

A—Kamera ikon
B—Dőlésszög ikon

C—Sortáv ikon
D—RowSense állapot ikon

a lejtő kompenzációra, azonban ahogy a lejtés növekszik, a teljesítmény csökkenhet. Az ikon a lejtőt mind számszerűen, mind pedig az ikon színének megváltozásával jelzi:

- Zöld ikon – a lejtő 0–2 fok közötti
- Sárga ikon – a lejtő 2–6 fok közötti
- Piros ikon – a lejtő 6 fok feletti

Sortáv ikon (C) a rendszerhez választott jelenlegi sortávot jelzi ki. Ha a kijelzett sortáv nem megfelelő, a kezelőnek a megfelelő sortávot kell beírnia és kalibrálnia kell az AutoTrac Vision rendszert.

A rendszeren jelenleg alkalmazott eltolás az ikonon keresztül is kijelzésre kerül. Ha az eltolás nem helyes, vagy nem kell alkalmazni, a kezelőnek a beállítási eljárás során módosítania kell a beállítást.

Folytatás a következő oldalon

zb48j1t,1693515046343 -35-31AUG23-1/2

PC590596 —UN—21AUG23

Sorközép kijelző (A)—Fehér szaggatott vonal, mely jelzi a sor közepét és a gép kereke haladásának ideális helyét. A vonal egy kissé megváltozik a terményfeltételek változásaival. A vonalban jobban észrevehető változások történnek, ha a gép egy becsült sorban működik vagy ha a terményt GPS irányítórendszer nélkül vetették.

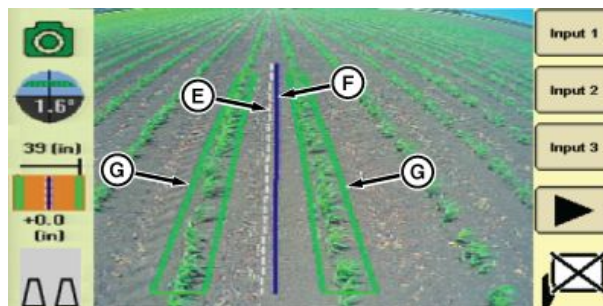
Kerékközéppont kijelző (B)—Folyamatos kék vonal, mely a kerék közepét jelzi, amely a kalibrációs eljárás során kerül meghatározásra. A kerékközéppont kijelző elmozdul, ha a rendszeren eltolást alkalmaznak.

Terménysor visszajelző (G)—Két zöld négyszög körvonalazza a termény sorait, és jelzi, hogy hol kalkulálta az optikai kamera a helyüket.

RowSense állapot ikon (D) jelzi a RowSense állapotát. Az egyes ikonszínek azt jelzik, hogy mi történik a gépen az adott pillanatban. Az ikon színe a RowSense működési módjától függően változik.

- Szürke szín: Telepített rendszer
- Zöld szín: Rendszer aktív, működés sorérzékelővel és GPS-szel
- Sárga szín: A GPS adatok elvesztek, működés csak érzékelő adatokkal
- Narancssárga szín: Elveszett a sorérzékelő jel, az üzemelés csak GPS-szel

A következő táblázat tartalmazza azokat az általános szabályokat, melyek a sorközép kijelző működésének és a kerékközéppont kijelző működésének megfigyelésére vonatkoznak a soron történő haladás közben.



AutoTrac Vision átfedés

E—Sorközép kijelző

F—Kerékközéppont kijelző

G—Terménysor kijelző

AutoTrac Vision kalibráció minőség	AutoTrac beállítás	Megfigyelt eredmény
Jó	Jó	A sorközép kijelző és a kerékközéppont kijelző megfelelően van beállítva (kevesebb mint 10 cm [4 in] eltolás) minden sebességnél.
Jó	Gyenge	A sorközép kijelző és a kerékközéppont kijelző megfelelően van beállítva lassú sebességnél (kevesebb mint 16 km/h [10 mph]). A kijelzők túl agresszívák vagy lassúak a beállításhoz vagy lassan reagálnak nagyobb sebesség mellett.
Gyenge	Jó vagy gyenge	A sorközép kijelző és a kerék középpont kijelző semmilyen sebességnél sincs megfelelően beállítva. A kijelzők ebben az esetben keresztezhetik egymást.

zb48j1t,1693515046343 -35-31AUG23-2/2

PC562181—UN—21AUG23

Hibakeresés

Műhold információ

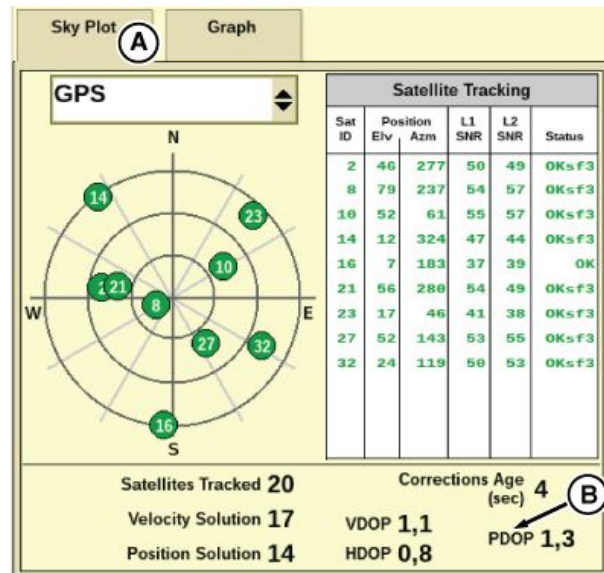
Az UCC2 alkalmazásvezérlő a globális helymeghatározó rendszer (GPS) jeleket szolgáltató műholdak eloszlásától függ. A helyzetpontosság gyengülés (PDOP) a vevő által "látott" GPS műholdlefedettség jelzőszáma. Az alacsonyabb PDOP érték jobb műholdlefedettséget jelez a vízszintes és függőleges helyzet kiszámításához.

Az érzékenység vagy a holtáv értékének beállítását megelőzően ellenőrizze, hogy a PDOP értéke 2,5 alatt van-e. A 2,5 fölötti PDOP értéknél beállított érzékenységi értékek pontatlanok lehetnek, és azokat újra be kell állítani.

1. Navigáljon a StarFire oldalakra.
2. Válassza ki az Égbolt grafikon lapot (A).
3. Ellenőrizze, hogy a PDOP (B) 2,5 alatt van-e.

A—Égbolt grafikon lap

B—PDOP



Égbolt grafikon lap

zb48j1t,1693893831197 -35-05SEP23-1/1

PC589257 —UN—09AUG23

Az UCC2 alkalmazásvezérlő visszaállítása

FONTOS: Ne csatlakoztassa az UCC2 alkalmazásvezérlőt bekapcsolt gép mellett. A bekapcsolt állapot közben történő csatlakoztatás CAN adatcsatorna kommunikációs hibákat okozhat, és hidraulika vezérlőegység hibákat generálhat.

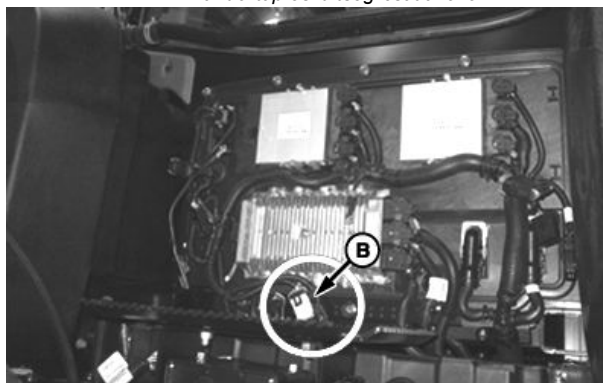
1. Állítsa LE a gépet.
2. Kösse le az állandó tápellátás csatlakozót (A) és az opcionális csatlakozót (B).

A—Állandó tápfeszültség csatlakozó

B—Opcionális csatlakozó



Állandó tápfeszültség csatlakozó



Áthidaló csatlakozó

PC22232 —UN—29FEB16

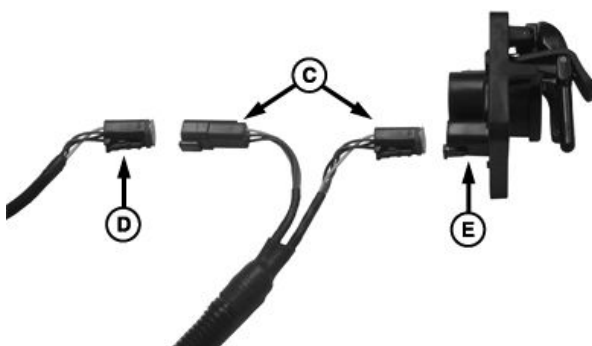
PC22233 —UN—29FEB16

zb48j1t,1693893905613 -35-05SEP23-1/2

3. Csatlakoztassa le a CAN adatcsatorna T-csatlakozókat (C), és csatlakoztassa a 4-érintkezős CAN adatcsatorna csatlakozót (D) közvetlenül az ISO munkaeszköz csatlakozóhoz (E).
4. Indítsa be a gépet. Az összes rendszer beindítása után tekintse meg és törölje a gép összes diagnosztikai hibakódját, majd állítsa le a gépet.
5. Csatlakoztassa vissza az állandó áramellátást és az áthidaló csatlakozókat.
6. Csatlakoztassa újra a CAN-busz T-csatlakozókat a 4-érintkezős csatlakozó és az ISO munkagép csatlakozó közé.

C—CAN-busz T-csatlakozók
D—4-érintkezős CAN-busz csatlakozó

E—ISO munkagépcsatlakozó



CAN adatcsatorna csatlakozók

PC22234 —UN—29FEB16

zb48j1t,1693893905613 -35-05SEP23-2/2

Állapot kód, navigációs forrás és kilépési kód

Állapot kód	Leírás	Megoldás
Letiltva	A rendszerben hiba van jelen.	Ellenőrizze az Aktív munkagép irányítás diagnosztikai oldalakat további információkért és a hibák elhárításához.
Bekapcsolásra kész	A rendszer arra vár, hogy a kezelő engedélyezze.	Az engedélyezéshez válassza ki a Kormányzás be gombot.
Engedélyezve	A rendszer arra vár, hogy a kezelő bekapcsolja a munkaeszköz automatizálást.	A rendszer engedélyezése függ a rendszer konfigurálásának módjától. (További információkért lásd az Üzemeltetés fejezetet.)
Aktív	A rendszer aktívan vezérli a globális helymeghatározó rendszer (GPS) alapú irányítást használó munkaeszközt.	A rendszer megfelelően működik.

