

John Deere Active Implement Guidance



JOHN DEERE

MANUAL DO OPERADOR

John Deere Active Implement Guidance™

(N.S. PCXL01C200000—)

(N.S. PCXL02C200000—)

(N.S. PCXL01D3500000—)

OMPFP27106 EDIÇÃO L5 (PORTUGUESE)

John Deere Ag Management Solutions

PRINTED IN U.S.A.

Introdução

Prefácio

OBRIGADO por adquirir um produto John Deere.

LEIA ESTE MANUAL atentamente para aprender como operar e fazer a manutenção do seu produto corretamente. Não respeitar este procedimento poderá resultar em ferimentos ou danos ao equipamento. Este manual e as sinalizações de segurança no seu produto também podem estar disponíveis em outros idiomas. Consulte www.techpubs.deere.com (Ag&Turf/JDPS), www.johndeereinfo.com (C&F) ou seu concessionário John Deere para encomendar.

ESTE MANUAL DEVE SER CONSIDERADO uma parte permanente do seu produto e deve permanecer com o produto quando vendê-lo.

AS MEDIDAS neste manual são apresentadas tanto no sistema métrico como no sistema de medidas usado nos Estados Unidos. Use somente peças de reposição e elementos de fixação corretos. Os acessórios de fixação métricos e de polegadas podem demandar chaves específicas adequadas para um dos dois sistemas.

OS LADOS DIREITO E ESQUERDO são determinados com base na direção do movimento de avanço da máquina ou do implemento.

ESCREVA OS NÚMEROS DE IDENTIFICAÇÃO DOS PRODUTOS (P.I.N.) no Manual do Operador. Anote com precisão todos os números para ajudar no

rastreamento do produto em caso de ele ser roubado. O seu concessionário também precisará desses números quando você solicitar peças. Faça um backup dos números de identificação em um local seguro fora da máquina ou longe do produto.

A GARANTIA é oferecida como parte do programa de assistência aos clientes da John Deere que operam e mantêm o equipamento como descrito neste manual. A garantia é explicada no certificado ou na declaração de garantia que você deve ter recebido de seu concessionário.

Esta garantia assegura que a John Deere substituirá seus produtos que apresentem defeitos dentro do período de garantia. Em algumas circunstâncias, a John Deere também oferece melhorias em campo, frequentemente sem custos para o cliente, mesmo que o produto já esteja fora da garantia. Caso o equipamento seja mal utilizado ou modificado para obter um desempenho superior às especificações originais de fábrica, a garantia será anulada e as melhorias no talhão poderão ser negadas.

Se você não for o proprietário original deste produto, é do seu interesse entrar em contato com seu concessionário John Deere local para informá-lo do número de série da sua unidade. Isto ajudará a John Deere a notificá-lo sobre quaisquer problemas ou sobre melhorias de produtos.

DX,IFC,PRE -54-24SEP25-1/1

A John Deere Está à Sua Disposição

A satisfação do cliente é vital para a John Deere.

Nossos concessionários esforçam-se para fornecer-lhe peças e serviços com eficiência e rapidez:

- Peças de serviços e manutenção para dar suporte ao seu equipamento.
- Técnicos de serviço treinados e as ferramentas de diagnóstico e reparo necessárias para fazer a manutenção do equipamento.
- **Peças de reposição, serviços de reparo e informações da John Deere para manutenção ou reparo estão disponíveis. Para obter mais informações, visite deere.com or deere.ca.**



TS201 —UN—15APR13

DX,IFC,JDS -54-30SEP25-1/1

Marcas Comerciais

Marcas Comerciais	
AutoTrac™	Marca Registrada da Deere & Company
CommandARM™	Marca Registrada da Deere & Company
CommandCenter™	Marca Registrada da Deere & Company
GreenStar™	Marca Registrada da Deere & Company
iGrade™	Marca Registrada da Deere & Company
ILS™	Marca Registrada da Deere & Company
RowSense™	Marca Registrada da Deere & Company
RTK Extend™	Marca Registrada da Deere & Company
Service ADVISOR™	Marca Registrada da Deere & Company
StarFire™	Marca Registrada da Deere & Company
TLS™	Marca Registrada da Deere & Company
TouchSet™	Marca Registrada da Deere & Company

zb48j1t,1693379220046 -54-30AUG23-1/1

Biblioteca de Informações Técnicas John Deere

Devido a alterações no produto realizadas após a impressão deste documento, é possível que as descrições

das funcionalidades do produto não estejam completas. Leia o Manual do Operador mais recente antes de usar. Para obter uma cópia, consulte o concessionário ou visite techpubs.deere.com.

CZ76372,000071F -54-04AUG25-1/1

Conteúdo

Página

Página

Segurança

Reconhecimento das Informações de Segurança.....	05-1
Compreenda as Palavras de Sinalização.....	05-1
Implementação das Instruções de Segurança	05-1
Pratique a Manutenção com Segurança	05-2
Usar degraus e apoios de mão corretamente	05-2
Manusear suportes e componentes eletrônicos com segurança	05-3
Uso Correto de Monitor Eletrônico	05-3
Operação Segura dos Sistemas de Orientação ..	05-4
Use o Cinto de Segurança Corretamente	05-4
Operação Segura dos Sistemas de Automação do Implemento	05-5
Prevenção de Fluidos sob Alta Pressão.....	05-5

Informações Regulatórias e de Conformidade

Identificação do Código de Data	20-1
União Econômica Eurasiática – EAC	20-2
Declaração de Conformidade da UE.....	20-5
Declaração de Conformidade do Reino Unido ..	20-6

Visão Geral do Sistema

Teoria de funcionamento	30-1
Requisitos.....	30-2
Navegação até as Páginas do Controlador de Aplicação.....	30-3
Acessar as Páginas do StarFire	30-4
Inserir Código de Ativação	30-5
Compatibilidade da Máquina	30-6
Substituição da EPROM (Memória Programável Apagável Somente de Leitura) ..	30-6

Visão Geral dos Componentes

Receptor StarFire	40-1
Monitor.....	40-3
Sensor de Ângulo da Roda	40-4
Controlador de Aplicação	40-5
Válvula de Compensação.....	40-5
Válvula Externa	40-6
Interruptor de Altura do Implemento.....	40-6
Câmera do AutoTrac Vision.....	40-7

Conjunto

Acionador do Lado Baixo	50-1
-------------------------------	------

Configuração — Máquina e Implemento

Conexão do Implemento	60A-1
Configuração do Receptor StarFire do implemento.....	60A-1
Otimização do Módulo de Compensação de Terreno (TCM).....	60A-2
Calibração do Módulo de Compensação do Terreno (TCM).....	60A-2
Ajuste da Válvula de Controle Remoto (VCR) ..	60A-6
Ajuste da Válvula Compensadora Dupla.....	60A-8

Configuração — Controlador de Aplicação UCC2

Visão Geral do Assistente de Configuração....	60B-1
Deslocamentos do GPS	60B-2
Portas Seriais	60B-4
Configuração da Página de Execução	60B-4

Configuração — Orientação de Implemento Ativa

Controle da Direção — Orientação Ativa de Implementos.....	60C-1
Calibrações da Direção — Orientação Ativa de Implementos.....	60C-2
Sensibilidade da Direção — John Deere Active Implement Guidance™	60C-6
Correção de Erro — John Deere Active Implement Guidance™	60C-7
Controle de Velocidade — John Deere Active Implement Guidance™	60C-8
Configurações do RowSense — John Deere Active Implement Guidance™	60C-9
Opções de Automação — John Deere Active Implement Guidance™	60C-10
Calibração da Câmera de Orientação Vision — John Deere Active Implement Guidance™	60C-11
Rastreamento do Implemento — John Deere Active Implement Guidance™	60C-13

Configuração — Orientação de Implemento Ativa Integrada do Trator

Visão Geral da John Deere Active Implement Guidance™ Integrada do Trator.....	60D-1
---	-------

Continua na próxima página

Instruções originais. Todas as informações, ilustrações e especificações neste manual são baseadas nos dados mais recentes disponíveis no momento da publicação. Reservamo-nos o direito de efetuar alterações a qualquer momento sem aviso prévio.

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

Página	Página
Configuração da John Deere Active Implement Guidance™ para John Deere Active Implement Guidance™ Integrada do Trator.....	60D-1
Primeiro Uso — Ajuste do Implemento	60D-5
Configuração — Direção de Arado	
Teste de Controle de Largura — Direção de Arado	60E-1
Calibração Manual da VCR — Direção de Arado.....	60E-2
Configuração do Arado — Direção de Arado..	60E-4
Configuração de Operação — Direção de Arado.....	60E-6
Calibração do Controle de Largura — Direção de Arado	60E-7
Controle de Largura — Direção de Arado.....	60E-7
Operação	
Visão Geral da Operação Básica	70-1
Acionar a Automação do Implemento	70-2
Desengate, Desativação e Desabilitação da Automação do Implemento	70-4
Controle do Comando da VCR.....	70-4
Sobreposição do AutoTrac Vision	70-5
Solução de Problemas	
Informações do Satélite.....	80-1
Restauração do Controlador de Aplicação UCC2.....	80-2
Código de Status, Fonte de Navegação e Código de Saída	80-3
Códigos de Diagnóstico de Falha (DTCs).....	80-5
Diagnósticos	80-6
Resposta de Passo — John Deere Active Implement Guidance™	80-7
Frequência de Varredura — John Deere Active Implement Guidance™	80-7
Comando de Posição — John Deere Active Implement Guidance™	80-8
Comando de Vazão — John Deere Active Implement Guidance™	80-8
Sensores de Navegação — John Deere Active Implement Guidance™	80-9
Controle de Velocidade — John Deere Active Implement Guidance™	80-9
Diagnósticos — Direção de Arado	80-10
Hardware/Software.....	80-10
Horas	80-11
Diagnósticos da VCR	80-11
Leituras de Entrada/Saída.....	80-12
Configuração da Máquina	80-15
Válvula Externa	80-20
Receptor	80-22
Câmera do AutoTrac Vision.....	80-24
Desempenho do Implemento — John Deere Active Implement Guidance™	80-25
Desempenho do Implemento — Direção de Arado	80-28
Manutenção	
Máquina.....	100-1
Lista de Verificação Pré-safra.....	100-1
Lista de Verificação Diária.....	100-1
Lista de Verificação Pós-safra	100-2

Segurança

Reconhecimento das Informações de Segurança

Este é um símbolo de alerta de segurança. Ao ver este símbolo na sua máquina ou neste manual, fique atento à possibilidade de ferimentos.

Siga as precauções recomendadas e as práticas seguras de operação.



DX,ALERT -54-29SEP98-1/1

T81388 —UN—28JUN13

Compreenda as Palavras de Sinalização

Uma palavra de sinalização—PERIGO, ATENÇÃO ou CUIDADO— é usada junto com o símbolo de alerta de segurança. PERIGO identifica os riscos mais graves.

Os adesivos de segurança PERIGO ou ATENÇÃO localizam-se próximos às áreas de risco específicas. Precauções gerais estão listadas nos adesivos de segurança de CUIDADO. A palavra CUIDADO também chama atenção para as mensagens de segurança neste manual.

 **PERIGO**

 **ATENÇÃO**

 **CUIDADO**

DX,SIGNAL -54-03MAR93-1/1

TS187 —54—04JUN19

Implementação das Instruções de Segurança

Leia atentamente todas as mensagens de segurança deste manual e os adesivos de segurança da sua máquina. Mantenha os adesivos de segurança em boas condições. Substitua adesivos de segurança danificados ou ausentes. Certifique-se de que novos componentes e peças de reposição incluam os adesivos de segurança. Adesivos de segurança para reposição podem ser encontrados no seu concessionário John Deere.

Pode haver informações adicionais sobre segurança nas peças e componentes de fornecedores que não estejam reproduzidas neste manual do operador.

Aprenda como operar a máquina e como utilizar os controles adequadamente. Não deixe ninguém operar a máquina sem que tenha sido treinado.

Mantenha sua máquina em condições operacionais apropriadas. Modificações não autorizadas na máquina podem prejudicar o funcionamento e/ou a segurança e afetar a vida útil da máquina.



Caso não compreenda alguma parte deste manual e necessite de assistência, entre em contato com seu concessionário John Deere.

DX,READ -54-01AUG22-1/1

TS201 —UN—15APR13

Pratique a Manutenção com Segurança

Estude o procedimento de manutenção antes de efetuar o trabalho. Mantenha a área limpa e seca.

Nunca lubrifique nem faça manutenção ou ajustes na máquina em movimento. Mantenha mãos, pés e roupas longe das partes alimentadas por energia. Desative toda a energia e opere os comandos para aliviar a pressão. Abaixar o equipamento até o solo. Desligue o motor e estacione a máquina. Se equipado, remova a chave, desconecte o cabo terra da bateria e deixe a máquina esfriar.

Apoie seguramente quaisquer elementos da máquina que devam ser erguidos para o trabalho de manutenção.

Mantenha todas as peças em boas condições e corretamente instaladas. Corrija imediatamente qualquer dano. Substitua peças desgastadas ou quebradas. Remova depósitos de graxa, óleo ou detritos.

Em equipamentos autopropelidos, desconecte o cabo de aterramento da bateria (-) antes de fazer ajustes nos sistemas elétricos ou fazer soldas na máquina.

Em implementos rebocados, desconecte os chicotes elétricos do trator antes de reparar os componentes do sistema elétrico ou soldar a máquina.

Quedas durante a limpeza ou trabalho em locais altos podem causar ferimentos graves. Use uma escada ou plataforma para chegar facilmente em cada local. Use apoios para os pés e para as mãos que sejam robustos e seguros.



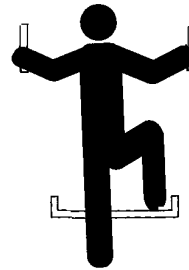
TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -54-25NOV25-1/1

Usar degraus e apoios de mão corretamente

Evitar quedas entrando e saindo de frente para a máquina. Manter sempre um contato de três pontos com os degrau, apoios de mão e corrimãos.

Tenha cuidados adicionais quando lama, neve ou umidade aumentarem o risco de escorregões. Mantenha os degraus limpos e livres de graxa e óleo. Nunca salte ao sair da máquina. Nunca entre ou saia de uma máquina em movimento.



T133468 —UN—15APR13

DX,WW,MOUNT -54-12OCT11-1/1

Manusear suportes e componentes eletrônicos com segurança

Quedas durante instalação ou remoção de componentes eletrônicos montados no equipamento podem causar graves ferimentos. Use uma escada ou plataforma para alcançar facilmente cada local de montagem. Use apoios seguros e resistentes para as mãos e os pés. Não instale nem remova componentes molhados ou congelados.

Ao instalar ou fazer manutenção de uma estação base RTK em uma torre ou outra estrutura alta, use um elevador aprovado.

Ao instalar ou fazer manutenção em um mastro de antena de GPS usada num implemento, use técnicas de elevação apropriadas e o devido equipamento de proteção pessoal. O mastro é pesado e pode ser difícil de manusear. Serão necessárias duas pessoas quando



os locais de montagem não forem acessíveis do solo ou de uma plataforma de manutenção.

DX,WW,RECEIVER -54-24AUG10-1/1

TS249 —JUN—23AUG88

Uso Correto de Monitor Eletrônico

Monitores eletrônicos são dispositivos secundários destinados a ajudar o operador na execução de operações no campo, aumentar o conforto e proporcionar entretenimento. Os monitores oferecem uma ampla gama de funcionalidade, são usados em muitos aplicativos de sistemas diferentes da máquina e podem ser usados em outros dispositivos secundários como equipamentos eletrônicos portáteis.

Um dispositivo secundário é qualquer dispositivo não necessário para operar sua máquina no respectivo uso primário. O operador é sempre responsável pela operação e controle seguros da máquina.

Para evitar acidentes pessoais ao operar a máquina:

- Posicione o monitor conforme as instruções de instalação. Assegure que o dispositivo esteja fixado e que não obstrua a visão do operador, nem interfira com os comandos operacionais da máquina.
- Não se distraia com o monitor. Fique atento. Preste atenção na máquina e no ambiente ao seu redor.

- Não modifique configurações nem acesse qualquer função que exija o uso prolongado dos controles do monitor com a máquina em movimento. Pare a máquina em local seguro e coloque na posição de estacionamento antes de tentar tais operações.
- Nunca ajuste em volume alto demais que não permita escutar o tráfego externo e veículos de emergência.

Para promover a operação segura, determinadas funções do monitor podem estar desativadas a menos que a movimentação da máquina seja restringida e/ou esteja em posição de estacionamento. Cancelar este recurso de segurança pode violar leis aplicáveis e resultar em danos, ferimentos graves ou fatais.

Use somente as funcionalidades disponíveis do monitor quando as condições permitirem fazê-lo de maneira segura e conforme as instruções fornecidas. Sempre respeite as normas de condução segura, leis e regulamentos de trânsito estaduais ou locais ao usar qualquer dispositivo secundário.

DX,ELEC,DISPLAY -54-13JAN15-1/1

Operação Segura dos Sistemas de Orientação

Não use sistemas de orientação em rodovias. Sempre desligue (desative) os sistemas de orientação antes de entrar em uma rodovia. Não tente ligar (ativar) um sistema de orientação ao transportar em uma rodovia.

Os sistemas de orientação visam auxiliar o operador a realizar operações mais eficientes no campo. O operador é sempre responsável pelo percurso da máquina. Os sistemas de orientação não detectam automaticamente obstáculos ou outras máquinas nem previnem colisões.

Sistemas de orientação incluem qualquer aplicativo que automatize a direção da máquina. Isso inclui, entre outros, o AutoTrac™, iTEC™, Automação de Curva do AutoTrac™, Direcionamento de Implemento do AutoTrac™ (passivo), AutoTrac™ Universal, Unidade de Controle do AutoTrac™, RowSense™ AutoTrac™ e Sincronismo da Máquina John Deere.

Para evitar acidentes pessoais ao operador e observadores:

- Nunca tente entrar ou sair de uma máquina em movimento.

*AutoTrac é uma marca registrada da Deere & Company
iTEC é uma marca registrada da Deere & Company
RowSense é uma marca registrada da Deere & Company*

- Verifique se a máquina, o implemento e o sistema de orientação estão configurados corretamente.
 - Se estiver usando iTEC™, Automação de Curva do AutoTrac™ ou Orientação do Implemento AutoTrac™ (passiva), verifique se os limites precisos foram definidos.
 - Se estiver usando o Sincronismo da Máquina, verifique se o ponto inicial do seguidor está calibrado com espaço suficiente entre as máquinas.
- Permaneça alerta e preste atenção ao ambiente ao seu redor.
- Assuma o controle do volante quando necessário, para evitar perigos, observadores, equipamentos ou outros obstáculos no talhão.
- Interrompa a operação se condições de visibilidade deficiente prejudicarem sua capacidade de operar a máquina ou de identificar pessoas ou obstáculos no caminho da máquina.
- Considere as condições do talhão, a visibilidade e a configuração da máquina ao selecionar a velocidade da máquina.

AL70325,000048F -54-30SEP19-1/1

Use o Cinto de Segurança Corretamente

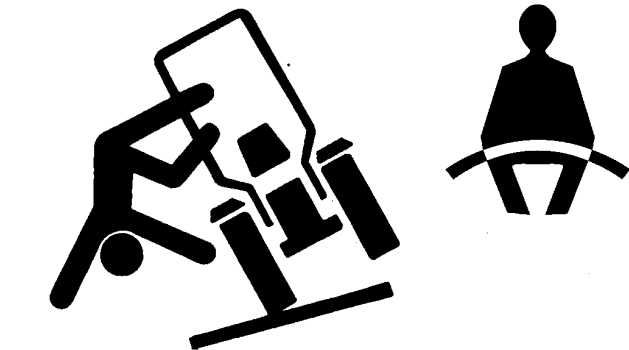
Evite ferimentos ou morte por esmagamento durante uma capotagem.

A máquina é equipada com uma Estrutura de Proteção Contra Capotamento (EPC). USE um cinto de segurança ao operar com uma EPC.

- Segure a trava e passe o cinto de segurança pelo corpo.
- Insira a trava na fivela. Ouça o clique.
- Puxe a trava do cinto de segurança para assegurar que o cinto está preso com firmeza.
- Ajuste o cinto de segurança no quadril.

Substitua o cinto de segurança inteiro, se as peças de fixação, a fivela, o cinto ou o retrator apresentarem sinais de danos.

Realizar no mínimo uma vez por ano uma inspeção do cinto de segurança e das peças de fixação de montagem. Identifique sinais de peças soltas ou avarias no cinto, tal



como rasgos, desfiamento, desgaste extremo ou precoce, desbotamento ou escoriação. Substitua somente por peças de reposição que atendam às especificações da sua máquina.

TS1729 —UN—24MAY13

DX,ROPS1 -54-22AUG13-1/1

Operação Segura dos Sistemas de Automação do Implemento

Não use sistemas de automação do implemento em rodovias. Sempre desligue (desative) os sistemas de automação do implemento antes de entrar em uma rodovia. Não tente ligar (ativar) um sistema de automação do implemento ao transportar em uma rodovia.

Os sistemas de automação do implemento visam auxiliar o operador a realizar operações mais eficientes no campo. O operador é sempre responsável pelo percurso da máquina.

Sistemas de automação do implemento incluem qualquer aplicativo que automatize o movimento do implemento. Isso inclui, mas pode não se limitar, ao iGrade e à Direcionamento Ativo de Implementos.

Para evitar ferimentos do operador e pessoas nas proximidades da máquina:

- Verifique se a máquina, o implemento e os sistemas de automação estão configurados corretamente.
- Permaneça alerta e preste atenção ao ambiente ao seu redor.
- Assuma o controle da máquina quando necessário para evitar riscos, pessoas, equipamento ou outros obstáculos no campo.
- Interrompa a operação se condições de pouca visibilidade prejudicarem sua capacidade de operar a máquina ou de identificar pessoas ou obstáculos no caminho da máquina.



PC13793—JUN—25MAY11

CF86321,0000366 -54-05AUG25-1/1

Prevenção de Fluidos sob Alta Pressão

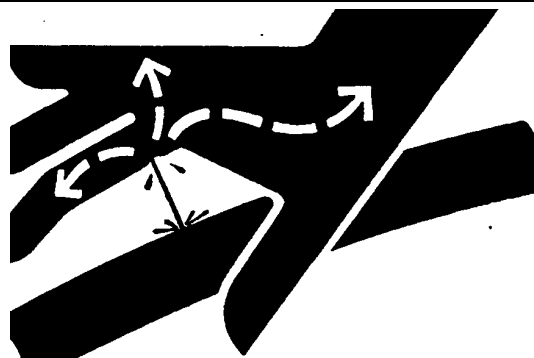
Inspecione as mangueiras hidráulicas periodicamente—pelo menos uma vez por ano—para ver se há vazamentos, dobras, cortes, trincas, abrasão, bolhas, corrosão, trançado exposto ou qualquer outro sinal de desgaste ou dano.

Substitua imediatamente conjuntos de mangueira desgastados ou danificados por peças de reposição aprovadas pela John Deere.

Fluido vazando sob alta pressão pode penetrar na pele e causar ferimentos graves.

Evite esse risco ao aliviar a pressão antes de desconectar uma linha hidráulica ou outras linhas. Aperte todas as conexões antes de aplicar a pressão.

Procure por vazamentos com um pedaço de papelão. Proteja as mãos e corpo dos fluidos sob alta pressão.



Em caso de injeção acidental de pele, procure tratamento cirúrgico imediato.

X9811—JUN—23AUG88

DX,FLUID -54-05NOV25-1/1

Informações Regulatórias e de Conformidade

Identificação do Código de Data

Use o código de data (A) na etiqueta do produto para identificar a data de fabricação. "YY" identifica os últimos dois números do ano de fabricação (B); "WW" identifica o número da semana do ano civil de fabricação (C).

NOTA: O número da semana de fabricação varia de 01—53.

Código de Data		
AA	Últimos Dois Números do Ano de Fabricação	Exemplo: 16 = 2016 17 = 2017 18 = 2018
SS	Número da Semana do Ano Civil de Fabricação	Exemplo: 01, 02, 03—53

A—Código de Data (data de fabricação)

B—Últimos Dois Números do Ano de Fabricação

C—Número da Semana do Ano Civil de Fabricação



Exemplo de Etiqueta do Produto

PC17574 —UN—16AUG13

DATE CODE YY WW
B C

Exemplo do Código de Data

RW00482,00007B7 -54-08FEB22-1/1

PC28647 —UN—07FEB22

União Econômica Eurasiática – 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 em inglês

Continua na próxima página

hy01057,1763963967754 -54-24NOV25-1/3

PC694510 — UN — 19NOV25

Өнім

Еуразиялық Экономикалық Одақ

ЕАЭО техникалық регламенттерінің талаптарымен сәйкестік белгісі бар өнімдер туралы ақпарат

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

Өнім: Әмбебап CAN қолданбасының контроллері

Үлгі: John Deere қолданбасының контроллері

Америка Құрама Штаттарында жасалған

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

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

Техникалық қолдау жөнінде дилеріңізге хабарласыңыз.



EAC em cazaque

Continua na próxima página

hy01057,1763963967754 -54-24NOV25-2/3

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 em russo

hy01057,1763963967754 -54-24NOV25-3/3

PC894512—UN—24NOV25

Declaração de Conformidade da UE

Deere & Company
Moline, Illinois, EUA

O abaixo assinado declara que:

Produto: Controlador CAN Universal 2, Controlador de Aplicação 1100, Controlador de Aplicação 1120

Modelo(s): XL01, XL02

cumpre(m) todas as cláusulas relevantes e requisitos essenciais das seguintes diretrizes:

DIRETIVA	NÚMERO	MÉTODO DE CERTIFICAÇÃO
Diretiva de Compatibilidade Eletromagnética	2014/30/UE	Anexo II da Diretiva

O produto está em conformidade com as seguintes normas e/ou outros documentos normativos:

EN 55032: 2012/AC: 2013

EN 55024: 2010

EN ISO 14982: 2009

Nome e endereço da pessoa na Comunidade Europeia autorizada a compilar o dossiê técnico de construção:

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

Esta declaração de conformidade é emitida sob a exclusiva responsabilidade do fabricante.

Local da Declaração: Urbandale, IA, EUA

Nome: Scott Torgerson

Data da Declaração: 12 de abril de 2021

Cargo: Hardware Eletrônico do Gerenciador de Entrega

Unidade de Fabricação: Deere & Company, Moline, IL 61265

DXCE01 —UN—28APR09



CT47125,000115D -54-22OCT21-1/1

Declaração de Conformidade do Reino Unido

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

O abaixo assinado declara que:

Produto: Controlador CAN Universal, Controlador de Aplicação 1100, Controlador de Aplicação 1120

Modelo(s): XL01, XL02

cumpre(m) todas as cláusulas relevantes e requisitos essenciais das seguintes diretrizes:

DIRETIVA	NÚMERO	MÉTODO DE CERTIFICAÇÃO
Regulamentos de Compatibilidade Eletromagnética	S.I. 2016/1091	Programação 2, Módulo A

O produto está em conformidade com as seguintes normas e/ou outros documentos normativos:

EN 55032:2012/AC:2013

EN ISO 14982:2009

EN 55024:2010

Nome e endereço da pessoa na Comunidade Europeia autorizada a compilar o dossiê técnico de construção:

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

Esta declaração de conformidade é emitida sob a exclusiva responsabilidade do fabricante.

Local da Declaração: Urbandale, IA, EUA.

Data da Declaração: 12 de abril de 2021

Unidade de Fabricação: Deere & Company, Moline, IL 61265

Nome: Scott Torgerson

Cargo: Hardware Eletrônico do Gerenciador de Entrega

Importador de Produtos Ag & Turf: John Deere Ltd- Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Reino Unido

APY46000 —UN—25AUG21

Importador de Produtos Florestais: John Deere Forestry Ltd- Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Reino Unido

Importador de Equipamentos para Construção: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Notts. NG24 2UA, Reino Unido



CT47125.0001174 -54-11NOV21-1/1

Visão Geral do Sistema

Teoria de funcionamento

A John Deere Active Implement Guidance™ permite que um implemento seja direcionado de maneira independente na mesma pista de orientação da máquina.