Navigációs forrás	Leírás	Megoldás
Nincs állapot	A rendszer nem aktív. Nincs használatban érzékelő.	Állítsa be a rendszert.
Aktív — GPS	A rendszer aktívan vezérli a GPS alapú irányítást használó munkaeszközt.	Normál működés, beállítás alatt meghatározva.
Aktív — Elsődleges helyi érzékelő	A rendszer aktívan vezérli a munkaeszközt elsődleges helyi hiba-alapú irányítással.	Normál működés, beállítás alatt meghatározva.
Aktív — Másodlagos helyi érzékelő	A rendszer aktívan vezérli a munkaeszközt másodlagos helyi hiba-alapú irányítással.	Normál működés, beállítás alatt meghatározva.
Aktív — Kormányzás marad a GPS-en	A rendszer aktívan vezérli a GPS alapú irányítást használó munkagépet. A rendszer kikapcsolja a munkaeszköz automatizálást, amikor az AutoTrac kiválasztja a következő nyomvonalat.	Normál működés, beállítás alatt meghatározva.
Aktív — Kormányzás bekapcsolva marad, elsődleges helyi hiba	A rendszer aktívan vezérli a munkagépet elsődleges helyi hiba-alapú irányítással. A rendszer kikapcsolja a munkaeszköz automatizálást, amikor az AutoTrac kiválasztja a következő nyomvonalat.	Normál működés, beállítás alatt meghatározva.
Aktív — Kormányzás bekapcsolva marad, másodlagos helyi hibák	A rendszer aktívan vezérli a munkagépet másodlagos helyi hiba-alapú irányítással. A rendszer kikapcsolja a munkaeszköz automatizálást, amikor az AutoTrac kiválasztja a következő nyomvonalat.	Normál működés, beállítás alatt meghatározva.

Kilépési kódok	Leírás	Megoldás
OK	A munkagép automatizálás készen áll a működésre, vagy hiba nélkül működik. Bármilyen hiba valószínűleg független az UCC2 alkalmazásvezérlő rendszertől.	A rendszer megfelelően működik.
Nincs aktiválva	A kívánt alkalmazás nem lett aktiválva az UCC2 alkalmazásvezérlőn.	További információkért lásd az Aktiváló kód beírása részt.
A gép GPS pontossága nem teljesült	Nincs elérhető gép GPS jel vagy a pontossági szint túl alacsony.	További információkért lásd a Műholdas információ vagy a StarFire vevő kezelési utasítását.
Munkagép GPS pontosság nem teljesül	Nincs elérhető munkagép GPS jel vagy a pontossági szint túl alacsony.	További információkért lásd a Műholdas információ vagy a StarFire vevő kezelési utasítását.
Visszacsatolás érzékelő nincs kiválasztva	Nincs kiválasztva visszacsatolás érzékelő.	Válassza ki vagy: - Aktív munkagép irányítás funkcióbillentyű > Beállítás lap > Kormányzás vezérlés szerkesztése gomb > egy kormányzás visszacsatoló szenzort. - Válassza ki az Eke kormányzás funkcióbillentyű > Beállítás fül > Szélesség vezérlés elemet.
Visszacsatolás érzékelő nincs érzékelve	A kiválasztott visszacsatolás érzékelő nem elérhető vagy tartományon kívül van (< 0,1 V vagy > 4,9 V).	Csatlakoztassa az érzékelőt, vagy állítson a csatlakozón, hogy a feszültség tartományon belül maradjon.
Visszacsatolás érzékelő nincs kalibrálva	Max bal, Közép vagy Max jobb nincs beállítva a kiválasztott kormányzás visszacsatoló szenzorhoz, vagy helytelenül van beállítva.	Ellenőrizze, hogy a Max bal, Közép vagy Max jobb megfelelően van beállítva. Ellenőrizze, hogy a Max bal és a Max jobb között legalább 1 V különbség van. Szükség esetén állítson a csatlakozón.

Hibakeresés

Szelep nincs kiválasztva	Szelep kiválasztás vagy csatoló nincs kiválasztva.	Válassza ki vagy: - Aktív munkagép irányítás funkcióbillentyű > Beállítás lap > Kormányzás vezérlés szerkesztése gomb > egy szelep kiválasztást vagy a csatoló felületet. - Válassza ki az Eke kormányzás funkcióbillentyű > Beállítás fül > Szélesség vezérlés elemet.
Szelep nem elérhető	A kiválasztott szelep jelenleg nincs érzékelve, vagy nem működik.	Ellenőrizze a csatlakozásokat, majd indítsa újra a gépet a helyreállítás megkísérlése érdekében.
Szelep nem Auto módban	A kiválasztott szelep nem került automatikus üzemmódba.	Ha örökölt JD tulajdonost vagy JD tulajdonost használ, reteszelve a kívánt szelepet és engedje el. Ha az ISO szelep interfész, válassza ki a folytatás kapcsolót.
Szelep hiba	A kiválasztott szelep hibát jelez, és nem használható.	Vizsgálja meg a szelepet, majd indítsa újra a gépet, hogy megpróbálja helyreállítani.
A szelep nincs kalibrálva	A kiválasztott szelepen a küszöb nem volt kalibrálva.	Kalibrálja a küszöböket. Válassza ki vagy: - Aktív munkagép irányítás funkcióbillentyű > Kalibrációk fül > Automatikus kalibrálás vagy kézi kalibráció gomb. - Eke kormányzás gomb > Kalibrációk fül > Manuális kalibrálás gomb.
Nincs gép AutoTrac	A gép AutoTrac nincs érzékelve vagy nincs beállítva.	Ellenőrizze, hogy az AutoTrac fel van szerelve, és működik.
Nyomvonalszám megváltozott	Normál viselkedés és kijelzés, amikor a kormányzás bekapcsolás engedélyezve van, és a rendszer kikapcsol amikor az Autotrac megváltoztatja a kiválasztott nyomvonalat.	A rendszer megfelelően működik.
GPS nem folytonos	Helyzetpontosság gyengülés (PDOP) vagy a korrekció kora túl magas.	Ellenőrizze a GPS pontosságot és a műholdakat. (A további információkat lásd a StarFire vevő kezelési utasításában.)
Haladási sebesség túl lassú	A gép sebessége 0,1 km/h (0,06 mph) alatt van és nem képes a szelepek vezérlésére.	Növelje a gép sebességét a 0,1 km/h (0,06 mph) minimális sebességi küszöb felé.
Munkaeszköz nem rögzít	A kormányzás kikapcsolása, ha a munka rögzítés ki van kapcsolva, és a kijelző a munka rögzítés kikapcsolását jelzi.	Ellenőrizze a kijelző munka rögzítés beállításait.
Nincs elsődleges helyi hiba észlelve	A RowSense engedélyezve van, de nincs helyi hibaforrás érzékelve.	Csatlakoztasson egy helyi hibaforrást vagy tiltsa le a RowSense rendszert.
Nincs másodlagos helyi hiba	A RowSense engedélyezve van, de nincs helyi hibaforrás érzékelve.	Csatlakoztasson egy helyi hibaforrást vagy tiltsa le a RowSense rendszert.
Várakozás a felhasználó engedélyezésére	Várja, hogy a kezelő kiválassza a kormányzás be gombot.	Válassza ki a kormányzás be gombot.
Sebesség tartományon kívül	A sebesség túl gyors vagy túl lassú.	Működtesse a gépet 0,1 km/h (0,06 mph) és maximális sebesség között. - A John Deere Active Implement Guidance™ AutoTrac sebessége a platformtól függ. (További információkhoz lásd a Gép kezelési utasítását.) - A követési mód maximális sebessége 36 km/h (22,4 mph). - Az eke kormányzás maximális sebessége 15 km/h (9,3 mph).
A kezelő nincs jelen	A kezelő nincs jelen.	A kezelőnek a vezetőülésben kell ülnie. Ellenőrizze az ülés kapcsolót.
Üzemkész	A rendszer készen áll a bekapcsolásra.	Nyomja meg a Folytatás kapcsolót.
Szelep hiba—Indítsa újra megkísérlve a visszaállítást	Szelep hiba jelent meg.	Ellenőrizze a vezetékeket, majd indítsa újra a gépet, hogy megpróbálja helyreállítani.
AutoTrac nem aktív	Az AutoTrac nem aktív.	Kapcsolja be az AutoTrac rendszert.

zb48j1t,1693893916402 -35-05SEP23-2/2

Diagnosztikai hibakódok (DTC-k)

DTC	Leírás	Ajánlott művelet
168,03	A kapcsolt tápfeszültség a normál érték felett van.	Ellenőrizze a tápfeszültséget.
168,04	A kapcsoló tápfeszültsége a normál érték alatt van.	Ellenőrizze a tápfeszültséget.
629	Az operációs rendszer 1 másodpercig nem válaszolt.	Ha a probléma továbbra is fennáll, kapcsolja be és ki a gép áramellátását.
517232,02	A munkaeszköz CAN busz inaktív.	Ha a probléma továbbra is fennáll, kapcsolja be és ki a gép áramellátását.
517857,14	A rendszer több alkalmazás vezérlőt észlelt a CAN adatcsatornán.	Csatlakoztassa le az egyik alkalmazás vezérlőt.
523773,03	A gép CAN adatcsatorna magas feszültsége a normál érték felett van.	Ha a probléma továbbra is fennáll, kapcsolja be és ki a gép áramellátását.
523773,04	A gép CAN adatcsatorna negyefeszültsége a normál érték alatt van.	Ha a probléma továbbra is fennáll, kapcsolja be és ki a gép áramellátását.
523774,03	A gép CAN adatcsatorna alacsony feszültsége a normál érték felett van.	Ha a probléma továbbra is fennáll, kapcsolja be és ki a gép áramellátását.
523774,04	A gép CAN adatcsatorna alacsony feszültsége a normál érték alatt van.	Ha a probléma továbbra is fennáll, kapcsolja be és ki a gép áramellátását.
524215,03	Munkaeszköz CAN adatcsatorna magas feszültsége a normál érték felett van.	Ha a probléma továbbra is fennáll, kapcsolja be és ki a gép áramellátását.
524215,04	Munkaeszköz CAN adatcsatorna magas feszültsége a normál érték alatt van.	Ha a probléma továbbra is fennáll, kapcsolja be és ki a gép áramellátását.
524217,03	Munkaeszköz CAN adatcsatorna alacsony feszültsége a normál érték felett van.	Ha a probléma továbbra is fennáll, kapcsolja be és ki a gép áramellátását.
524217,04	Munkaeszköz CAN adatcsatorna alacsony feszültsége a normál érték alatt van.	Ha a probléma továbbra is fennáll, kapcsolja be és ki a gép áramellátását.
524259,00	Az alkalmazás vezérlő hőmérséklete 90 °C (194 °F) fölött van.	Ügyeljen rá, hogy az alkalmazásvezérlőn ne legyen szennyeződés, por vagy bármilyen idegen anyag.

RW00482,0000987 -35-06OCT21-1/1

Diagnosztika

Válassza ki vagy:

- Aktív munkagép irányítás funkcióbillentyű > Diagnosztika lap > Diagnosztika
- Eke kormányzás funkcióbillentyű > Diagnosztika fül

Diagnosztika kijelzések:

- Állapot (A)—A működőképes állapot.
- Körülmények (B)—Az egyes állapotok eléréséhez szükséges követelmények.
- Kész (C)—Jelzi, ha egy feltétel teljesült.

A—Állapot
B—Állapot

C—Kész

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

Diagnosztika—Aktív munkagép-irányítás

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

Diagnosztika—Eke kormányzás

zb48j1t,1693893964042 -35-05SEP23-1/1

PC589258 —UN—09AUG23

PC589259 —UN—09AUG23

Lépés válasz — John Deere Active Implement Guidance™

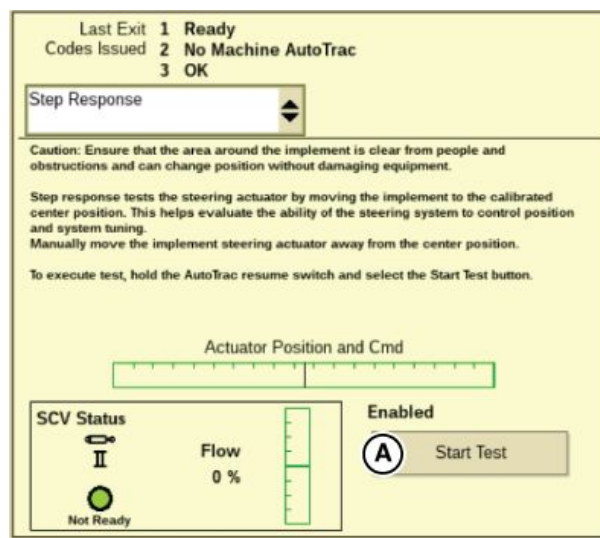
Válassza ki az Aktív munkagép irányítás funkcióbilleentyű
> Diagnosztika lap > Lépés válasz elemeket.

⚠ VIGYÁZAT: A sérülések elkerülése érdekében ügyeljen arra, hogy a munkaeszköz körüli terület legyen emberektől és akadályoktól mentes, és a munkaeszköz helyzetváltoztatás esetén ne okozzon kárt más gépekben.

A lépés válasz a kormány működtetőt a munkaeszközt a kalibrált középső helyzetbe mozgatva teszteli. Ez segít kiértékelni, hogy a kormányrendszer képes-e a helyzet szabályozásra és a rendszer finomhangolására.

Manuálisan mozgassa el a munkagép kormány működtető egységet a középső helyzetből.

A teszt végrehajtásához tartsa lenyomva az AutoTrac visszaállítás kapcsolót, és válassza ki a Teszt indítása gombot (A).



Lépés válasz

A—Teszt indítása gomb

zb48j1t,1693893982740 -35-05SEP23-1/1

PC589270 —UN—09AUG23

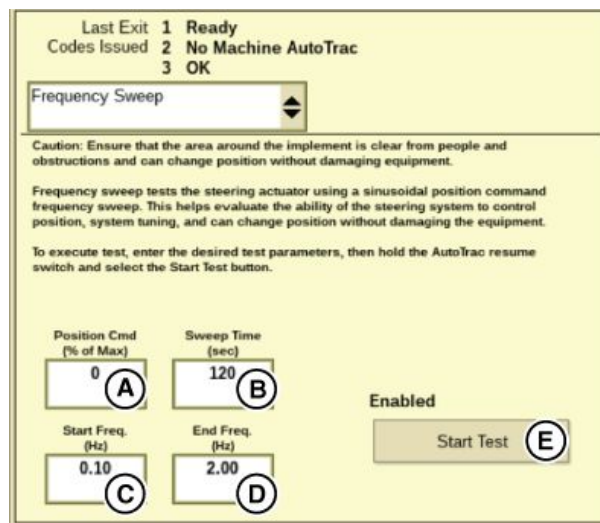
Frekvencia keresés—John Deere Active Implement Guidance™

Válassza ki az Aaktív munkagép irányítás funkcióbilleentyű
> Diagnosztika lap > Frekvencia keresés elemet.

⚠ VIGYÁZAT: A sérülések elkerülése érdekében ügyeljen arra, hogy a munkaeszköz körüli terület legyen emberektől és akadályoktól mentes, és a munkaeszköz helyzetváltoztatás esetén ne okozzon kárt más gépekben.

A frekvencia keresés a kormány működtetőt szinuszos helyzet parancs frekvencia keresés segítségével teszteli. Ez segít kiértékelni, hogy a kormányrendszer képes-e a helyzet vezérlésre, a rendszer finomhangolására és a gép helyzetének megváltoztatására a berendezés károsodása nélkül.

A teszt végrehajtásához írja be a kívánt teszt paramétereket (A—D), majd tartsa lenyomva az AutoTrac visszaállítás kapcsolót, és válassza ki a Teszt indítása gombot (E).



Frekvencia keresés

A—Helyzet parancs
B—Keresési idő
C—Indítási frekvencia

D—Vég frekvencia
E—Teszt indítása gomb

zb48j1t,1693894028541 -35-05SEP23-1/1

PC589271 —UN—09AUG23

Helyzet parancs—John Deere Active Implement Guidance™

Válassza ki az Aktív munkagép irányítás funkcióbillentyű
> Diagnosztika lap > Helyzet parancs elemeket.

⚠ VIGYÁZAT: A sérülések elkerülése érdekében ügyeljen arra, hogy a munkaeszköz körüli terület legyen emberektől és akadályoktól mentes, és a munkaeszköz helyzetváltoztatás esetén ne okozzon kárt más gépekben.

A helyzet parancs a kormány működtetőt a munkaeszközt a kezelő által meghatározott helyzetbe mozgatva teszteli. Ez segít kiértékelni, hogy a kormányrendszer képes-e a helyzet szabályozásra és a rendszer finomhangolására.

A teszt végrehajtásához írja be a kívánt helyzet parancsot (A), majd tartsa lenyomva az AutoTrac visszaállítás kapcsolót, és válassza ki a Teszt indítása gombot (B).

A—Helyzet parancs

B—Teszt indítása gomb

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

Helyzet parancs

zb48j1t,1693894110616 -35-05SEP23-1/1

PC589272 — UN—09AUG23

Átfolyás parancs—John Deere Active Implement Guidance™

Válassza ki az Aktív munkagép irányítás funkcióbillentyű
> Diagnosztika lap > Átfolyás parancs elemet.

⚠ VIGYÁZAT: A sérülések elkerülése érdekében ügyeljen arra, hogy a munkaeszköz körüli terület legyen emberektől és akadályoktól mentes, és a munkaeszköz helyzetváltoztatás esetén ne okozzon kárt más gépekben.

Az átfolyás parancs a kormány működtetőt a kézzel bevitt átfolyási parancs százalékos érték segítségével teszteli. Ez segít kiértékelni a vezérlési parancsok hatékonyságát.

A teszt végrehajtásához írja be a kívánt átfolyás parancsot (A), majd tartsa lenyomva az AutoTrac visszaállítás kapcsolót, és válassza ki a Teszt indítása gombot (B).

A—Átfolyás parancs

B—Teszt indítása gomb

The screenshot shows the 'Flow Command' test interface. At the top, it displays 'Last Exit 1 Ready', 'Codes Issued 2 No Machine AutoTrac', and '3 OK'. Below this is a 'Flow Command' dropdown menu. A caution note states: 'Caution: Ensure that the area around the implement is clear from people and obstructions and can change position without damaging equipment.' The main text explains: 'Flow command tests the steering actuator using a manually entered flow command percentage. This helps evaluate the efficacy of the control commands.' It also provides instructions: 'To execute test, enter the desired test parameter, then hold the AutoTrac resume switch and select the Start Test button.' At the bottom, there is a 'Flow Command (%)' input field with a value of '0.0' and a circled 'A' next to it. To the right is an 'Enabled' section with a circled 'B' and a 'Start Test' button.

Átfolyás parancs

zb48j1t,1693894110545 -35-05SEP23-1/1

PC589273 — UN—09AUG23

Navigációs érzékelők—John Deere Active Implement Guidance™

Válassza ki az Aktív munkagép irányítás funkcióbillentyű > Diagnosztika lap > Navigációs szenzorok elemeket.

A navigációs érzékelők a globális helymeghatározó rendszer (GPS), az elsődleges érzékelő és a másodlagos érzékelő számára a következő információkat jelenítik meg:

- Forrás (A)
- Oldalirányú hiba (B)
- Haladási irány hiba (C)
- Görbület (D)
- Megbízhatóság (E)
- Forrás cím (F)
- Elsődleges (G)

A—Forrás

B—Oldalirányú hiba

C—Haladási irány hiba

D—Kanyar

E—Megbízhatóság

F—Forráscím

G—Elsődleges

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

Navigációs érzékelők

PC26431 —UN—25OCT18

zb48j1t,1693894128823 -35-05SEP23-1/1

Sebesség szabályozás — John Deere Active Implement Guidance™

Válassza ki az Aktív munkagép irányítás funkcióbillentyű > Diagnosztika lap > Sebesség szabályozás elemeket.