A John Deere Active Implement Guidance™ Integrada do Trator é uma solução de hardware vendida em algumas áreas que usam a John Deere Active Implement Guidance™.

(Para obter mais informações, consulte Configuração — John Deere Active Implement Guidance™ Integrada do Trator.)

A Direção de Arado controla arados de largura de trabalho ajustáveis para criar sulcos uniformes.

A posição do implemento é calculada usando os dados do(a):

- Sistema de posicionamento global (GPS) da máquina
- GPS do Implemento
- AutoTrac
- Monitor
- Potenciômetro ou sensor de efeito de hall
- Se aplicável, câmera do AutoTrac Vision

(Para obter mais informações, consulte Requisitos.)

O Controlador de Aplicação UCC2 comanda o mecanismo de direção hidráulica do implemento para que atue até que o implemento atinja a posição desejada.

Opções de Controle Hidráulico

- **O Controle da Válvula de Controle Remoto (VCR)** é usado quando a máquina é equipada com VCR controladas eletronicamente. O Controlador de Aplicação UCC2 envia uma tensão do sinal para a unidade de controle hidráulico da máquina para comandar a vazão hidráulica da VCR para o mecanismo de direção do implemento até a posição desejada do implemento ser atingida. A calibração dos limiares da VCR através do monitor é necessária quando o sistema é configurado e toda vez que o sistema hidráulico for alterado. Devido às variações normais nas VCRs, cada máquina tem seus próprios valores de limiar de tensão do sinal da VCR. Sistemas hidráulicos que não regulam a vazão hidráulica de retorno requerem uma válvula de compensação para manter uma pressão de retorno do sistema para desempenho consistente.
- **Controle de Válvula Externa**, usado quando não são utilizadas VCR controladas eletronicamente. O Controlador de Aplicação UCC2 envia uma tensão do sinal para uma válvula externa que controla a quantidade de fluxo hidráulico para o mecanismo de direção do implemento até a posição desejada do implemento ser atingida. O óleo de fornecimento e de retorno hidráulico é direcionado através da válvula externa, o que não requer uma válvula de compensação.

zb48j1t,1693381252749 -54-30AUG23-1/1

Requisitos

A compatibilidade e a funcionalidade do sistema variam conforme o local e a configuração do equipamento. Para obter mais informações sobre disponibilidade de componentes, funcionalidade do sistema e compatibilidade, entre em contato com seu concessionário ou outro prestador de serviços da John Deere. Informações adicionais podem ser consultadas no Guia de Compatibilidade no Value Selling Navigator.

Hardware:

- Controlador de Aplicação UCC2
- AutoTrac
- Monitor GreenStar 3 ou Geração 4
- Sensor de ângulo da roda montado no implemento
- Cilindro hidráulico do implemento ou mecanismo de direção

NOTA: A Direção de Arado requer apenas um Receptor StarFire instalado na máquina. Se estiver usando uma câmera do AutoTrac Vision de implemento com a John Deere Active Implement Guidance™, um Receptor StarFire do implemento será opcional.

- Receptor StarFire com RTK instalado na máquina
- Receptor StarFire instalado no implemento
- Vários chicotes elétricos associados à fonte de alimentação, integração da unidade de controle, comunicação do sensor e controle da direção

Software:

NOTA: Os Monitores de Geração 4 com um processador de versão 1 podem ser atualizados somente usando Service ADVISOR. Entre em contato com o seu concessionário ou outro fornecedor de serviços da John Deere para mais informações.

NOTA: Certifique-se de que o equipamento tenha uma fonte de alimentação ininterrupta durante a atualização do software. Os tempos de atualização do software variam com base no equipamento, rede ou velocidade do barramento CAN, e tamanho do arquivo do programa. Por exemplo, atualizar o Controlador de Aplicação UCC2 leva, em média, 30 minutos. Certifique-se de que o equipamento tenha uma fonte de alimentação ininterrupta durante a atualização do software.

- Software mais recente instalado em:

- Monitor
- Receptor StarFire
- Controlador de Aplicação UCC2
- Se aplicável, câmera do AutoTrac Vision (Acesse StellarSupport.com e navegue para Atualizações do Software.)
- Ativação do AutoTrac no monitor (não necessária para dirigir o sistema manualmente)
- Ativação do Tractor Implement Automation (somente necessária para usar o controle de velocidade da John Deere Active Implement Guidance™ ou para ativar a interface da válvula de controle ISO em alguns modelos de tratores) (Para mais informações, consulte o Manual do Operador do trator.)

NOTA: A ativação da John Deere Active Implement Guidance™ é exibida na página Ativações do Controlador de Aplicação.

- Ativar o John Deere Active Implement Guidance™ no Controlador de Aplicação UCC2
- Configuração do Controlador de Aplicação e AutoTrac completa (configuração incompleta do AutoTrac impede a operação da orientação)

Especificações/Requisitos de Desempenho:

Permita essas especificações para a câmera Vision para determinar melhor a localização das linhas de cultura e as diferenças de cor entre a cultura e o solo.

NOTA: A John Deere Active Implement Guidance™ (integrada ao trator) está aprovada para uso em estágios iniciais da cultura (somente milho) a partir de uma altura da cultura de 15 cm (5.9 in) até 90% do teto.

- O sistema pode executar uma inclinação de até 2 graus no solo.
- As linhas de cultura devem ser bem definidas com espaçamento consistente.
- Saltos grandes presentes em linhas ou excesso de ervas daninhas podem resultar em falhas de calibração da câmera ou desempenho degradado do sistema.
- Lembre-se de que poeira ou chuva na lente da câmera, bem como luz solar direta ou luz do dia fraca podem afetar o sistema.
- O vento forte também pode afetar o desempenho da câmera devido ao movimento intenso da cultura.

zb48j1t,1693381896998 -54-18AUG25-1/1

Navegação até as Páginas do Controlador de Aplicação

PC582158 —UN—01AUG23

NOTA: *DESLIGUE a chave e deixe o monitor desligar completamente antes de conectar ou desconectar os implementos ou sensores ISOBUS.*

Após navegar para as páginas do Controlador de Aplicação, os Monitores GreenStar 3 e Geração 4 terão os mesmos layouts.

Para acessar as páginas do Controlador de Aplicação usando um Monitor GreenStar 3:

1. Selecione o botão Menu.



Botão Menu

zb48j1t,1693381939510 -54-30AUG23-1/7

2. Selecione o botão Controlador de Aplicação.

PC589279 —UN—09AUG23

Para navegar para as páginas do Controlador de Aplicação usando um Monitor Geração 4:



Botão Controlador de Aplicação

zb48j1t,1693381939510 -54-30AUG23-2/7

1. Selecione o botão Menu.

PC28688 —UN—25AUG22

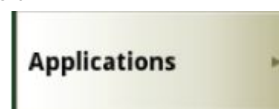


Botão Menu

zb48j1t,1693381939510 -54-30AUG23-3/7

2. Selecione a aba Aplicativos.

PC589276 —UN—09AUG23



Aba Aplicações

zb48j1t,1693381939510 -54-30AUG23-4/7

3. Selecione o aplicativo ISOBUS VT.

PC28796 —UN—29AUG22



Aplicativo ISOBUS VT

Continua na próxima página

zb48j1t,1693381939510 -54-30AUG23-5/7

4. Selecione o botão Menu do ISOBUS VT.

PC28799 —UN—29AUG22



Botão Menu do ISOBUS VT

zb48j1t,1693381939510 -54-30AUG23-6/7

5. Selecione o botão Controlador de Aplicação.

PC589279 —UN—09AUG23



Botão Controlador de Aplicação

zb48j1t,1693381939510 -54-30AUG23-7/7

Acessar as Páginas do StarFire

PC582158 —UN—01AUG23

Após acessar as páginas do StarFire, os Monitores GreenStar 3 e Geração 4 terão os mesmos layouts

Para acessar as páginas do StarFire usando um Monitor GreenStar 3:

1. Selecione o botão Menu.



Botão Menu

zb48j1t,1693381951278 -54-30AUG23-1/6

2. Selecione um botão StarFire.

- Botão StarFire da máquina
- Botão StarFire do implemento

Para acessar as páginas do StarFire usando um Monitor Geração 4:

PC589282 —UN—09AUG23



Botão StarFire da Máquina

PC589283 —UN—09AUG23



Botão StarFire do Implemento

zb48j1t,1693381951278 -54-30AUG23-2/6

1. Selecione o botão Menu.

PC28688 —UN—25AUG22

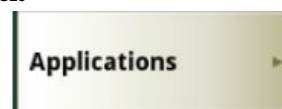


Botão Menu

zb48j1t,1693381951278 -54-30AUG23-3/6

2. Selecione a aba Aplicativos.

PC589276 —UN—09AUG23



Aba Aplicações

Continua na próxima página

zb48j1t,1693381951278 -54-30AUG23-4/6

3. Selecione o aplicativo StarFire.

PC28798 —UN—29AUG22



Aplicativo StarFire

zb48j1t,1693381951278 -54-30AUG23-5/6

4. Selecione um receptor da lista de dispositivos StarFire.

PC589245 —UN—09AUG23

- StarFire da Máquina (A)
- StarFire do Implemento (B)

A—StarFire da Máquina

B—StarFire do Implemento



Lista de Dispositivos StarFire

zb48j1t,1693381951278 -54-30AUG23-6/6

Inserir Código de Ativação

PC26352 —UN—05OCT18

O Controlador de Aplicação UCC2 requer código de ativação de 26 dígitos para operar os aplicativos. Entre em contato com seu concessionário John Deere e informe o número de série do Controlador de Aplicação UCC2.

Com a atualização do software 22-1, vários aplicativos podem ser ativados no UCC2 Controlador de Aplicação. Repita este procedimento para cada aplicação usando o código de ativação de 26 dígitos.

Aplicativos disponíveis:

- Identificação de Colheita, Algodão
- Estação Meteorológica Móvel
- Documentação de Rendimento, Cultura Especial
- John Deere Active Implement Guidance™
- iGrade

1. Navegue até a página do Controlador de Aplicação.
2. Selecione a tecla programável de Configuração do Controlador.



Tecla Programável de Configuração da Unidade de Controle

zb48j1t,1693385253184 -54-30AUG23-1/4

3. Selecione a aba Ativações.

PC25903 —UN—05JUL18



Aba Ativações

Continua na próxima página

zb48j1t,1693385253184 -54-30AUG23-2/4

4. Selecione o botão Adicionar Ativação.

PC25904 —UN—05JUL18



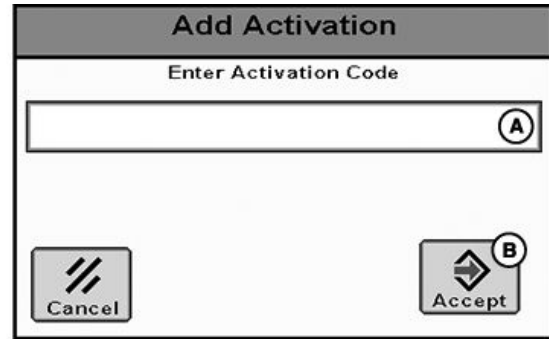
Botão Adicionar Ativação

zb48j1t,1693385253184 -54-30AUG23-3/4

5. Insira o código de ativação na caixa de entrada (A).
6. Selecione o botão Aceitar (B).
7. Para ativar o próximo aplicativo, repita as etapas 4 a 6.
8. DESLIGUE a máquina, espere o monitor desligar e, em seguida, religue a máquina.

A—Caixa de Entrada

B—Botão de Confirmação



Adicionar Janela de Ativação

zb48j1t,1693385253184 -54-30AUG23-4/4

PC25905 —UN—05JUL18

Compatibilidade da Máquina

A parte de orientação do John Deere Active Implement Guidance™ e Direção do é compatível com máquinas que têm AutoTrac Integrado, AutoTrac Universal ou AutoTrac Controller instalado.

Um kit de válvula externa adiciona controle hidráulico a máquinas que não vêm com controles hidráulicos instalados de fábrica.

(Para obter mais informações, consulte Válvula Externa.)

zb48j1t,1693385301503 -54-30AUG23-1/1

Substituição da EPROM (Memória Programável Apagável Somente de Leitura)

A EPROM está contida no controlador hidráulico do trator. Em determinados modelos antigos de tratores séries 8000 e 9000 é necessário substituir a EPROM. Isso pode

requerer substituição somente da EPROM ou de todo o controlador hidráulico do trator.

Para obter mais informações sobre os requisitos e compatibilidade da EPROM, entre em contato com o concessionário ou outro prestador de serviços da John Deere.

RW00482,00003A8 -54-05AUG25-1/1

Visão Geral dos Componentes

Receptor StarFire

PC589281 —UN—09AUG23



Receptor StarFire 6000

Se o implemento não tiver uma câmera do AutoTrac Vision, a John Deere Active Implement Guidance™ exigirá Receptores StarFire 3000 ou StarFire 6000 na máquina e no implemento. Se estiver usando uma câmera, o Receptor StarFire do implemento é opcional.

A Direção de Arado requer apenas um Receptor StarFire na máquina.

Se possível, use receptores do mesmo modelo para melhor desempenho. Se estiver usando modelos diferentes, use o Receptor StarFire 6000 no implemento.

- Ambos os receptores devem ter um nível de sinal RTK, a não ser que seja usado sinal compartilhado.
- Instale o receptor do implemento menos de 4,0 m (13.1 ft) acima do nível do solo.
- O receptor do implemento deve estar conectado ao barramento CAN do implemento da máquina através do conector ISO.

Receptor StarFire — Sinal Compartilhado

NOTA: Para usar sinal compartilhado, os receptores da máquina e do implemento devem ser o mesmo modelo. Receptores StarFire iTC não são compatíveis com sinal compartilhado.

O sinal compartilhado usa o sinal de correção da máquina para compartilhar sinal com o receptor do implemento. O receptor com o sinal de correção mais alto deve ser montado na máquina para que o sinal compartilhado funcione.

O sinal compartilhado se conecta e opera automaticamente quando os seguintes requisitos são atendidos:

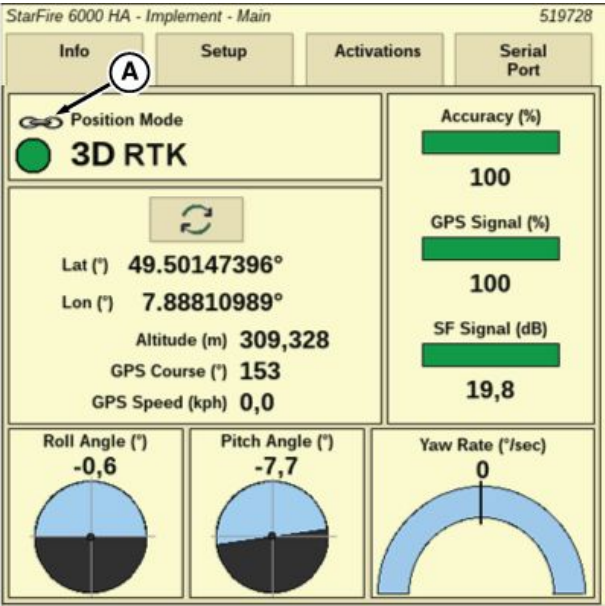
- A máquina está se movendo.

NOTA: O Monitor John Deere 4240 Universal e CommandCenter 4100 não são compatíveis com sinal compartilhado.

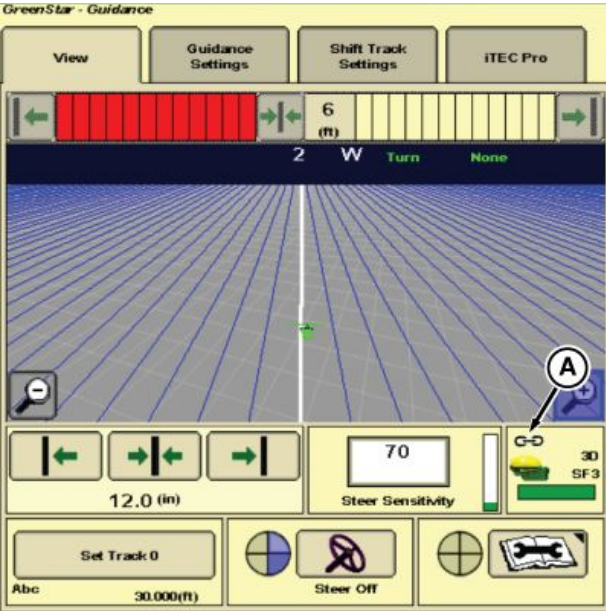
- São usados Monitor GreenStar 3, Monitor John Deere 4640 Universal ou CommandCenter 4600.
- Os Receptores StarFire 3000 ou StarFire 6000 são instalados na máquina e no implemento.
- SF2, SF3 ou RTK estão ativos no receptor da máquina.
- SF1, SF2, SF3 ou RTK estão ativos no receptor do implemento.
- A função Direção do Implemento ou Deslocamento do Implemento está selecionada.
- O valor de avanço/recuo para o receptor do implemento é ajustado para zero.
- Atualizações de software mais recentes são instaladas no display, receptores e no Controlador de aplicação.
- iGrade não está ativado em um perfil.

Continua na próxima página

zb48j1t,1693385410178 -54-30AUG23-1/2



Receptores Conectados



Página de Orientação Vinculada

O símbolo Conectado (A) é exibido em vários locais se os receptores compartilharem sinal.

A—Símbolo Conectado



Receptores Conectados



Receptores Conectados

zb48j1t,1693385410178 -54-30AUG23-2/2

Monitor

O display é a interface de usuário usada pelo operador para:

- Configurar e calibrar os componentes do sistema.
- Monitorar o desempenho do sistema.
- Fazer ajustes no sistema.
- Programar o software.
- Visualizar testes de diagnóstico.



Monitor GreenStar 3 2630



Monitor Universal John Deere 4640

zb48j1t,1693385437447 -54-30AUG23-1/1

PC589266 —UN—09AUG23

PC589267 —UN—09AUG23

Sensor de Ângulo da Roda

Para sistemas de direção do implemento, é usado um sensor de ângulo da roda para retorno do implemento. Um potenciômetro (A) ou sensor de efeito de Hall (B) é usado como sensor de ângulo da roda.

Conforme o cilindro de controle da direção se estende ou retrai, o sinal do potenciômetro muda para refletir a posição do mecanismo de direção do implemento. Esse sinal é retornado para o sistema de orientação e as sensibilidades de direção e é usado para controlar o mecanismo de direção.

NOTA: Alguns dispositivos de direção do implemento possuem um sensor de ângulo da roda incorporado ao equipamento.

O sensor de ângulo da roda deve ser um sensor analógico de 0 a 5 V.

Monte e calibre o sensor de ângulo da roda de maneira que sua faixa de movimento fique alinhada e simétrica. Não montar o sensor adequadamente resulta em desempenho insatisfatório. Verifique se as articulações de direção hidráulicas e mecânicas estão ajustadas adequadamente, de acordo com as especificações do fabricante.

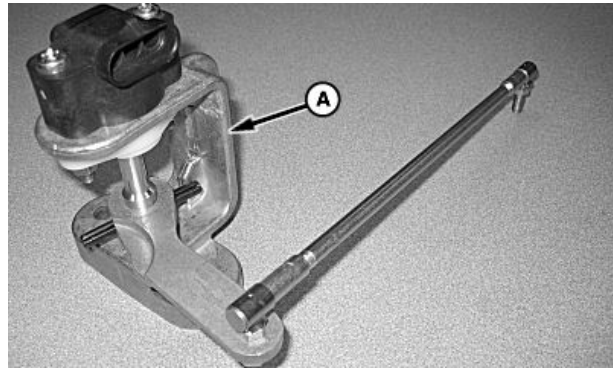
(Consulte o Manual do Operador do sistema de direção para o sistema de direção específico.)

Requisitos de Instalação

Para melhor desempenho, instale o sensor de ângulo da roda para maior quantidade de faixa de tensão. O centro deve ser linear e de igual distância entre a esquerda e a direita.

A—Potenciômetro

B—Sensor de Efeito Hall



Sensor de Ângulo da Roda



Sensor do Ângulo da Roda Incorporado



Sensor de Efeito Hall

zb48j1t,1693385463215 -54-30AUG23-1/1

PC12344 —UN—19OCT09

PC12188 —UN—14OCT09

PC13565 —UN—03MAY11

Controlador de Aplicação

O Controlador de Aplicação UCC2 obtém informações da pista de orientação do monitor e do receptor da máquina. As informações da pista de orientação são comparadas com a localização do receptor do implemento para calcular o erro lateral do implemento. O Controlador de Aplicação UCC2 envia os comandos necessários para a válvula externa ou para o controlador hidráulico da máquina para manipular o mecanismo de direção do implemento para seguir a pista de orientação. Se o implemento utilizar o modo de controle Direção do Implemento, os dados do sensor de ângulo da roda também são utilizados para seguir a pista de orientação.



Controlador de Aplicação UCC2 com Chicote Elétrico

RW00482,0000337 -54-12JAN15-1/1

PC20218 —UN—07NOV14

Válvula de Compensação

A válvula de compensação retorna fluido hidráulico quando a pressão está presente no lado de fornecimento hidráulico da válvula. A válvula de compensação funciona em conjunto com o ajuste de vazão do sistema hidráulico. Quando a vazão hidráulica do sistema é alterada, é necessário ajustar a válvula de compensação.

Uma válvula de compensação é necessária quando o sistema hidráulico da máquina não regula a vazão de retorno. A válvula de compensação não é necessária ao utilizar uma válvula externa.

Para desempenho ideal e consistência, instale e ajuste adequadamente a válvula de compensação.

Os seguintes modelos de máquina utilizam SCVs (válvulas de controle seletivo) baseadas em CAN, requerendo uma válvula de compensação e devem ser ajustadas para desempenho ideal:

- Tratores de rodas série 8030 (N.S. 40001–).
- Tratores de esteiras da série 8030 (N.S. 905001–).



Válvula de Compensação

- Tratores de rodas série 9030 (N.S. 013000–).
- Tratores de esteiras da série 9030 (N.S. 911000–).
- Todos os tratores séries 7R, 8R, 8RT, 9R e 9RT.

RW00482,0000338 -54-11SEP14-1/1

PC19769 —UN—02JUL14

Válvula Externa

A válvula externa dá ao Controlador de Aplicação UCC2 a capacidade de controlar o sistema hidráulico da máquina. O desenho e a funcionalidade da válvula externa da John Deere variam para sistemas hidráulicos de centro aberto e fechado. Use válvula externa:

- Se o Controlador de Aplicação UCC2 não puder controlar o sistema hidráulico da máquina. Normalmente, essa condição ocorre em modelos de máquinas mais antigos ou modelos não John Deere equipados com um sistema de orientação John Deere e um conector ISO.
- Para preservar as conexões da VCR (válvula de controle remoto). A válvula externa pode se conectar a uma VCR aberta na máquina ou pode usar suplementação de potência como uma fonte de potência hidráulica da máquina.

Componentes da Válvula Externa

O bloco de controle hidráulico (A) direciona a vazão hidráulica aos cilindros hidráulicos para a posição do implemento.

O corpo de válvula eletrônica (B) recebe comandos do Controlador de Aplicação UCC2 e os transmite para o bloco de controle hidráulico.

⚠ CUIDADO: Para evitar acidentes pessoais graves, mantenha a área ao redor do equipamento desobstruída.

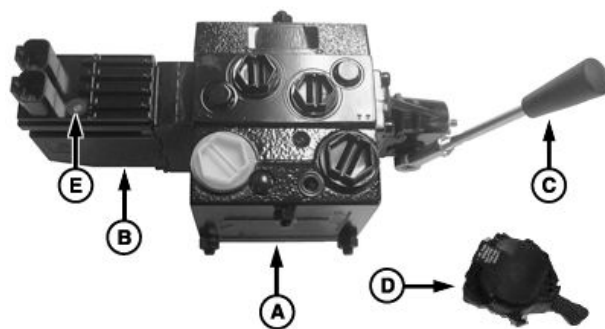
Mover a alavanca de controle da válvula externa (C) pode causar movimento do implemento.

A alavanca de controle da válvula externa controla manualmente o bloco de controle hidráulico.

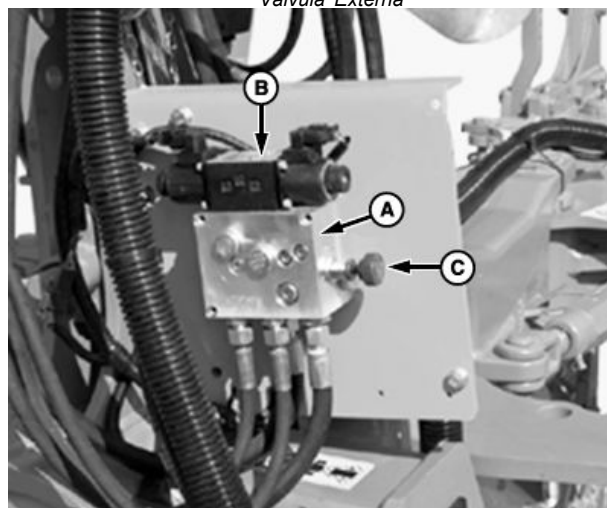
Alavanca de controle eletrônico da VCR de montagem remota (D) controla manualmente o bloco de controle hidráulico da plataforma do operador.

O indicador de LED (E) fornece o status do sistema do corpo de válvula elétrica.

- Verde — A válvula está recebendo comando da unidade de controle.



Válvula Externa



Válvula Externa

A—Bloco de Controle Hidráulico
B—Corpo de Válvula Eletrônica
C—Alavanca de Controle da Válvula Externa

D—Alavanca de Controle da VCR Eletrônica de Montagem Remota
E—Indicador LED

- Laranja — Válvula está energizada. Nenhum comando sendo recebido da unidade de controle.
- Vermelho — Indica um problema. (Consulte a seção Solução de Problemas.)

zb48j1t,1693385491776 -54-30AUG23-1/1

Interruptor de Altura do Implemento

As peças da John Deere podem ser configuradas para diversos projetos de implementos.

Se um interruptor de altura for necessário para sua aplicação, consulte o concessionário ou outro prestador de serviços da John Deere.

O Manual Técnico John Deere contém informações adicionais.

RW00482,0000876 -54-05AUG25-1/1

Câmera do AutoTrac Vision

Uma câmera do AutoTrac Vision montada no implemento fornece retorno ao Controlador de Aplicação UCC2.



Câmera do AutoTrac Vision

zb48j1t,1693385507896 -54-30AUG23-1/1

PC589268 —UN—09AUG23

Conjunto

Acionador do Lado Baixo

IMPORTANTE: Para evitar danos ao Controlador de Aplicação UCC2, use uma bobina de relé (A) especificada para 1 A ou menos e que não exceda 12 V.

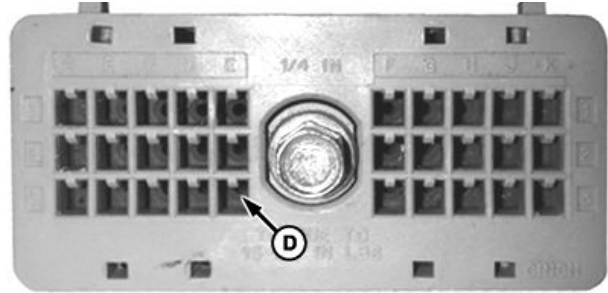
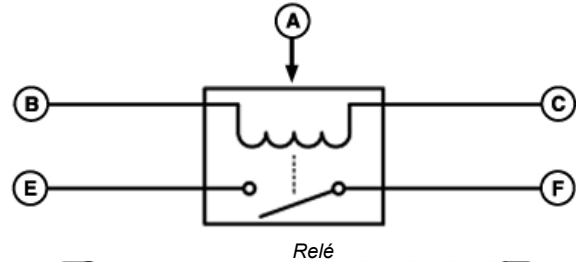
NOTA: O relé requerido para usar o acionador do lado baixo do Controlador de Aplicação UCC2 não é fornecido.