A sebesség szabályozás megjeleníti a következőket:

- Vezérlő állapot (A)
- Korlátozás állapot (B)
- Kilépési kód (C)
- Kezelői határ (D)
- Gép sebessége (E)
- Sebesség parancs (F)

A—Vezérlés állapota

B—Korlátozás állapota

C—Kilépési kód

D—Kezelői határ

E—Gép sebessége

F—Fordulatszám parancs

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

Fordulatszám-szabályozás

PC589274 —UN—09AUG23

zb48j1t,1693894235577 -35-05SEP23-1/1

Diagnosztika—Eke kormányzás

Válassza ki az Eke kormányzás funkcióbilleentyű > Ddiagnosztika fül elemeket.

Diagnosztika kijelzések:

- Állapot (A)—Az eke kormányzás működési állapota.
- Körülmények (B)—Az egyes állapotok eléréséhez szükséges követelmények.
- Kész (C)—Jelzi, ha a feltétel teljesült.

A—Állapot
B—Állapot

C—Kész

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

Diagnosztika

zb48j1t,1693894235528 -35-05SEP23-1/1

PC589259 —UN—09AUG23

Hardver/Szoftver

Válassza ki: Vezérlőegység beállítás érintőgomb > Diagnosztika lap > Hardver/szoftver elemet a legördülő menüből (A).

A hardver/szoftver az alkalmazás vezérlőt jeleníti meg:

- Hardververzió (B)
- Szoftververzió (C)
- Sorozatszám (D)
- Elsődleges forrás címe (E)
- Másodlagos forrás címe (F)

Válassza ki a CAN diagnosztika engedélyezés jelölőnégyzetet (G) – a diagnosztikai értékek és állapotok CAN-rögzítéshez történő közvetítésének engedélyezéséhez. A CAN rögzítések a fejlett hibakereséshez használatosak.

A—Legördülő menü
B—Hardververzió
C—Szoftver verzió
D—Sorozatszám

E—Elsődleges forrás címe
F—Másodlagos forrás címe
G—CAN diagnosztika engedélyezése jelölőnégyzet

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

Hardver/szoftver

zb48j1t,1693894235476 -35-05SEP23-1/1

PC589260 —UN—09AUG23

Óra

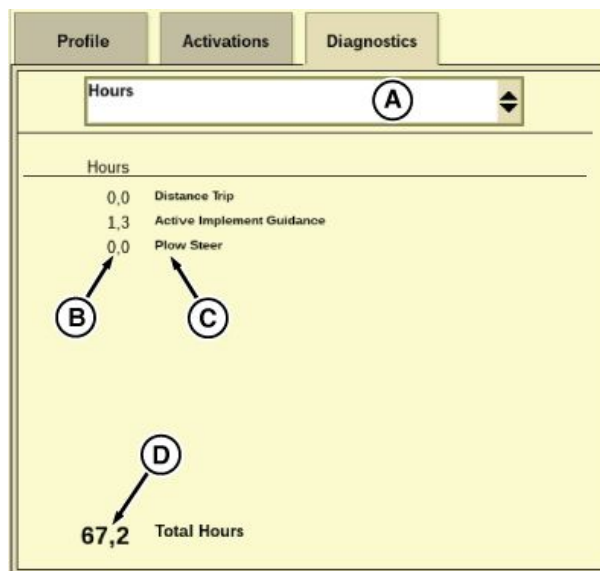
A legördülő menüben (A) válassza ki az Alkalmazásvezérlő érintőgomb > Diagnosztika lap > Üzemóra.

A kijelzett üzemóra (B) az az időtartam, mely alatt bármely alkalmazás (C) aktív állapotában működött.

A kijelzett összes Üzemóra (D) az a teljes idő, amikor az alkalmazás vezérlő aktív állapottal működött.

A—Legördülő menü
B—Üzemóra

C—Alkalmazás
D—Összes üzemóra



Üzemóra

zb48j1t,1693894235420 -35-05SEP23-1/1

PC589261 —UN—09AUG23

SCV diagnosztika

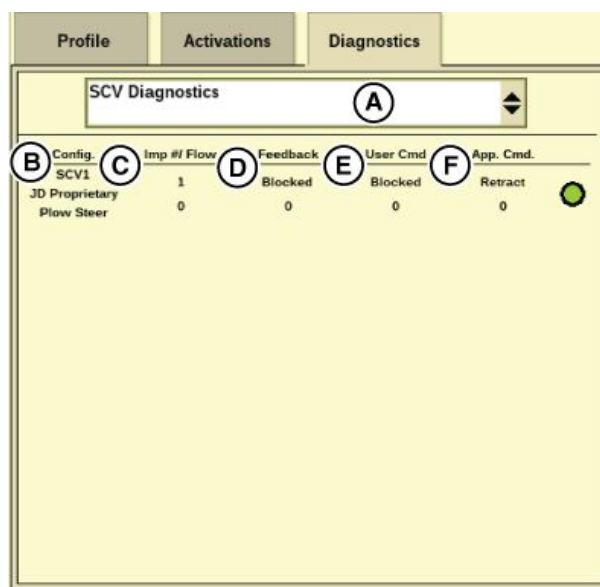
Válassza ki a Vezérlőegység beállítás funkcióbillentyű > Diagnosztika lap > SCV diagnosztika elemet a legördülő menüből (A).

Az SCV diagnosztika kijelzései:

- Konfiguráció (B)
- Munkaeszköz szám átfolyás (C)
- Szenzor visszacsatolás (D)
- Felhasználói parancs (E)
- Alkalmazásvezérlő utasítás (F)

SCV diagnosztikai értékek		
Úszó állapot	Szám	Meghatározás
Blokkolva	0	A szelep nem engedélyezi az úszást.
Kitolás	1	A szelep engedélyezi a pozitív úszást.
Visszahúzás	2	A szelep engedélyezi a negatív úszást.
Úszó	3	A szelep nyitva van.
Hiba	14	Valami nem stimmel.

SCV diagnosztikai értékek



SCV diagnosztika

A—Legördülő menü
B—Konfiguráció
C—Munkagép szám átfolyás

D—Érzékelő visszacsatolás
E—Felhasználói utasítás
F—Alkalmazásvezérlő utasítás

zb48j1t,1693894235326 -35-05SEP23-1/1

PC589262 —UN—09AUG23

Bemeneti/kimeneti értékek

A legördülő menüből (A) válassza ki a vezérlő beállítás érintőgomb > Diagnosztika fül > Be/ki értékeit.

A bemeneti/kimeneti értékek a jel típusát (B — D) és az alkalmazás vezérlő csatlakozóján használt PIN számot (E) jelzik ki.

- Analóg jel kijelzés feszültség (F).
- A digitális jelek jelzik az állapotot (G) és a frekvenciát (H).
- Az alacsony oldali meghajtó az állapotot (G) és az áramerősséget (I) jeleníti meg.

A—Legördülő menü

B—Analóg jel

C—Digitális jel

D—Alacsony oldali meghajtó jel

E—Érintkező azonosítószám

F—Feszültség

G—Állapot

H—Gyakoriság

I—Áramerősség

Profile

Activations

Diagnostics

Input/Output Readings

A

B

Signal

Pin

E

Voltage

F

Analog In 1

G2

0,01

Analog In 2

K2

0,01

Analog In 3

G3

0,00

Analog Out 1

H1

0,03

Analog Out 2

J1

0,02

5 V In

E1

0,02

5 V Out

K3

4,95

C

Signal

Pin

E

State

G

Frequency (Hz)

H

Dig In 1

G1

0

0

Dig In 2

K1

0

0

Dig In 3

C3

0

0

D

Signal

Pin

E

State

G

Current (mA)

I

Low Side Driver 1

E3

0

25

Low Side Driver 2

E2

1

18

Low Side Driver 3

D3

1

10

Bemeneti/kimeneti értékek

Analóg és feszültség			SCV típus kiválasztva			
Jel	Érintkező	Feszültség	Örökölt JD saját	JD saját	ISO	Külső szelep
1. analóg be	G2	Kerék szögsszenzor feszültség érték a hozzárendelt SCV-hez. (Az eke kormány kereskedői SCV kalibrációs eszköz használhatja ezt a bemenetet is.) 0—5 V, 2,5 V = semleges	Az aktuális kerék szögsszenzor feszültség érték, amikor a munkaeszköz visszacsatolás vezetéken a hozzárendelt kihelyezett vezérlőszelephez (SCV) van csatlakoztatva.			
Analóg Be 2	K2	Kerék szögsszenzor feszültség érték a hozzárendelt SCV-hez. (Az eke kormány kereskedői SCV kalibrációs eszköz használhatja ezt a bemenetet is.) 0—5 V, 2,5 V = semleges	Az aktuális kerék szögsszenzor feszültség érték, amikor a munkaeszköz visszacsatoló vezetékekhez hozzárendelt SCV-re van csatlakoztatva.			
Analóg Be 3	G3	Nem vonatkozik a John Deere Active Implement Guidance™ rendszerre, Eke kormányzásra vagy távolsági útra.	Nem értelmezhető			

1. analóg ki	H1	SCV kivezérelt feszültség érték. 0–5 V, 2,5 V = semleges	Amikor az SCV 1-re van beállítva, ez a feszültség van a hidraulika vezérlőegységre továbbítva, vagy az adott SCV jelenlegi vezérlőfeszültsége, ha nincs Automatikus üzemmódban.	Nem értelmezhető	Nem értelmezhető	Amikor az SCV 1-re van beállítva, ez a külső SCV kar feszültség értéke. Körülbelül 2,8 V a semleges. Ha a feszültség közel van a 0 V-hoz, és/vagy nem változik a távra felszerelhető elektronikus SCV vezérlő kar mozgásával, ellenőrizze a külső szelep csatlakozását és a világítást.
2. analóg ki	J1	SCV kivezérelt feszültség érték. 0–5 V, 2,5 V = semleges	Amikor az SCV 3-ra van beállítva, ez a feszültség van a hidraulika vezérlőegységre továbbítva, vagy az adott SCV jelenlegi vezérlőfeszültsége, ha nincs Automatikus üzemmódban.	Nem értelmezhető	Nem értelmezhető	Amikor az SCV 2-re van beállítva, ez a külső SCV kar feszültség értéke. Körülbelül 2,8 V a semleges. Ha a feszültség közel van a 0 V-hoz, és (vagy) nem változik a távra felszerelhető elektronikus SCV vezérlő kar mozgásával, ellenőrizze a külső szelep csatlakozását és a világítást.
5 V be	E1	0–5 V érzékelőfeszültség. Csatlakoztatott munkaeszköz visszacsatoló vezetékkel, 5 V. Egy traktor SCV-vel, 0 V és vezérlésre változik.	A hidraulika vezérlőegység rendszertől jövő feszültségnek 5 V-nak kell lennie.	Nem értelmezhető	Nem értelmezhető	Nem értelmezhető
5 V ki	K3	Tápfeszültség a rendszernek. 0–5 V	A rendszernek táplált feszültség 5 V közelében kell legyen.			