Aplicações que utilizam funcionalidade de acionador do lado baixo:

- Implementos equipados com freios eletrônicos que travam ou liberam volantes da direção durante eventos de conversão.
- Implementos com sistemas de direção hidráulica que utilizem valores eletrônicos para permitir que os cilindros de direção flutuem durante eventos de conversão.

Conecte o relé a uma fonte de alimentação de baixa corrente de 5 a 12 VCC (B) e ao aterramento (C) ao pino E3 (D) do conector do Controlador de Aplicação UCC2.

O acionador do lado baixo do pino E3 ativa (fecha/aterra) e permanece fechado enquanto o AutoTrac estiver ativo. O acionador do lado baixo desativa (abre) quando o AutoTrac estiver inativo.



Pino do Acionador do Lado Baixo

A—Relé (1 A ou menos)

B—Fonte de Alimentação de Baixa Corrente

C—Terra

D—E3

E—Fonte de Alimentação de Alta Corrente

F—Dispositivo Eletrônico

zb48j1t,1693513049186 -54-31AUG23-1/1

PC26989 —UN—09APR19

PC26990 —UN—09APR19

Conexão do Implemento

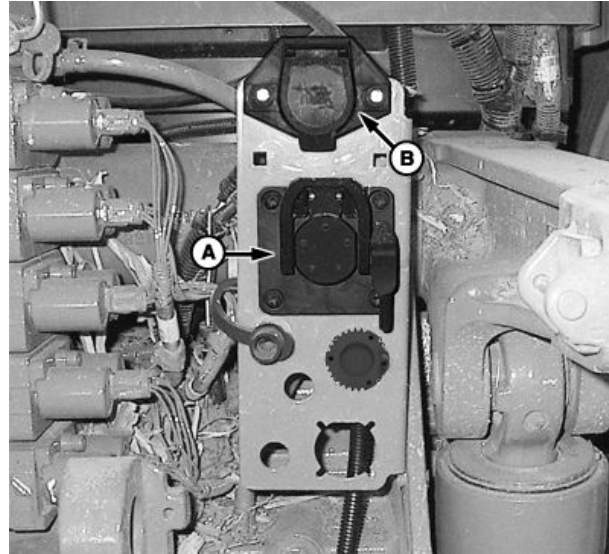
1. Desligue a máquina, acione o freio de estacionamento e retire a chave.

NOTA: Não conecte o implemento quando a máquina estiver ligada. Conectar quando alimentada gera falhas fazendo com que o Direcionamento Ativo de Implementos não opere.

2. Conecte o chicote do receptor do implemento ao conector ISO de 9 pinos (A).
3. Conecte o chicote de alimentação constante do implemento ao conector de alimentação constante da máquina.
4. Se o implemento estiver configurado com luzes de estrada, conecte o chicote de iluminação ao conector de iluminação (B).
5. Conecte todas as outras conexões do implemento relacionadas a conectar o implemento ao trator.

NOTA: A passagem da mangueira hidráulica é essencial para a operação adequada. A válvula externa tem estampados um P para conexão da mangueira de pressão, T para a conexão de retorno ao tanque e LS para conexão da mangueira do sensor de carga.

6. Se for utilizada válvula externa, conecte a mangueira de pressão e a mangueira de retorno ao tanque desde a válvula externa até a máquina. Se usar



Mostrada a Traseira do Trator

A—Conector ISO de 9 Pinos

B—Conector de Iluminação

suplementação de potência para alimentar a válvula externa, conecte a mangueira do sensor de carga.

(Consulte o Manual do Operador da máquina para obter informações adicionais sobre conectar o implemento e o sistema hidráulico do implemento à máquina.)

zb48j1t,1693513330291 -54-31AUG23-1/1

Configuração do Receptor StarFire do implemento

1. Navegue até as páginas do StarFire.
2. Selecione a aba Setup (A).
3. Insira 0 para o avanço/recuo do receptor do implemento (B).
4. Insira a altura do receptor do implemento (C). A altura é medida do solo até o meio da cúpula. Abaixar o implemento o mais próximo possível da posição de trabalho ao medir a altura.

A—Aba Configuração
B—Caixa de Entrada Longitudinal

C—Caixa de Entrada de Altura

Tela de Configuração do StarFire

zb48j1t,1693513430746 -54-31AUG23-1/1

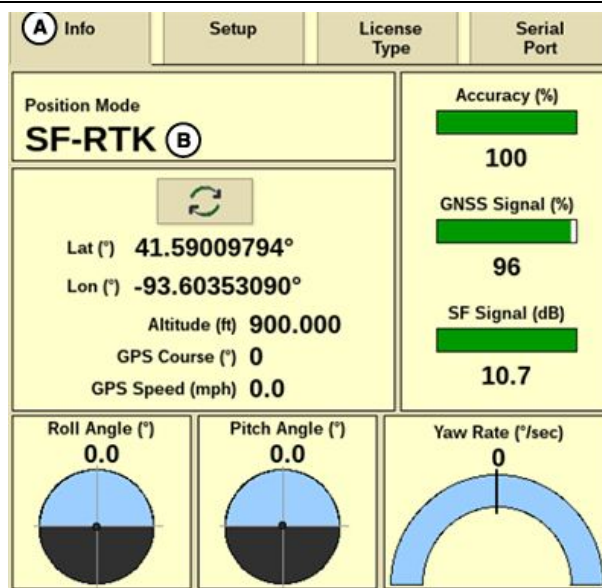
Otimização do Módulo de Compensação de Terreno (TCM)

Otimize a calibração do TCM permitindo que a unidade de medição inercial (IMU) meça o ângulo de inclinação e a taxa de guinada antes de calibrar o TCM.

1. Navegue até as páginas do StarFire.
2. Selecione a aba Info (A).
3. Verifique se o Modo de Posição (B) estabeleceu o sinal SF1 ou melhor.

A—Aba Info

B—Modo de Posição



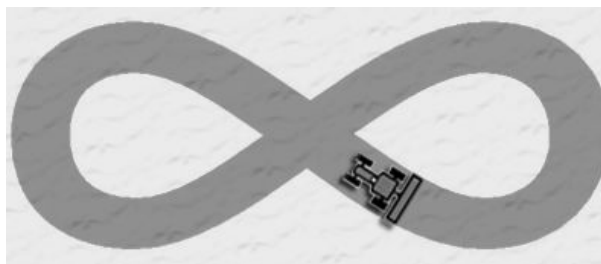
StarFire Principal — Aba Info

zb48j1t,1693513644852 -54-31AUG23-1/2

PC29125 —UN—28MAY23

4. Dirija a máquina duas vezes no padrão de direção de otimização do TCM para permitir que a IMU inicialize.
5. Conclua a calibração do TCM.

(Consulte Calibração do Módulo de Compensação do Terreno [TCM] para mais informações.)



Padrão de Direção de Otimização do TCM

zb48j1t,1693513644852 -54-31AUG23-2/2

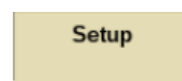
PC21419 —UN—30JUL15

Calibração do Módulo de Compensação do Terreno (TCM)

NOTA: Os Receptores do tipo StarFire 6000 Integrado são calibrados na fábrica. Se houver necessidade de realizar uma calibração de campo, consulte o Manual do Operador do Receptor StarFire 6000.

1. Navegue até as páginas do StarFire.
2. Selecione a aba Configuração.

PC29126 —UN—26MAY23



Aba Configuração

Continua na próxima página

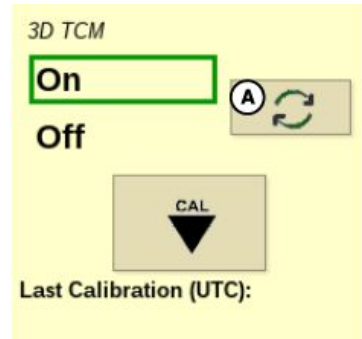
zb48j1t,1693513658356 -54-31AUG23-1/6

Selecione o botão de alternância do TCM (A) para LIGAR ou DESLIGAR o TCM. Quando o TCM é DESLIGADO, o sinal do StarFire não é corrigido para as propriedades dinâmicas da máquina nem para declives laterais. O TCM é LIGADO por padrão após desligar e ligar a alimentação.

NOTA: Para ativar o AutoTrac, o TCM deve estar LIGADO.

Calibre o TCM de modo que o receptor possa determinar o ângulo de inclinação de 0° e o ângulo de passo.

Antes de calibrar, verifique se a máquina e o implemento estão em condições apropriadas de trabalho e prontos para operar em campo. A máquina deve estar com lastro e os pneus corretamente calibrados. Abaixue o implemento o mais próximo possível da posição de trabalho quando o estiver calibrando.



Botão de Alternância do TCM

A—Botão de Alternância do TCM

zb48j1t,1693513658356 -54-31AUG23-2/6

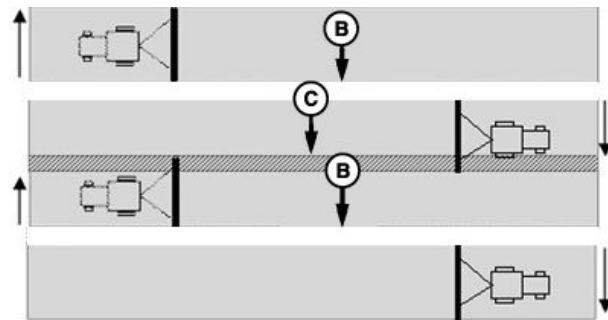
PC29127 —UN—26MAY23

Calibre o TCM sempre que o receptor for removido da máquina e reconectado ou se o ângulo do TCM em relação à máquina foi alterado. Mudanças no ângulo do TCM em relação à máquina podem criar um deslocamento e parecer um salto consistente (B) ou sobreposição (C) na operação de passagem a passagem. As possíveis causas desse deslocamento podem ser um pequeno deslocamento do suporte de montagem do StarFire, a cabine da máquina estar ligeiramente deslocada ou pressões diferentes entre os pneus de um lado e do outro.

Para eliminar o deslocamento, posicione a máquina e calibre o TCM. Dirija por uma passagem, vire e dirija pela mesma passagem na direção oposta. Se a máquina não seguir a mesma passagem, meça a distância de deslocamento e insira o deslocamento do implemento.

Posicionamento da Máquina e Calibração do TCM (Módulo de Compensação do Terreno)

1. Estacione a máquina em uma superfície nivelada e rígida para parar completamente (cabine sem balançar).



Sobreposição e Salto

B—Salto

C—Sobreposição

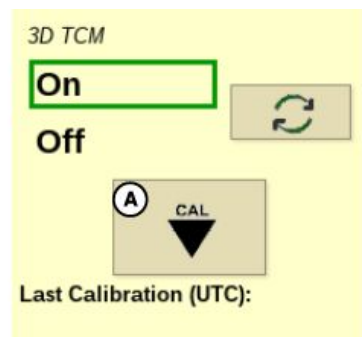
2. Marque a localização dos pneus ou esteiras no solo para observar a localização do eixo.

zb48j1t,1693513658356 -54-31AUG23-3/6

PC19993 —UN—03SEP14

3. Selecione o botão Calibração (A).

A—Botão de Calibração



Botão de Calibração

Continua na próxima página

zb48j1t,1693513658356 -54-31AUG23-4/6

PC29128 —UN—26MAY23

4. Selecione o botão de Confirmação. Aparece a barra de status de calibração, que desaparece no final.

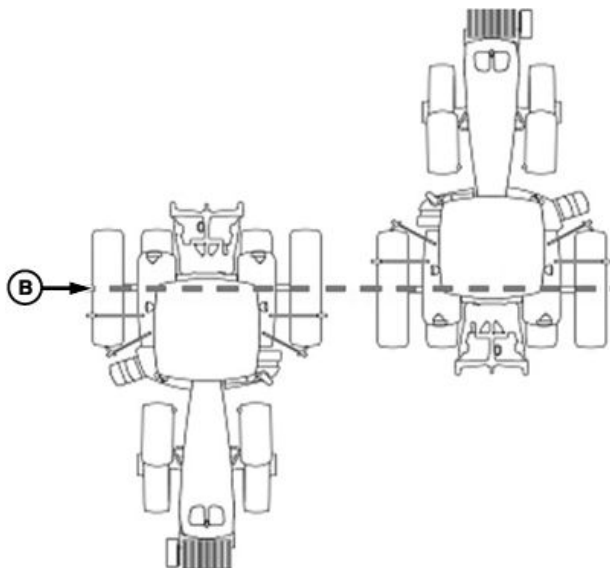
PC29129 —UN—26MAY23



Botão Aceitar

Continua na próxima página

zb48j1t,1693513658356 -54-31AUG23-5/6



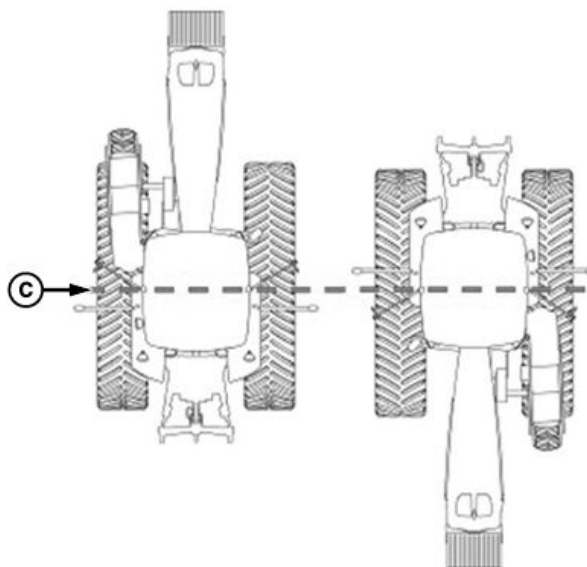
PC19995 —UN—03SEP14

Máquinas com Eixo Dianteiro Flutuante

B—Eixo Traseiro

5. Gire a máquina 180° para ficar na direção oposta. Certifique-se de que os pneus estejam no local correto para o eixo dianteiro flutuante ou fixo e de que o veículo tenha parado totalmente (a cabine sem balançar).
 - Para máquinas de eixo dianteiro flutuante (tração dianteira mecânica [MFWD], ILS™ [Independent-Link Suspension] ou Suspensão do TLS™ [Triple-Link Suspension]), coloque as rodas de modo que o eixo traseiro (B) fique no mesmo local ao realizar a calibração de 2 pontos.
 - Para máquinas com rodas de eixo fixo ou esteiras (tratores de esteiras, Pulverizadores das Séries 47X0 e 49X0 ou Tratores de Rodas das Séries 9000 e 9020), coloque as rodas ou esteiras de modo que o ponto pivô da máquina (C) fique no mesmo local quando estiver voltado para uma ou outra direção.
6. Selecione o botão de Confirmação. A barra de status de calibração é exibida, depois, removida quando a calibração estiver concluída.
7. Selecione o botão Aceitar para retornar para a aba Configuração. Se a calibração falhar, calibre o TCM novamente.