Analóg és feszültség

Digitális jel	Érintkező	Állapot	Frekvencia (Hz)
1. digitális be	G1	Külső szelep távra felszerelhető elektronikus SCV vezérlőkar, 0 = nincs parancs, 1 = parancs	Nem vonatkozik a John Deere Active Implement Guidance™ rendszerre vagy az eke kormányzásra.
2. digitális be	K1	A kijelzett érték 1	
3. digitális be	C3	Nem vonatkozik a John Deere Active Implement Guidance™ rendszerre vagy az eke kormányzásra.	

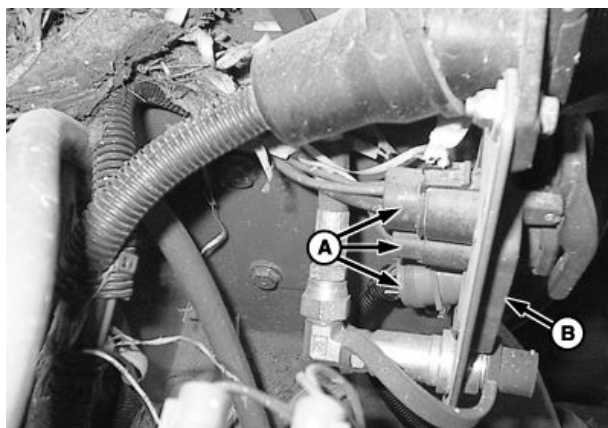
Digitális jel

Meghajtók	Érintkező	Állapot	Áramerősség (mA)
1. alacsony oldali meghajtó	E3	Az elektronikus fékekkel felszerelt munkaeszközhöz használt relé meghajtója, mely a kormány kerekek rögzítésére és kiengedésére szolgál a megfordulás során, hidraulikus kormányrendszerekkel szerelt munkaeszközök, amelyek elektronikus értékeket használnak a kormány munkahengerek úszó helyzetbe állításához megfordulás során. 0 = John Deere Active Implement Guidance™ inaktív, 1 = John Deere Active Implement Guidance™ aktív	< 3000 mA
2. alacsony oldali meghajtó	E2	Nem vonatkozik a John Deere Active Implement Guidance™ rendszerre vagy az eke kormányzásra.	< 3000 mA
3. alacsony oldali meghajtó	D3	Nem vonatkozik a John Deere Active Implement Guidance™ rendszerre vagy az eke kormányzásra.	< 3000 mA

Meghajtók

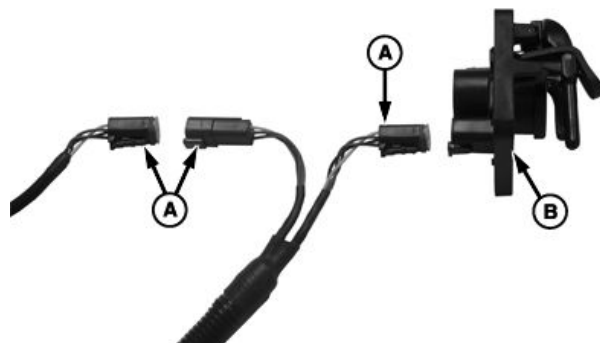
zb48j1t,1693894270695 -35-05SEP23-2/2

Gép konfiguráció



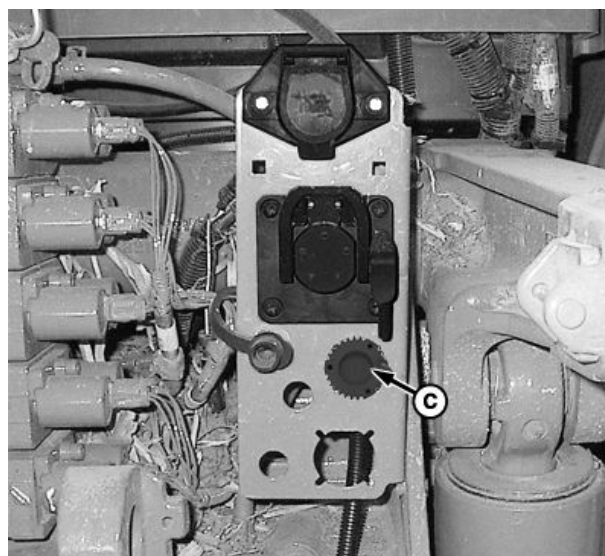
ISO csatlakozó

PC19673 —UN—28MAY14



Y-csatlakozó

PC19672 —UN—27MAY14



Visszacsatoló érzékelő csatlakozó

PC19674 —UN—28MAY14

A—Gépoldali csatlakozók
B—ISO csatlakozó

C—Visszacsatoló érzékelő
csatlakozó

Tünet

A munkaeszköz nem jelenik meg, vagy nem működőképes.

Probléma

Koszos vagy laza csatlakozók (A) az ISO csatlakozó (B) erőgép oldalán.

Helytelenül csatlakoztatott GreenStar vezetékköteg.

Elektromos zárlat van a vezetékkötegben.

Megoldás

Tisztítsa meg és csatlakoztassa feszesen újra a csatlakozókat.

Állítsa le a gépet és a rendszert, kösse le a vezetékköteget, tisztítsa meg és tegye vissza megfelelően.

Ellenőrizze az elektromos vezetékeket szakadásra, rövidzárlatra és sérülésre.

Tünet	Probléma	Megoldás
	Az UCC2 alkalmazásvezérlő tápfeszültség alatt lévő erőgép és (vagy) aktív erőgép kódok mellett volt csatlakoztatva.	Állítsa LE az erőgépet, és teljesen válassza le az UCC2 alkalmazásvezérlőt a rendszerről. Indítsa be a gépet, és hagyja a kijelzőt teljesen bekapcsolni. Állítsa LE az erőgépet, és csatlakoztassa újra az UCC2 alkalmazásvezérlőt és az összes vezetékköteget.
	Az UCC2 alkalmazásvezérlő a gyújtás lekapcsolása és ráadása után nem kommunikál a CAN-busszal.	Ellenőrizze, hogy az UCC2 alkalmazásvezérlő a kapcsolt áramellátásra van kötve. Ha az UCC2 alkalmazásvezérlő állandó tápellátással rendelkezik, az nem kapcsol le, és nem jelenik meg a kijelzőn, amikor a gép újra van indítva.
A kihelyezett vezérlőszelep (SCV) nem lép Auto üzemmódba.	Az SCV opció csatlakozó nincs bedugva.	Ellenőrizze, hogy a 9 érintkezős SCV opció csatlakozó be van dugva az erőgépbe.
	A SCV nincs konfigurálva.	Ellenőrizze, hogy a SCV konfigurálva van-e. (További információért lásd a Kormányzás vezérlése aktív munkagép irányításhoz részt, vagy a Szélesség szabályozás és eke konfiguráció eke kormányzáshoz részt.)
Az AC (Automata vezérlés) nem jelenik meg a SCV kijelzőn (30-as sorozatú traktor vagy régebbi). Az Automatikus üzemmód jelölőnégyzet ki van szűrítve és nem választható ki (R sorozatú traktorok).	Koszos vagy laza gép oldali munkagép visszajelzés érintkező csatlakozók (C) az erőgép hátoldalán. A vezetékköteg korábbi változatán 10 érintkezős szögletes csatlakozó volt.	Tisztítsa meg és csatlakoztassa feszesen újra a csatlakozókat.
	Az SCV nincs reteszelt állapotban.	Ügyeljen rá, hogy az SCV reteszelt és ne lebegő módban legyen. Ha az SCV kar előremeneti helyzetben marad, akkor lebegő módban van.
	A beállítás helytelen.	Ellenőrizze, hogy a helyes vezérléstípus van kiválasztva, az SCV-k az Aktív munkagép-irányítás beállításban ki vannak választva, és a tápellátás ki, majd be lett kapcsolva.
	SCV kiválasztás hibás a CommandCenter kijelzőben (R sorozat).	A CommandCenterben válassza ki a használt SCV-t.

Tünet	Probléma	Megoldás
A rendszer egy irányba mozdul.	A rendszerben visszacsapó szelepek vannak beépítve.	Távolítsa el a visszacsapó szelepeket.
	A hidraulikatömlők meg vannak fordítva.	Cserélje fel a hidraulika tömlők helyzetét, vagy válassza ki a Kimenet megcserélése jelölőnégyzetet és kalibrálja a SCV és a visszacsatoló érzékelőt. (További információért lásd a Kormányzás vezérlése aktív munkagép irányításhoz részt, vagy a Szélesség szabályozás és eke konfiguráció eke kormányzáshoz részt.)
Forduló elérése után a hárompontemelő oldalsó eltérése egy irányba rögzül.	Az UCC2 alkalmazásvezérlő működő erőgépnél lett csatlakoztatva, és ez hibakódokhoz vezetett a hidraulika vezérlőegységben.	(További információkért lásd az UCC2 alkalmazásvezérlő visszaállítását.)
	A vonókapcsoló haladása nem párhuzamos az erőgép hátsó tengelyével.	Szerelje fel a munkaeszköz visszacsatoló érzékelőt és az érzékelő vezetékköteget. Állítsa át a vezérlés választást munkaeszköz eltolódásról munkaeszköz kormányzásra. Kalibrálja be a bal oldali, középső és jobb oldali helyzetet.
A munkagép elkormányoz a vezetővonaltól, az AutoTrac folytatás gomb megnyomásakor.	A SCV tömlők fordítva vannak csatlakoztatva.	Cserélje fel a hidraulika tömlők helyzetét, vagy válassza ki a Kimenet megcserélése jelölőnégyzetet és kalibrálja a SCV és a visszacsatoló érzékelőt. (További információért lásd a Kormányzás vezérlése aktív munkagép irányításhoz részt, vagy a Szélesség szabályozás és eke konfiguráció eke kormányzáshoz részt.)
	Nem megfelelő munkaeszköz visszacsatolás érzékelő csatlakozó van bedugva a kerék szögszenzorba.	Csatlakoztassa a megfelelő munkaeszköz visszacsatolás csatlakozót a beállításokban kiválasztott SCV-nek megfelelően.
A gép nem kormányoz a nyomvonalra.	EC látható az SCV kijelzőn.	Az AC mód előhozásához nyomja a megfelelő SCV vezérlőkart rögzített helyzetbe.