C—Ponto Pivô da Máquina



PC19996 —UN—03SEP14

Máquinas com Rodas de Eixo Fixo ou Esteiras

zb48j1t,1693513658356 -54-31AUG23-6/6

Ajuste da Válvula de Controle Remoto (VCR)

⚠ CUIDADO: Configurações excessivas de vazão da VCR podem causar movimento repentino da máquina quando o cilindro é operado. Para evitar acidentes pessoais antes de acionar o botão VCR para verificar a vazão atual, verifique se as pessoas estão afastadas da máquina. A extensão ou retração total do cilindro deve levar aproximadamente 2 segundos.

Para exibir o indicador de modo automático (A), o controle automático da VCR precisa de:

- Controlador de Aplicação UCC2 instalado.
- Uma VCR configurada.

O controle automático da VCR é ativado quando a VCR é colocada na posição de retenção de avanço. O modo automático requer uma velocidade de 0,1 km/h (0,06 mph) ou mais para acionar o sistema hidráulico do implemento automaticamente.

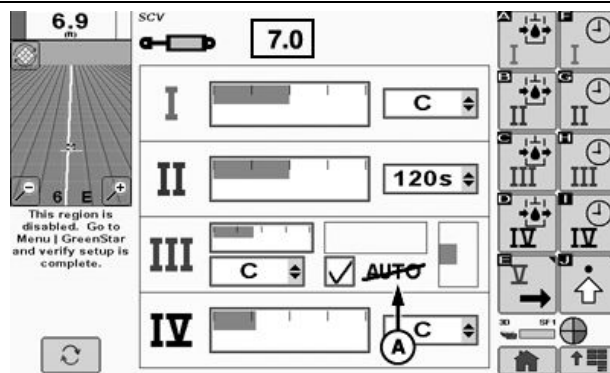
- CommandCenter — AUTO riscado indica que o modo Automático não está ativo. !AUTO! indica que há uma falha e que o modo automático está inoperante. AUTO indica operação no modo automático normal.
- TouchSet — EC indica que o modo automático não está ativo. AC indica operação no modo automático normal.

Uma configuração de vazão de retenção da VCR se aplica a extensão e retração. O Controlador de Aplicação UCC2 controla automaticamente o tempo de retenção quando um tipo de controle é selecionado e o modo automático é acionado.

Ajuste a vazão em retenção para cada operação.

(Para mais informações sobre os controles da VCR, consulte o Manual do Operador da máquina.)

A VCR pode ser operada durante o modo de ajuste para poder observar a vazão.



CommandCenter GreenStar 3



Monitor TouchSet

A—Indicador do Modo Automático

Saída de Vazão da VCR (Aproximada)		
Configurações de Vazão da VCR	Vazão	
	L/min	gal/min
0,1 ^a	—	—
1,0	3,6	1,0
2,0	7,2	1,9
3,0	10,2	2,7
4,0	14,4	3,8
5,0	19,2	5,0
6,0	24,0	6,4
7,0	31,2	8,2
8,0	39,6	10,5
9,0	65,4	17,2
10,0	114	30,0

Saída de vazão da VCR

^a 0.1 = Ajuste Mínimo de Vazão

Continua na próxima página

zb48j1t,1693513668856 -54-31AUG23-1/5

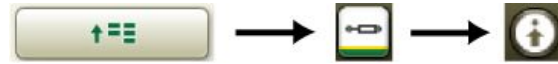
PC22224 —UN—26FEB16

PC22225 —UN—26FEB16

CommandCenter GreenStar 3

PC589248 —UN—09AUG23

1. Selecione o botão Menu do CommandARM.
2. Selecione o botão VCR.
3. Selecione a tecla de função Configurações Avançadas.



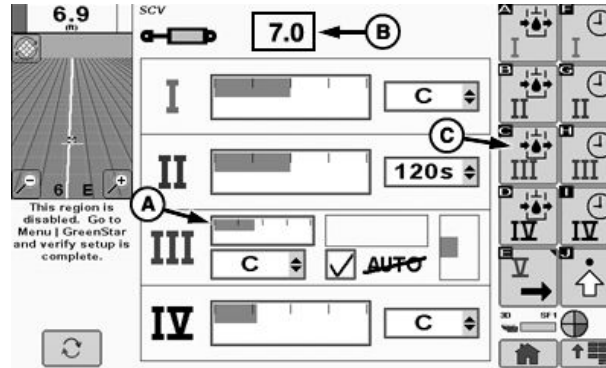
Botão Menu do CommandARM > Botão VCR > Tecla Programável Configurações Avançadas

zb48j1t,1693513668856 -54-31AUG23-2/5

NOTA: O gráfico de barras (A) ilustra a vazão em retenção (B).

4. Para navegar até o gráfico de barras de vazão da retenção, selecione a tecla programável Extensão definida (C) para a VCR sendo usada. Selecione o botão Confirmar para destacar. Gire o botão giratório para ajustar a vazão, depois selecione o botão de confirmação.

A—Gráfico de Barras da Vazão em Detente
B—Caixa de Valor Vazão em Detente
C—Tecla Programável Ajuste de Extensão

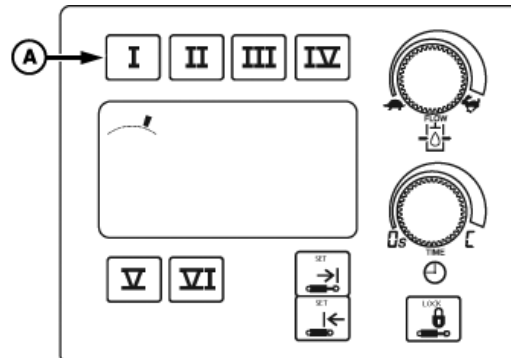


Página Inicial da VCR

zb48j1t,1693513668856 -54-31AUG23-3/5

Monitor TouchSet

A—Botões de Seleção da VCR



Ajuste da Vazão da Válvula de Controle Remoto

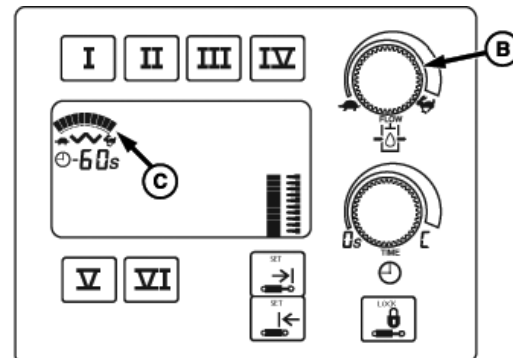
zb48j1t,1693513668856 -54-31AUG23-4/5

1. Selecione o botão (A) para a VCR sendo usada. A tela abaixo dos botões de seleção de VCR exibe a vazão anterior.

NOTA: Conforme o operador gira o indicador de ajuste de vazão (B), o número de segmentos de linha aumenta ou diminui à medida que a vazão muda.

2. Gire o indicador de ajuste de vazão no sentido horário para aumentar a vazão ou no sentido anti-horário para diminuir a vazão. O ajuste da vazão é exibido no gráfico de barras (C) quando os ajustes são feitos.

B—Indicador de Ajuste da Vazão
C—Gráfico de Barras



Painel do Monitor

zb48j1t,1693513668856 -54-31AUG23-5/5

Ajuste da Válvula Compensadora Dupla

NOTA: São recomendadas vazões de 11—30 l/min. (3—8 gal/min).

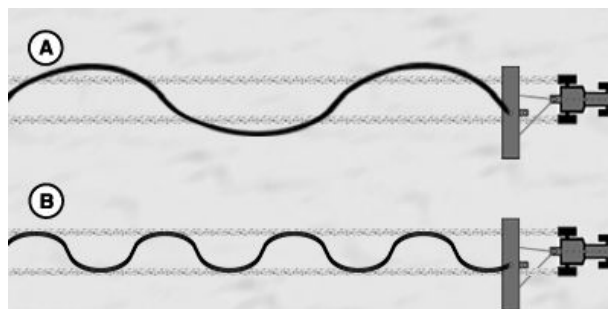
Se a vazão hidráulica for ajustada, realize o teste de calibração de limiar da Válvula de Controle Seletivo (SCV).

Uma válvula compensadora controla uma carga em movimento e evita descontrole da carga. Controlar a carga permite uma transição suave do movimento do implemento. Os ajustes da válvula compensadora dupla dependem dos tipos e configuração dos cilindros hidráulicos.

Gire o cartucho da válvula no sentido horário para aumentar a pressão.

Gire o cartucho da válvula no sentido anti-horário para diminuir a pressão.

Opere o sistema e monitore a condição do solo. Se ocorrer movimento em S do implemento, ajuste a pressão da válvula compensadora.



Movimento em S do Implemento

A—Movimento em S Lento

B—Movimento em S Agressivo

- Se o implemento estiver com movimento em S lento (A), a pressão está muito alta. Gire o cartucho da válvula no sentido anti-horário para diminuir a pressão.
- Se o implemento estiver com movimento em S agressivo (B), a pressão está muito baixa. Gire o cartucho da válvula no sentido horário para aumentar a pressão.

AE77568,0000297 -54-05JAN17-1/1

PC23480 —UN—09DEC16

Visão Geral do Assistente de Configuração

O assistente de configuração neste manual é uma visão geral do John Deere Active Implement Guidance™ e Direção de Arado. O Controlador de Aplicação UCC2 pode controlar diversas funções ao mesmo tempo. Por exemplo, o John Deere Active Implement Guidance™ e o iGrade podem ser usados em vários implementos. O iGrade com o John Deere Active Implement Guidance™ pode ser usado em implementos de formação de canteiro para manter o gradiente do sulco. Este método ajuda na drenagem do sulco enquanto deixa a camada superior do solo no canteiro intacto.

(Para obter mais informações, consulte o Manual do Operador do iGrade e do Deslocamento de Distância.)

Diversas funções do aplicativo estão disponíveis com a seleção e a configuração de mais de uma função.

O assistente de configuração guia o operador em uma série de etapas de acordo com as opções selecionadas.

PC29130 —UN—26MAY23



Botões de Página Anterior e Próxima Página

Selecione os botões de Página Anterior e Próxima Página para navegar pelo assistente de configuração.

zb48j1t,1693513782299 -54-31AUG23-1/4

Além deste Manual do Operador, o operador pode selecionar a tecla programável de Ajuda para obter mais informações sobre as etapas.

Para iniciar o assistente de configuração:

1. Navegue até as páginas do Controlador de Aplicação.

PC29131 —UN—26MAY23



Tecla Programável Ajuda

zb48j1t,1693513782299 -54-31AUG23-2/4

2. Selecione a tecla programável de Configuração do Controlador.

PC29132 —UN—26MAY23



Tecla Programável de Configuração da Unidade de Controle

zb48j1t,1693513782299 -54-31AUG23-3/4

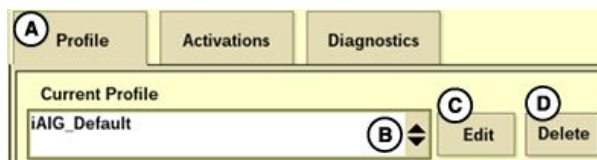
3. Selecione a aba Perfil (A).
4. Selecione um perfil no menu suspenso Perfil Atual (B).
 - Selecione Adicionar Novo Perfil na lista no menu do perfil atual (B).
 - Selecione um perfil existente para editar.

NOTA: Depois de configurar o perfil, mais itens são preenchidos na aba Perfil. Cada item permite que as configurações individuais sejam alteradas sem passar pelo assistente de configuração.

5. Selecione o botão de Edição (C).

NOTA: O botão Excluir (D) é exibido apenas se um perfil existente tiver sido selecionado.

PC29133 —UN—26MAY23



Aba Perfil

- A—Aba de Perfil
B—Menu Suspenso do Perfil Atual
C—Botão de Edição
D—Botão Excluir

6. Selecione as funções necessárias para a tarefa.

zb48j1t,1693513782299 -54-31AUG23-4/4

Deslocamentos do GPS

Os Monitores Geração 4 possuem uma caixa de seleção opcional "Importar dimensões automaticamente do Gerenciador de Equipamentos se disponível". (A). Quando selecionada e as dimensões são importadas com sucesso, as caixas de entrada de deslocamento são preenchidas e ficam acinzentadas.

NOTA: *Certifique-se de que os valores de deslocamento inseridos nos aplicativos de Configuração do Equipamento, Controlador de Aplicação e Receptor StarFire correspondem.*

Para o John Deere Active Implement Guidance™, selecione o botão Configuração do Controlador, depois a aba Perfil e o botão de Edição de Deslocamentos do GPS.

- Consulte Deslocamentos do Receptor de GPS da Máquina e Deslocamentos do Receptor de GPS do Implemento.

Para Direção de Arado, selecione o botão Configuração da Direção do Arado, depois a aba Configuração e depois o botão de Edição de Deslocamentos do Equipamento.

- Se somente um receptor de GPS (sistema de posicionamento global) da máquina estiver equipado, consulte Deslocamentos do Equipamento e Deslocamentos do Receptor de GPS da Máquina.
- Se os receptores de GPS da máquina e do implemento estiverem equipados e o receptor do implemento for selecionado para o controle de largura, consulte os Deslocamentos do Receptor de GPS da Máquina e os Deslocamentos do Receptor de GPS do Implemento. (Para selecionar o receptor de GPS do implemento, consulte Controle de Largura — Direção de Arado.)

Deslocamentos do GPS

A—Caixa de Seleção "Importar Dimensões Automaticamente do Gerenciador de Equipamentos se Disponível"

Deslocamentos do Equipamento

zb48j1t,1693513794137 -54-31AUG23-1/4

1. Insira o deslocamento da conexão do GPS na caixa de entrada (A).
2. Insira o ponto de trabalho na caixa de entrada (B).
3. Selecione o botão de Edição (C).

Deslocamentos do Receptor de GPS da Máquina

A—Caixa de Entrada Deslocamento da Conexão do GPS
B—Caixa de Entrada Ponto de Trabalho

C—Botão de Edição

Deslocamentos do Equipamento

Continua na próxima página

zb48j1t,1693513794137 -54-31AUG23-2/4

1. Insira o deslocamento lateral na caixa de entrada (A).
2. Insira a altura na caixa de entrada (B).

Deslocamentos do Receptor de GPS do Implemento

A—Caixa de Entrada de Deslocamento Lateral

B—Caixa de Entrada de Altura

Machine GPS Receiver Offsets

Serial Number: 12345

Machine Dimensions



GPS Offsets

Lateral Offset:

1 (A) Center (in)

Height:

2 (B) (in)

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

Return

Deslocamentos do Receptor de GPS da Máquina

zb48j1t,1693513794137 -54-31AUG23-3/4

PC29135—UN—26MAY23

1. Insira o deslocamento lateral na caixa de entrada (A).

NOTA: O deslocamento em linha é a distância horizontal entre onde o produto é dispensado e o receptor. Um valor positivo é mais próximo do trator e um valor negativo é mais distante do trator.

2. Insira o deslocamento em linha na caixa de entrada (B).
3. Insira a altura na caixa de entrada (C).

A—Caixa de Entrada de Deslocamento Lateral

C—Caixa de Entrada de Altura

B—Caixa de Entrada de Deslocamento Em Linha

Implement GPS Receiver Offsets

Implement 1 GPS

Serial Number: 12346

GPS Offsets

Lateral Offset:

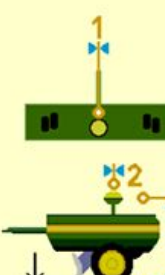
1 (A) Center (in)

Inline Offset:

2 (B) (in)

Height:

3 (C) (in)



Return

Deslocamentos do Receptor de GPS do Implemento

zb48j1t,1693513794137 -54-31AUG23-4/4

PC29136—UN—26MAY23

Portas Seriais

Selecione a tecla programável Configuração do Controlador > aba Perfil > botão de Edição de Portas Seriais > botão de Edição de Porta Serial 1 ou 2.

1. Selecione a taxa de transmissão no menu suspenso (A).
2. Selecione o dispositivo que usa a porta serial no menu suspenso (B).
3. Para ativar as mensagens NMEA (Associação de Fabricantes de Produtos Eletrônicos Navais dos EUA), marque a caixa de seleção (C).
 - a. Selecione o tipo de mensagem NMEA no menu suspenso (D).
 - GGA
 - GGA, GSA
 - GGA, GSA, VTG
 - GGA, GSA, RMC
 - NMEA Todos
 - b. Selecione a taxa NMEA no menu suspenso (E).

Serial Port 1

Baud Rate 4800 (A)

Used By (B)

(C) ☒ Enable NMEA

NMEA Message Type NMEA All (D)

NMEA Rate 1 Hz (E)

Diagnostics

Tx - Pin F2

Rx - Pin F3

Line Count 0

Reset Line Count

Last Rx Line: ---|||||---O

Return

Porta Serial 1

A—Menu Suspenso Taxa de Transmissão
B—Menu Suspenso Usado Por NMEA
C—Caixa de Seleção Ativar NMEA

D—Menu Suspenso Tipo de Mensagem NMEA
E—Menu Suspenso Taxa NMEA

zb48j1t,1693513956052 -54-31AUG23-1/1

PC29137—JUN—26MAY23

Configuração da Página de Execução

Após configurar o perfil do Controlador de Aplicação, uma página de execução pode ser configurada para exibir as funções e informações do Controlador de Aplicação.

Para configurar uma página de execução, use o aplicativo Gerenciador de Layout e selecione um módulo do Controlador de Aplicação.

(Consulte o Manual do Operador do monitor para configurar as páginas de execução.)

RW00482,00007A2 -54-24JUN19-1/1

Controle da Direção — Orientação Ativa de Implementos

Selecione o botão John Deere Active Implement Guidance™, depois a aba Configuração e o botão de Edição do Controle da Direção.

Os menus suspensos (A–C) são preenchidos automaticamente com base no CAN e na detecção do sinal de hardware. Certifique-se de que o Controlador de Aplicação esteja conectado ao barramento CAN e que todos os sinais de entrada e saída estejam conectados antes da configuração. O sensor de retorno da direção é preenchido automaticamente quando uma tensão entre 0,1–4,9 V é detectada no pino analógico 1 ou 2.

1. Certifique-se de que a seleção da válvula esteja correta.
2. Certifique-se de que o sensor de retorno da direção esteja correto.
3. Certifique-se de que a interface esteja correta.
 - Válvula de Controle Remoto (VCR) Externa e Interruptor da VCR Externa
 - Compatível com Tratores não John Deere, Série 60 e anteriores, 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10, 7X20 e Tratores de chassi pequeno 7X30.
 - John Deere Antiga
 - Compatível com Tratores 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10 e 9X20.
 - Usa somente VCR 1 ou 3.
 - Requer que o chicote elétrico do Controlador de Aplicação UCC2 esteja conectado ao conector jumper na parte traseira da cabine do trator.
 - VCR tipo Proprietária John Deere
 - Compatível com Tratores 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R Final Tier 4 (FT4), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT e 9RX.
 - Qualquer VCR pode ser usada.
 - Não conecte o chicote elétrico do Controlador de Aplicação UCC2 ao conector jumper na parte traseira da cabine do trator.
 - Se uma VCR for mapeada para um joystick, ela não pode ser controlada através do controle JD Prop.
 - VCR ISO
 - Compatível com Tratores 6R, 6M (quando equipado com VCRs eletrônicas opcionais), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT e 9RX.
 - Qualquer VCR pode ser usada.
 - Não conecte o chicote elétrico do Controlador de Aplicação UCC2 ao conector jumper na parte traseira da cabine do trator.

Controle da Direção

- | | |
|--|--|
| A—Menu Suspenso Seleção da Válvula | D—Caixa de Seleção da Direção da Mudança Lateral |
| B—Menu Suspenso Sensor de Retorno da Direção | E—Botão Calibração Automática |
| C—Menu Suspenso de Interface | F—Botão Calibração Manual |

- Válvula do Implemento JD Smart
 - Se estiver usando a Interface da Válvula do Implemento JD Smart, a seleção da válvula e o sensor de retorno da direção ficarão automaticamente desabilitados (sombreados). Quando a Interface da Válvula do Implemento JD Smart é selecionada, a seleção da válvula e o sensor de retorno da direção são preenchidos automaticamente.
4. Para ativar um mecanismo de deslocamento lateral, selecione a caixa de seleção Direção da Mudança Lateral (D).
 5. Selecione o botão Calibração Automática (E) ou o botão Calibração Manual (F) e conclua a calibração da direção.

(Para obter mais informações sobre as calibrações automática e manual, consulte Calibrações da Direção.)

zb48j11,1693514044885 -54-31AUG23-1/1

PC29138—UN—26MAY23

Calibrações da Direção — Orientação Ativa de Implementos

⚠ CUIDADO: Para evitar acidentes pessoais graves, mantenha a área ao redor do equipamento desobstruída. O procedimento requer que a máquina se mova para frente. O implemento se move durante a calibração. **Leia e siga Operação de Sistemas de Automação do Implemento com Segurança na seção Segurança antes de executar a calibração.**

NOTA: Os valores do limiar são exclusivos para cada válvula de controle remoto (VCR) devido às tolerâncias normais de fabricação. Faça ajuste fino do valor do limiar para o valor mais baixo que gere uma alteração da tensão do sensor para obter ótimo desempenho. O sensor de retorno deve ter uma diferença de pelo menos 1 V entre as posições máxima esquerda e direita.

As calibrações de direção são usadas para calibrar o Controlador de Aplicação UCC2 para determinar a quantidade mínima de sinal necessária da unidade de controle hidráulico antes do mecanismo de direção se mover. Sem uma calibração da direção, o mecanismo de direção gira mais rápido em uma direção, subvira, vira em excesso ou não funciona conforme esperado devido às limitações hidráulicas. Estes problemas tornam difícil para a unidade de controle manter um erro lateral de zero.

NOTA: É importante que o sensor de ângulo da roda se mova simultaneamente com o cilindro hidráulico que esteja causando movimento no mecanismo de direção.

Calibre se:

- Um novo perfil for criado.
- Os valores de extensão e de retração estiverem ajustados em 5 ou 250 (valores padrão de fábrica).
- Os valores forem copiados de outra máquina.
- Houver alterações na passagem da mangueira hidráulica entre as VCR.
- Reparos de componentes hidráulicos forem feitos na máquina ou no implemento.
- A válvula de compensação for ajustada.
- A vazão hidráulica for ajustada.

NOTA: Certifique-se de que o óleo hidráulico está na temperatura de operação antes de executar a calibração.

Ordem de Operações para Ajuste Fino da Orientação do Implemento Ativo

1. Faça a Calibração Automática da Direção. Se a Calibração Automática da Direção falhar, prossiga para Calibração Manual da Direção.
2. Certifique-se de que as tensões estejam no lugar correto e os limiares estejam corretos.
3. Verifique o comando de posição do sensor de ângulo da roda (WAS).

NOTA: Se algum dos elementos acima estiver incorreto, nada funcionará corretamente.

4. Prossiga para sensibilidades de Rastreamento e Acumuladas dependendo do comportamento da máquina. Por exemplo, se a máquina atingir a linha e ultrapassar, ajuste a Sensibilidade de Rastreamento adequadamente (diminua o valor). Se a Sensibilidade Acumulada estiver muito alta, ela afetará a Sensibilidade de Rastreamento.

Calibração da Direção Automática

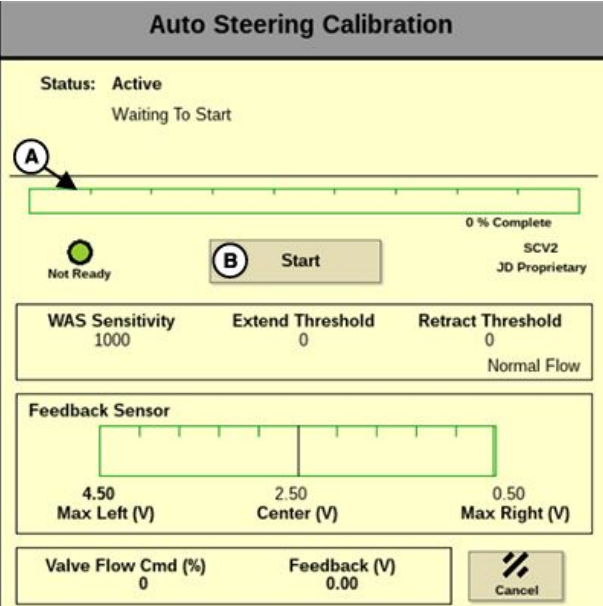
Selecione a tecla programável Orientação Ativa de Implementos > aba Calibrações > botão Calibração Automática.

A calibração automática é uma calibração guiada que conduz o operador através do processo de calibração para determinar o limiar da válvula, a polaridade da mangueira hidráulica e a sensibilidade do ângulo da roda. A calibração automática funciona com a maioria dos mecanismos de direção do implemento. A barra de progresso (A) exibe o progresso da calibração da direção.

1. Coloque a VCR selecionada no modo automático.
2. Dirija a máquina para frente, acima de 0,7 km/h (0.45 mph) e ative o AutoTrac.

(Consulte o Manual do Operador da máquina para os requisitos de velocidade da VCR.)

3. Selecione o botão Iniciar (B).



Calibração da Direção Automática

A—Barra de Progressão B—Botão Iniciar

PC29145 —UN—26MAY23

zb48j1t,1693514109289 -54-07AUG25-2/9

4. Mova manualmente o atuador da direção para a posição central e selecione o botão Definir Centro.

PC29143 —UN—26MAY23

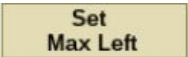


Botão Definir Centro

zb48j1t,1693514109289 -54-07AUG25-3/9

5. Mova manualmente o atuador da direção para a posição mais distante à esquerda e selecione o botão Definir Máx. à Esquerda.

PC29142 —UN—26MAY23



Botão Definir Máx. à Esquerda

Continua na próxima página

zb48j1t,1693514109289 -54-07AUG25-4/9

- Mova manualmente o atuador da direção para a posição mais distante à direita e selecione o botão Definir Máx. à Direita.

PC29144 —UN—26MAY23



Botão Definir Máx. à Direita

- Continue a dirigir para frente e permita que a calibração da direção seja concluída. Se a calibração automática falhar, execute a calibração manual.

Calibração de Direção Manual

Ao executar uma calibração manual da direção, as sensibilidades do Sensor de Ângulo da Roda (WAS), de Rastreamento e Acumulada devem ser definidas manualmente. (Consulte a seção Sensibilidade da Direção—Orientação do Implemento Ativo para obter mais detalhes sobre como ajustar essas sensibilidades.)