Tünet	Probléma	Megoldás
A hidraulikus munkahenger nem reagál megfelelően.	A hidraulikus munkahenger szivárog.	Ellenőrizze, hogy nincs-e szivárgás. (További információkért forduljon a munkaeszköz kormány munkahenger gyártójához.) Javítsa meg vagy cserélje ki a munkahengert. Forduljon John Deere kereskedőjéhez vagy más szolgáltatójához segítségért.
	Nem elegendő az erőgép hidraulikanyomása.	Ellenőrizze az erőgép hidraulikanyomását. (A további információkat lásd az erőgép kezelési utasításában.) Ügyeljen rá, hogy a hidraulika olaj üzemi hőmérsékleten legyen. Használjon a gép nyomásához megfelelő méretű munkahengert.
	A kiegyenlítő szelep helytelenül van beállítva.	Állítsa be a kiegyenlítő szelepeket, és végezze el a küszöb kalibrálást.
	Helytelenül vagy gyengén csatlakoztatott hidraulika tömlők.	Ellenőrizze a tömlő O-gyűrűket, és húzza meg a csatlakozókat.
	A szelep kifagyott.	Manuálisan mozgassa a hidraulika munkahengereket teljesen jobbra és balra. Ha a körülmény megismétlődik, az olaj szennyezett lehet és eltömődést okoz, vagy az SCV-hez egy váltószelep szükséges, hogy megakadályozza, hogy Iszaptalanítás módba menjen alacsony átfolyási körülmények között.
	Az alkalmazás beállítások helytelenek.	Ellenőrizze a rendszer folytonos mozgását kitolás és visszahúzás tesztekkel, és állítsa be az érzékenységeket és küszöböket ennek megfelelően.

Tünet	Probléma	Megoldás
Az alkalmazás nem kapcsol be.	Nem jelenít meg OK állapotot. Az UCC2 alkalmazásvezérlő működő erőgépnél lett csatlakoztatva, és ez hibakódokhoz vezetett a hidraulika vezérlőegységben.	(További információkért lásd az Állapot kód, Hiba forrás és Kilépési kód részeket.) 1. Állítsa LE a gépet. 2. Csatlakoztassa le az UCC2 alkalmazásvezérlőt, az állandó áramellátás vezetékkötegét és az opcionális csatlakozót a fülke hátsó paneljétől. 3. Csatlakoztassa le a CAN adatcsatorna T-csatlakozókat, és csatlakoztassa a 4 érintkezős csatlakozót közvetlenül az ISO munkagép csatlakozóhoz. 4. Indítsa be a gépet. Az összes rendszer beindítása után állítsa LE az erőgépet. 5. Csatlakoztassa vissza az UCC2 alkalmazásvezérlőt, az állandó áramellátás vezetékkötegét és az opcionális csatlakozót. 6. Csatlakoztassa vissza a CAN-busz T-csatlakozókat a 4-érintkezős csatlakozó és az ISO munkagép csatlakozó közé.

zb48j1t,1693894927443 -35-07AUG25-5/5

Külső szelep

Tünet

A külső szelep nem válaszol.

Probléma

A munkagép oldali visszacsatoló érzékelő csatlakozója az erőgép hátoldalán a kihelyezett vezérlőszelepen (SCV) be van dugva. A vezetékköteg kori változatán 10 érintkezős szögletes csatlakozó volt.

A külső szelep kábelköteg le van kötve.

A felszerelt külső szelep nem kompatibilis a gép hidraulika rendszerének kialakításával (nyitott központú, illetve zárt központú kialakítás).

Az SCV vezérlés vezetékköteg kilazult vagy nincs csatlakoztatva az alkalmazásvezérlő vezetékköteghez.

Az SCV vezérlőegység vezetékköteg a mellő hosszabbító vezetékkötegnél van bedugva a munkagép vevőbe.

A szivattyú tömlőn lévő belső visszacsapó szelep nem működik, vagy nincs jelen.

Megoldás

Húzza szét a visszacsatoló szenzor csatlakozót a gép oldalán.

Csatlakoztassa a külső szelep vezetékköteget. A LED-nek a külső szelepen világítania kell.

Ellenőrizze, hogy a munkagépre felszerelt szelep alkatrészszáma kompatibilis az erőgép hidraulikus rendszerének kialakításával.

(További információkhoz lásd az UCC2 alkalmazásvezérlő és a külső szelep beszerelési utasítását vagy forduljon a John Deere kereskedőhöz vagy más szervizszolgáltatójához.)

Ellenőrizze a csatlakozásokat.

Ellenőrizze, hogy az SCV vezérlés vezetékköteg be van dugva az alkalmazásvezérlő vezetékkötegbe.

Szerelje be, javítsa meg vagy cserélje ki a visszacsapó szelepet.

Tünet	Probléma	Megoldás
A LED piros.	Ellennyomás van a külső szelepben.	⚠ VIGYÁZAT: A komoly sérülések elkerüléséhez tartson mindenkit távol a berendezéstől. A külső szelep vezérlőkar mozgásakor a munkaeszköz elmozdulhat. A tömlők csatlakoztatása fordított sorrendben történt, ami ellennyomást okoz. Ellenőrizze, hogy a tömlők megfelelően vannak-e csatlakoztatva. Ha a probléma továbbra is fennáll, végezze el a következőket: 1. Működő traktornál kapcsolja a hidraulikát lebegő módba. 2. Kapcsolja le az erőgépet a kulccsal. 3. Manuálisan kapcsolja be, majd ki a külső szelep vezérlőkart többször egymás után. 4. Kapcsolja ki és be a tápfeszültséget, hogy a piros jelzőlámpa kialudjon. Külső szelep hiba. Forduljon John Deere kereskedőjéhez vagy más szolgáltatójához.

RW00482,00007A8 -35-05AUG25-2/2

Vevő

Vevő pontosság figyelmeztetés

Csatlakoztassa a vevőt a legmagasabb pontossági szinttel az elsődleges erőgéphez (járműhöz), hogy jobb teljesítményt biztosítson.



Vevő pontosság figyelmeztetés

PC13798 —UN—02JUN11

Tünet

Megjelenik a vevő pontosság figyelmeztetés.

Probléma

A korrekciós jel nagyobb a munkagép vevőn.

Megoldás

A megosztott jel automatikusan használja a gép korrekciós jelét. Nagyobb korrekciós jellel rendelkező vevőt szereljen a gépre.

A pontossági figyelmeztetés nem kapcsol ki a megosztott jelet.

A megosztott jel nem használható, amikor a gép mozog.

Szoftver probléma van.

Ellenőrizze, hogy az alkalmazás-vezérlőn, a kijelzőn és a vevőn a legutóbbi szoftver van.

Mindkét vevő a valós idejű kinematikát (RTK) használja, és az RTK be van kapcsolva.

Kapcsolja ki az RTK-t a munkagép vevőn.

(Lásd a StarFire vevő kezelési utasítását.)

Tünet	Probléma	Megoldás
A vevők nem kapcsolódnak a megosztott jelhez.	A munkagép vevő hosszanti értékei nem nullára vannak állítva.	Állítsa a munkagép hosszanti értékeit nullára.
	A megosztott jel ki van kapcsolva a Munkaeszköz kormányzás beállítása oldalon.	1. Válassza a Menü gombot. 2. Válassza ki az Alkalmazás vezérlő gombot. 3. Válassza ki az Alkalmazás vezérlő fő funkcióbillentyűt. 4. Válassza ki a Munkagép kormányzás beállítás gombot. 5. Válassza ki a Megosztott jel engedélyezve lehetőséget a legördülő menüből.

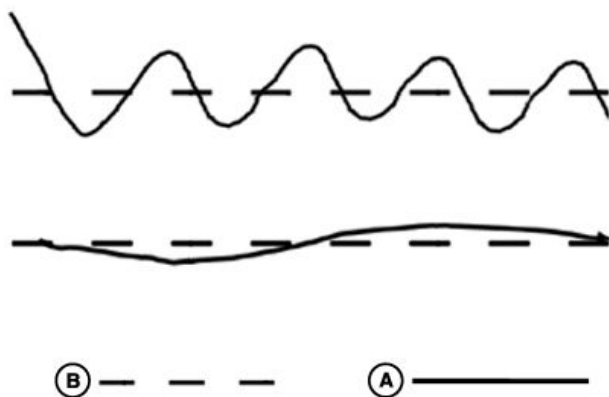
zb48j1t,1693894986469 -35-05SEP23-2/2

AutoTrac Vision kamera

Tünet	Probléma	Megoldás
Nem észlelhető optikai kamera.	Az Autotrak Vision kamera nincs csatlakoztatva vagy laza az érintkezés.	Ellenőrizze, hogy az optikai kamera csatlakoztatva van-e és nem laza az érintkezés. Ha a probléma továbbra is fennáll, forduljon a John Deere kereskedőjéhez vagy más szervizszolgáltatójához.
Nincs kép vagy a kép gyenge.	A kamera lenséje szennyezett vagy sérült.	Ellenőrizze, hogy a kamera lenséje nem törött vagy sérült-e. Tisztítsa meg a kamera lenséjét.
Az optikai irányítási teljesítmény gyenge.	Az időjárás befolyásolja a teljesítményt.	Az erős szél nehézkes terménymozgást okozhat. Kalibrálja a rendszert egy kevésbé szeles napon, vagy ha rendelkezésre áll, váltson GPS irányításra. Ügyeljen rá, hogy az optikai kamera lenséje tiszta legyen. A szél és az eső által szállított por és sár ráakadik a kamera lenséjére.
	A kamerát érő közvetlen napfény vagy kevés nappali fény befolyásolja a teljesítményt.	Forgassa az optikai kamerát a talaj felé úgy, hogy legalább két sor legyen a traktor mellett. Használja a traktor tábla- és a munkalámpákat. Ha rendelkezésre áll, használja a GPS irányítást, amíg a fényviszonyok javulnak.
	Az optikai kamera nem jó szögben van.	Forgassa az optikai kamerát a talaj felé úgy, hogy legalább két sor legyen a traktor mellett.

zb48j11,1693894999968 -35-07AUG25-1/1

Munkaeszköz teljesítmény — John Deere Active Implement Guidance™

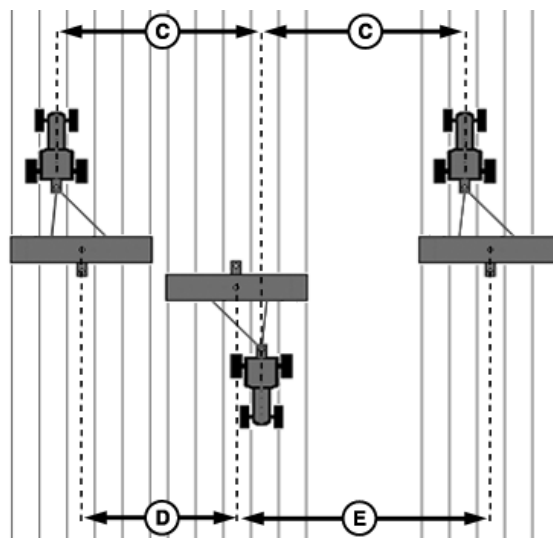


Kacsázás

A—Munkagép által megtett út
B—Kívánt navigációs nyomvonal

C—Gép középpont-középpont
azonos távolság
D—Munkagép középpont-
középpont keskeny távolság

PC19677 —UN—12JUN14



Széles-keskeny sortávolság

E—Munkagép középpont-
középpont széles távolság

PC19676 —UN—12JUN14

Tünet

Kacsázás (A) – a munkagép megtett útvonala oda-vissza mozog az elvárt irányító vonal (B) mentén.

Probléma

A terepi körülmények rosszak.

A vonórúd nincs reteszelt helyzetben.

A vonal érzékenység, nyomkövetés vagy a vonal érzékenység, halmozódott beállítások nincsenek optimalizálva.

Megoldás

Kapcsolja be a traktor differenciálzárlát, ha van.

Rögzítse a vonórudat.

(További információkért lásd a Kormányzási érzékenység részt.)

Tünet	Probléma	Megoldás
Széles és keskeny sortávolság—A sortávolság párhuzamos eltérései az egyes menetek között a tábla teljes hosszában.	Az erőgép középpont-középpont távolság (C) a menetek között egyforma. A munkagép középpont-középpont távolságok (D és E) az egyes meneteknél eltérnek, ami miatt széles és keskeny sorok lesznek a menetek határán.	1. Ellenőrizze, hogy az UCC2 alkalmazásvezérlőn, a kijelzőn és a vevőn a legfrissebb szoftver van. (Lépjen a www.stellarsupport.com weboldalra, és navigáljon a Szoftver frissítésekhez.) 2. Kapcsolja be a terepkompenzációs modult (TCM) és kalibrálja azt. (További információkhoz lásd a Billenés kompenzáló modul [TCM] kalibrálása részt.) 3. Ellenőrizze és állítsa be az erőgép ellensúlyát, abroncsnyomását és a nyomtávot. (A további információkat lásd az erőgép kezelési utasításában.)
	A munkagép középpont-középpont távolság a menetek között azonos. A munkagép nem közvetlenül az erőgép mögött halad.	1. Mérje meg és adja meg a helyes munkagép eltolódásokat. (További információért lásd a GPS eltolódások című részt.) 2. Javítsa meg vagy cserélje ki a munkagép hibás alkatrészeit. (A további információkat lásd a munkagép kezelési utasításában.) 3. Állítsa be a hárompont-emelőt. Állítsa be az erőgép lengőblokkjait és emelőcsuklóit a javasolt értékre. (A további információkat lásd az erőgép kezelési utasításában.) 4. Mérje meg és állítsa be a sor egységeket, hogy szimmetrikusan legyenek beállítva a munkagép középvonalához képest. (A további információkat lásd a munkagép kezelési utasításában.)

Tünet	Probléma	Megoldás
Az irányítórendszer AB vonal nincs a megfelelő helyen a munkagép esetében.	A kijelzőből nem lettek kitörölve a korábbi használat során megadott eltolódások.	Hozza létre újra az irányító vonalat az A+ útírány használatával. A legjobb gyakorlat az irányító vonalak beállítása a legkritikusabb működéshez. Ugyanazon a táblán a kevésbé kritikus alkalmazásokhoz tartozó eltolódásokat adja meg. Törölje az eltolódásokat a tábla elhagyásakor. (Az irányító vonal létrehozásával kapcsolatos információkért lásd a kijelző kezelési utasítását.)
A teljesítmény egyenetlen.	A helyzetpontosság gyengülés (PDOP) értéke 2,5 fölött van a magasság fölött legalább 5 fokkal található akadályoknál. A valós idejű kinematikai (RTK) jel gyenge vagy az RTK bővített (RTK-X) differenciál értékére esik. A PDOP értéke 2,5 fölött van, akadályok nélkül.	Ellenőrizze, hogy a munkagép vevőt semmilyen irányban nem árnyékolják akadályok vagy az erőgép fülkéje. Használja olyan bázisállomás jelét, amelyre tiszta rálátása van. Várja meg a műholdas megoldás javulását. A beállítások módosítása esetén rögzítse az eredeti beállítás értékeit, hogy megadhassa, amikor a PDOP 2,5 alá csökken.
	Táblavégi fordulás után a teljesítmény leromlik.	Ellenőrizze, hogy az alkalmazás-vezérlőn, a kijelzőn és a vevőn a legutóbbi szoftver van. (Lépjen a www.stellarsupport.com weboldalra, és navigáljon a Szoftver frissítésekhez.)
	Az irányítórendszer követési hibája az erőgép esetében nagyobb, mint az Aktív munkagép-irányítás követési hibája a munkagépen.	Határozza meg a nagy gépkövetési hiba eredeti okát. (További információkért lásd a kijelző kezelési utasítását.)
A kormányzási rendszer nem válaszol, de a kijelzett állapota OK.	A SCV küszöb túl alacsonyra van állítva.	Végezze el a kormányzás kalibrálását. (További információért lásd a Kormányzás kalibrálása—John Deere Active Implement Guidance™ című részt.)

zb48j1t,1693895025120 -35-05SEP23-3/3

Munkaeszköz teljesítmény—Eke kormányzás

Tünet	Probléma	Megoldás
A hidraulika rendszer nem válaszol, de a kijelzett állapota OK.	A SCV küszöb túl alacsonyra van állítva.	Végezze el a manuális SCV kalibrációt. (További információkért lásd a Manuális SCV kalibrálás—Eke kormányzás című részt.)
	A visszacsatolás érzékelő nincs kalibrálva.	Végezze el a visszacsatoló szenzor kalibrálását. (További információkért lásd az Eke konfigurálás—Eke kormányzás részt.)
	A szélesség szabályzás érzékenysége vagy a holtáv beállítások nem helyesek.	Kalibrálja a szélesség szabályzó érzékenységet és a holtáv beállításokat. (További információért lásd a Szélesség szabályzás kalibrálása—Eke kormányzás részt.)

RW00482,0000883 -35-06OCT21-1/1

Karbantartás

Gép

A szervizelési eljáráshoz lépjen kapcsolatba a munkagép kormánymodul gyártójával.

CF86321.0000349 -35-23MAY11-1/1

Szezon előtti ellenőrző lista

A ellenőrzőlistának a szezon kezdése előtti átnézése mellett használja a szezon előtti ellenőrzőlistát akkor is, ha az alábbiak valamelyik bekövetkezik:

- Másik traktor vagy munkagép kerül a rendszerbe.
- A hidraulikarendszer alkatrészeinek javítása, cseréje vagy beállítása esetén.
- A mezőgazdasági kezelőrendszer megoldás (AMS) cseréje esetén.

Szezon előtti ellenőrzőlista

- ☐ Töltse le a legújabb kezelési utasítást.
(További információért lásd a John Deere Műszaki tájékoztatót könyvesboltot.)

MEGJEGYZÉS: Ügyeljen arra, hogy a berendezésnek a szoftver frissítése közben folyamatos áramellátással kell rendelkeznie. A szoftverfrissítés időtartama a berendezéstől, a hálózat vagy a CAN-busz sebességétől és a program fájl méretétől függ. Az UCC2 alkalmazásvezérlő frissítése például átlagosan 30 percet vesz igénybe.

- ☐ Frissítse a szoftvert. A szoftver legfrissebb verziójáért látogasson el a StellarSupport.com webhelyre.
 - ☐ Kijelző
 - ☐ Erőgép vevő
 - ☐ Munkagép vevő(k)
 - ☐ Alapállomás vevő
 - ☐ Vezérlőegység

- ☐ Aktiválja az alkalmazásokat a kijelzőn.
- ☐ Ellenőrizze a vezetékkötegeket kopás és sérülések tekintetében a becsípődési pontoknál, a sarkoknál, a széleknél, valamint a vezetékköteg tartói környékén. Javítsa meg, ha szükséges.
- ☐ Vizsgálja meg a vezetékköteget a csatlakozóknál kopás és a szigetelés sérülése tekintetében. Javítsa meg, ha szükséges.
- ☐ Vizsgálja át a csatlakozó tömítéseit és reteszelő mechanizmusát. Javítsa meg, ha szükséges.
- ☐ Vizsgálja át a csatlakozók érintkezőit kopás, lerakódások és korrózió tekintetében. Tisztítsa meg és javítsa meg, ahogy szükséges.
 - ☐ ISO csatlakozó
 - ☐ Vevők
 - ☐ Kijelző
- ☐ Vizsgálja meg a felfogatókat. Húzza meg a csavarokat, ha szükséges.
 - ☐ Kijelző
 - ☐ Vevők
 - ☐ Függesztőkonzol
- ☐ Állítsa be a kihelyezett vezérlőszelep (SCV) áramlási sebességeket.
- ☐ Állítsa be a kiegyenlítő szelepet (ha van).
- ☐ Kalibrálja az SCV küszöbökét.
- ☐ Kalibrálja az erőgépet és a munkagép terepkompenzációs modulokat (TCM).
- ☐ Vizsgálja át a munkagép hidraulikus munkahengereit, hogy nem szivárognak-e.

(A részletes ellenőrzőlistákat lásd a munkaeszköz kezelési utasításában.)

RW00482.0000A8C -35-24NOV20-1/1

Napi ellenőrzőlista

- ☐ Állítsa be a vonal érzékenység, a nyomkövetés és a halmazódott beállítások értékeit a talaj jellemzőihez.
- ☐ Ellenőrizze a vezetékkötegeket kopás és sérülések tekintetében a becsípődési pontoknál, a sarkoknál, a széleknél, valamint a vezetékköteg tartói környékén. Javítsa szükség szerint.
- ☐ Vizsgálja meg a vezetékköteget a csatlakozóknál kopás és a szigetelés sérülése tekintetében. Javítsa szükség szerint.
- ☐ Vizsgálja meg a felfogatókat. Húzza meg a csavarokat, ha szükséges.

- ☐ Kijelzés
- ☐ Vevők
- ☐ Függesztőkonzol
- ☐ Vizsgálja át a munkagép kormánymechanizmusát kopások tekintetében.
- ☐ Vizsgálja át a munkagép visszacsatoló rudazatát kopások tekintetében.
- ☐ Vizsgálja át a munkagép hidraulikus munkahengereit, hogy nem szivárognak-e.

(A részletes ellenőrzőlistákat lásd a munkagép kezelési utasításában.)

RW00482.0000307 -35-12JUN14-1/1

Szezon utáni ellenőrzőlista

- ☐ Ellenőrizze a vezetékkötegeket kopás és sérülések tekintetében a becsípődési pontoknál, a sarkoknál, a széleknél, valamint a vezetékköteg tartói környékén. Javítsa szükség szerint.
- ☐ Vizsgálja meg a vezetékköteget a csatlakozóknál kopás és a szigetelés sérülése tekintetében. Javítsa szükség szerint.
- ☐ Vizsgálja át a csatlakozó tömítéseit és reteszelő mechanizmusát. Javítsa szükség szerint.
- ☐ Vizsgálja át a csatlakozók érintkezőit kopás, lerakódások és korrózió tekintetében. Tisztítsa meg és (vagy) javítsa meg, ahogy szükséges.
 - ☐ ISO csatlakozó
 - ☐ Vevők
- ☐ Kijelzés
- ☐ Vizsgálja meg a felfogatásokat. Húzza meg a csavarokat, ha szükséges.
 - ☐ Kijelzés
 - ☐ Vevők
 - ☐ Függesztőkonzol
- ☐ Vizsgálja át a munkagép kormánymechanizmusát kopások tekintetében.
- ☐ Vizsgálja át a munkagép visszacsatoló rudazatát kopások tekintetében.
- ☐ Vizsgálja át a munkagép hidraulikus munkahengereit, hogy nem szivárognak-e.

(A részletes ellenőrzőlistákat lásd a munkagép kezelési utasításában.)

RW00482,0000308 -35-02JUN14-1/1

Index

	Oldal		Oldal
A			
A kihelyezett vezérlőszep (SCV) beállítása		Munkagép automatizálás	70-2
GreenStar 3 CommandCenter	60A-7	Berendezés eltolások	60B-2
TouchSet kijelző	60A-7	Billenéskompenzáló modul (TCM)	
A részegységek elhelyezkedése	70-1	Állítsa be a gépet, és végezze el a kalibrációt	60A-3
A törölhető programozható csak olvasható		Kalibráció	60A-2
memória (EPROM) cseréje	30-6	Optimalizálás	60A-2
Aktív munkagép irányítás		Biztonság	
A törölhető programozható csak olvasható		Biztonságos karbantartás, gyakorlat	05-2
memória (EPROM) cseréje	30-6	Biztonság, Kerülje el a nagynyomású	
Gép szervíz	100-1	folyadékokat	
Hibakeresés		Óvakodjon a nagynyomású folyadékoktól	05-5
Gép	80-14	Biztonság, Lépcsők és kapaszkodók	
Aktiváló kód	30-5	Használja megfelelően a fellépőket és a	
Állapot kód	80-3	kapaszkodókat	05-2
Általános információk			
Általános hivatkozások		C	
Védjegyek	-3	CommandCenter	40-3
Átfolyás parancs		SCV kezelőszervek	
John Deere Active Implement Guidance™	80-8	Automatikus üzemmód	60A-6
Automatikus kormányzás kalibráció		Konfigurálás	60A-6
Aktív munkagép irányítás	60C-2		
Automatizálási opciók	60C-11	D	
AutoTrac Vision átfedés	70-5	Diagnosztika	80-6
		Eke kormányzás	80-10
B		Diagnosztika fül	
Beállítás		Átfolyás parancs	
Automatizálási opciók	60C-11	John Deere Active Implement Guidance™	80-8
Berendezés eltolások	60B-2	Diagnosztika	80-6
Dupla kiegyenlítő szelep	60A-8	Eke kormányzás	80-10
Eke konfiguráció	60E-4	Fordulatszám beállítás	
Futtatás oldal	60B-5	John Deere Active Implement Guidance™	80-9
GPS eltolások	60B-2	Frekvencia keresés	
Hibajavítás	60C-8	John Deere Active Implement Guidance™	80-7
Kormányvezérlés	60C-1	Helyzet parancs	
Kormányzás kalibrációk		John Deere Active Implement Guidance™	80-8
Aktív munkagép irányítás	60C-2	Lépés válasz	
Kormányzási érzékenység	60C-6	John Deere Active Implement Guidance™	80-7
Munkagép követés	60C-14	Navigációs érzékelők	
Optikai irányító kamera kalibráció	60C-12	John Deere Active Implement Guidance™	80-9
RowSense beállítások	60C-10	Diagnosztikai hibakódok	80-5
SCV kalibráció		Dupla kiegyenlítő szelep	
Eke kormányzás	60E-2	Beállítás	60A-8
Sebesség beállítás	60C-9		
Soros portok	60B-4	E	
Szélesség szabályozás	60E-7	Eke konfiguráció	60E-4
Traktorba beépített John Deere Active		Eke kormányzás	
Implement Guidance™	60D-1	Munkagép teljesítmény	80-27
Visszacsatoló érzékelő kalibráció		Művelet beállítása	60E-6
Aktív munkagép irányítás	60C-2	Elektronikus kijelző, helyes használat	05-3
Beállítás varázsló		Ellenőrzőlista	
Áttekintés	60B-1	Naponta	100-1
Bekapcsolás		Szezon előtti	100-1
Eke kormányzás	70-2	Szezon utáni	100-2
John Deere Active Implement Guidance™	70-2		

Folytatás a következő oldalon

	Oldal		Oldal
F		K	
Fordulatszám beállítás		Kalibráció	
John Deere Active Implement Guidance™ 80-9		Billenéskompenzáló modul (TCM) 60A-2	
Frekvencia keresés		Kormányzási érzékenység 60C-6	
John Deere Active Implement Guidance™ 80-7		Szélesség szabályozás érzékenység 60E-7	
Futtatás oldal 60B-5		Szélesség szabályozás holtáv 60E-7	
G		Kerék szögszenzorok 40-4	
Gép hibakeresés 80-14		Kijelző 40-3	
Gép kompatibilitás 30-6		Kikapcsolás, deaktiválás és letiltás	
Gép szerviz 100-1		Munkagép automatizálás 70-4	
GPS eltolások 60B-2		Kilépési kód 80-3	
GPS műholdvevő 40-1		Kormányvezérlés 60C-1	
H		Kötőelemek 30-2	
Helyzet parancs		Követelmények 30-2	
John Deere Active Implement Guidance™ 80-8		Külső szelep	
Hibaelhárítás		Gép kompatibilitás 30-6	
Alkalmazásvezérlő		L	
SCV diagnosztika 80-11		Lépés válasz	
Üzemóra 80-11		John Deere Active Implement Guidance™ 80-7	
Hibajavítás 60C-8		M	
Hibakeresés		Manuális kormányzás kalibráció	
Alkalmazásvezérlő		Aktív munkagép irányítás 60C-2	
Bemeneti/kimeneti értékek 80-12		Manuális SCV kalibráció	
Hardver/Szoftver 80-10		Eke kormányzás 60E-2	
Gépkonfiguráció 80-14		Munkagép automatizálás	
Hidraulikus		Kikapcsolás, deaktiválás és letiltás 70-4	
SCV kezelőszervek		Munkagép követés 60C-14	
Automatikus üzemmód 60A-6		Munkagép teljesítmény	
Konfigurálás 60A-6		Eke kormányzás 80-27	
I		John Deere Active Implement Guidance™ 80-24	
iGrade		Műhold információ 80-1	
A John Deere Active Implement		Működési elv 30-1	
Guidance™ használata iGrade-del 60B-1		N	
J		Navigáció 30-3, 30-4	
John Deere Active Implement Guidance™		Navigációs érzékelők	
Szoftver és beállítások 30-1		John Deere Active Implement Guidance™ 80-9	
John Deere Active Implement Guidance™		Navigációs forrás 80-3	
Munkagép teljesítmény 80-24		O	
John Deere Active Implement Guidance™		Optikai irányító kamera kalibráció 60C-12	
StarFire vevők 40-1		Optimalizálás	
John Deere Active Implement Guidance™		Billenéskompenzáló modul (TCM) 60A-2	
Gép kompatibilitás 30-6		R	
John Deere Active Implement Guidance™		Részegységek működése 70-1	
Működési elv 30-1		RowSense beállítások 60C-10	

Folytatás a következő oldalon

	Oldal		Oldal
S		Traktorba beépített John Deere Active Implement Guidance™ rendszer áttekintése.....	60D-1
Sebesség beállítás	60C-9	Ü	
Soros portok	60B-4	Üzemeltetési utasítások	
StarFire beállítás	60A-1	AutoTrac Vision átfedés	70-5
StarFire hosszanti irányú.....	60A-1	V	
StarFire magasság	60A-1		
StarFire vevő			
Megosztott jel.....	40-1	Vevők	
StarFire vevők	40-1	StarFire	40-1
Szélesség szabályozás	60E-7	Vezérlőegység	
Szélesség szabályozás teszt.....	60E-1	Frissítés	30-6
Szerviz		Vezérlőegység frissítése.....	30-6
Gép	100-1	Vezérlőrendszer	
Szoftver	30-2	Kerék szögzenzorok.....	40-4
Szoftver és beállítások	30-1	Visszacsatoló érzékelő kalibráció.....	60C-2
T		Eke kormányzás	60E-4
Több alkalmazás	60B-1		