Selecione a tecla programável Orientação Ativa de Implementos > aba Calibrações > botão Calibração Manual.

- Coloque a VCR selecionada no modo automático.
- Coloque a VCR na posição de retenção de extensão, não flutuação.
- Dirija a máquina para frente, mais rápido que 0,7 km (0.45 mph). Não acione o AutoTrac.

(Consulte o Manual do Operador da máquina para os requisitos de velocidade da VCR.)

zb48j1t,1693514109289 -54-07AUG25-5/9

- Mova manualmente o atuador da direção para a posição central e, em seguida, selecione o botão Definir Centro (A).

NOTA: Alguns implementos requerem que o sensor seja totalmente retraído para aumentar a faixa de movimento de extensão.

- Selecione o botão Teste de Extensão (B).

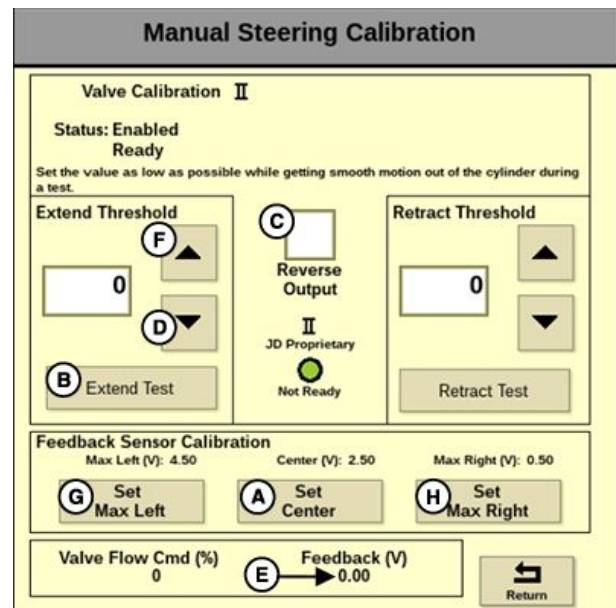
NOTA: As direções esquerda e direita são baseadas no operador sentado na cabine olhando para frente. Se o implemento se mover na direção oposta à desejada, selecione a caixa de seleção Saída Reversa (C).

- Selecione o botão de redução (D) até que não haja alterações na tensão de retorno (E).
- Selecione o botão de aumento (F) até que a tensão do sensor mude o mais lentamente possível enquanto mantém movimento contínuo.

NOTA: Para ajustes mais finos além dos incrementos de 10, clique na caixa de números e insira os valores manualmente. Isso garante a operação mais suave dos cilindros.

NOTA: Se o cilindro de direção do implemento atingir o curso máximo ou mínimo durante o teste, reposicione o cilindro.

- Estenda totalmente o cilindro de direção e selecione a posição máxima relacionada. Se for totalmente estendido para a esquerda, selecione Definir Máx. à



Calibração de Direção Manual

- | | |
|-------------------------------------|---------------------------------|
| A—Botão Definir Centro | E—Tensão de Retorno |
| B—Botão Teste de Extensão | F—Botão de Aumento |
| C—Caixa de Seleção de Saída Reversa | G—Botão Definir Máx. à Esquerda |
| D—Botão de Redução | H—Botão Definir Máx. à Direita |

Esquerda (G) ou se for totalmente estendido para a direita, selecione Definir Máx. à Direita (H).

Continua na próxima página

zb48j1t,1693514109289 -54-07AUG25-6/9

PC29139 —UN—06JUN23

9. Selecione o botão Parar Teste.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Botão Parar Teste

zb48j1t,1693514109289 -54-07AUG25-7/9

10. Selecione o botão Teste de Retração (A).
11. Selecione o botão de redutor (B) até que não haja alterações na tensão de retorno (C).
12. Selecione o botão de aumento (D) até que a tensão do sensor mude o mais lentamente possível enquanto mantém movimento contínuo.

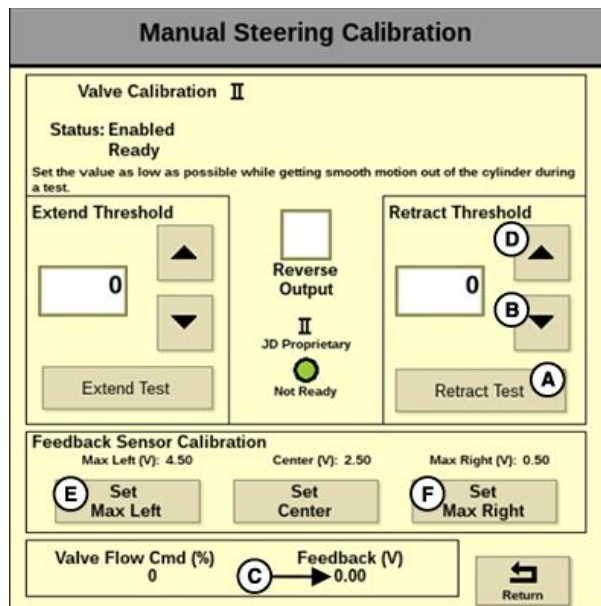
NOTA: Para ajustes mais finos além dos incrementos de 10, clique na caixa de números e insira os valores manualmente. Isso garante a operação mais suave dos cilindros.

NOTA: Se o cilindro de direção do implemento atingir o curso máximo ou mínimo durante o teste, reposicione o cilindro.

13. Retraia totalmente o cilindro de direção e selecione a posição máxima relacionada. Se for totalmente retraído para a esquerda, selecione Definir Máx. à Esquerda (E) ou se for totalmente retraído para a direita, selecione Definir Máx. à Direita (F).

A—Botão Teste de Retração
B—Botão de Redução
C—Tensão de Retorno

D—Botão de Aumento
E—Botão Definir Máx. à Esquerda
F—Botão Definir Máx. à Direita



Calibração de Direção Manual

PC29140 —UN—06JUN23

zb48j1t,1693514109289 -54-07AUG25-8/9

14. Selecione o botão Parar Teste.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Botão Parar Teste

zb48j1t,1693514109289 -54-07AUG25-9/9

Sensibilidade da Direção — John Deere Active Implement Guidance™

Selecione a tecla programável Orientação Ativa de Implementos > aba Calibrações > botão Sensibilidade da Direção.

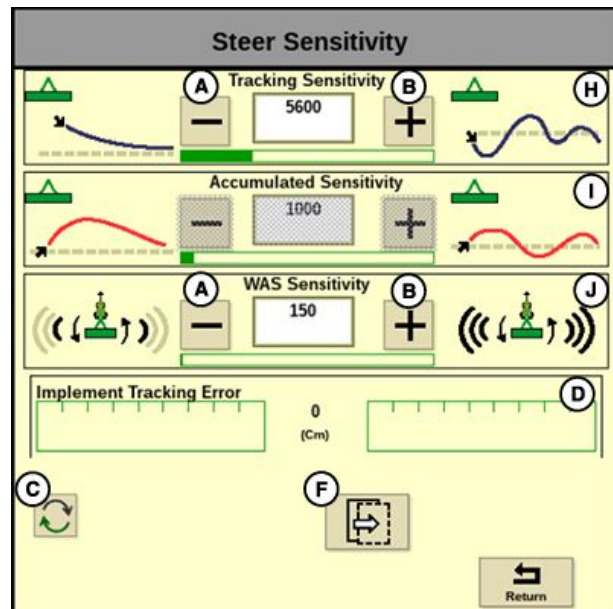
Para ajustar as configurações da sensibilidade da direção, selecione o botão diminuir (A) ou aumentar (B). Verifique se os ajustes diminuem os erros com cada passagem. Para visualizar os erros, selecione o botão de alternância (C) para alternar entre o Erro de Rastreamento do Implemento (D) ou o Desempenho de Controle de 95% (E). Quanto menores forem as taxas de erro, melhor será o desempenho. Use o botão próxima página (F) e o botão página anterior (G) para navegar entre as páginas.

Sensibilidade de Rastreamento (H)—A sensibilidade de rastreamento indica a rapidez com que a máquina está alcançando a linha. Se não estiver atingindo a linha com rapidez suficiente, aumente o valor. Afeta a aquisição e o rastreamento. É um ganho proporcional, portanto a quantidade de posição comandada do atuador para um determinado erro lateral é diretamente proporcional. Por exemplo, se o valor da sensibilidade de rastreamento for 100 e houver um erro lateral de 10 in (25 cm), o sistema comanda 10% da posição do atuador. Se o valor for aumentado para 1000, ele comanda 100% da posição do atuador. Este é o ganho que geralmente afeta o nível de agressividade da correção do implemento do erro lateral.

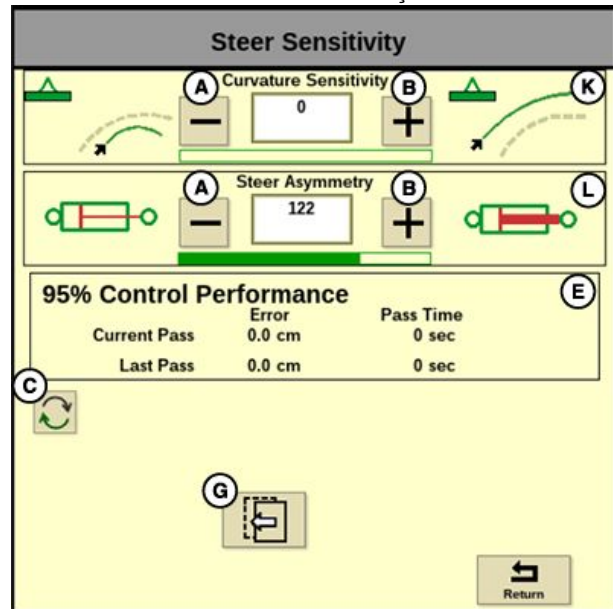
Sensibilidade Acumulada (I) — Afeta o desempenho de aquisição de linha e a desempenho na linha. Determina a rapidez com que o sistema reage a erros enquanto está fora da linha, em aclives e declives. Aumentar o ajuste aumentará a velocidade de reação durante as condições de fora de pista. A sensibilidade acumulada é de aproximadamente 10—15% da sensibilidade de rastreamento. A Sensibilidade Acumulada é desativada quando a Mudança Lateral é selecionada.

Sensibilidade do Sensor de Ângulo da Roda (WAS) (J) — Afeta a quantidade de comando de vazão para um dado erro de posição do atuador. Ajuste o valor usando um teste de etapas. Ajuste a sensibilidade do sensor de ângulo da roda até que o atuador vire agressivamente com excesso baixo e sem oscilação de estado constante. Os cilindros menores possuem um valor mais baixo, enquanto os cilindros maiores possuem um valor mais alto. Para refinar a sensibilidade do sensor de ângulo da roda, prossiga para Testes de Diagnóstico.

Comando de Posição: Comece com este comando. Quando executado, direcionará a máquina para uma posição específica. Para ajustar a Sensibilidade do Sensor de Ângulo da Roda, selecione uma posição e permita que a máquina se mova para ela, depois modifique a sensibilidade até atingir a velocidade desejada com o mínimo de excesso. É aconselhável começar com incrementos de 25. A máquina deve estar em movimento durante este teste. Para obter mais



Sensibilidade da Direção 1/2



Sensibilidade da Direção 2/2

- | | |
|--------------------------------------|---|
| A—Botão de Redução | G—Botão Página Anterior |
| B—Botão de Aumento | H—Sensibilidade de Rastreamento |
| C—Botão de Alternância | I—Sensibilidade Acumulada |
| D—Erro de Rastreamento do Implemento | J—Sensibilidade do WAS (sensor de ângulo da roda) |
| E—Desempenho de Controle de 95% | K—Sensibilidade de Curvatura |
| F—Botão Próxima Página | L—Assimetria da Direção |

informações, consulte Comando de Posição—Orientação do Implemento Ativo na seção Solução de Problemas.

Comando de Vazão: Este teste verifica se é possível atingir uma porcentagem específica de vazão e determina se ela pode se mover em uma direção designada, para a direita ou para a esquerda em uma velocidade especificada. Se você suspeitar que a válvula de controle remoto (VCR) não está operando na capacidade máxima, é aconselhável realizar este teste primeiro. Para obter mais informações, consulte Comando de Vazão—Orientação do Implemento Ativo na seção Solução de Problemas.

Varredura de Frequência: Isso raramente é necessário. Ela indica que oscilará para frente e para trás em uma frequência especificada. Para obter mais informações, consulte Varredura de Frequência—Orientação do Implemento Ativo na seção Solução de Problemas.

Resposta de Passo: Isso raramente é necessário. Isso envolve fazer aumentos incrementais nos comandos de vazão. Para obter mais informações, consulte Resposta de Passo—Orientação do Implemento Ativo na seção Solução de Problemas.

NOTA: Execute o sistema totalmente após estar satisfeito com a resposta. Se os resultados

desejados não forem obtidos, vá para *Sensibilidade de Rastreamento e, em seguida, Sensibilidade Acumulada.*

Sensibilidade da Curvatura (K) — Determina a quantidade de movimento corretivo da roda para manter o implemento em uma pista de orientação curvada. Aumente o valor se o implemento seguir para fora das curvas e diminua se o implemento seguir para dentro das curvas.

NOTA: Ao trafegar de uma encosta lateral de volta para um solo plano, a sensibilidade ainda estará presente e precisará ser ajustada novamente.

Assimetria da Direção (L)—A calibração automática da direção define automaticamente esse valor. Altere o valor até que extensão e retração tenham a mesma velocidade. Aumente o valor quando a extensão for mais rápida do que a retração. Diminua o valor quando a retração é mais rápida do que a extensão. A faixa é de 50 a 150. Um valor de 100 significa que não há diferença entre extensão e retração.

zb48j1t,1693514411961 -54-10AUG25-2/2

Correção de Erro — John Deere Active Implement Guidance™

Selecione a tecla programável Orientação Ativa de Implementos > aba Configuração > botão de Edição de Correção de Erro.

O receptor de GPS é preenchido automaticamente com base nas conexões físicas e dispositivos CAN detectados. Se mais de um receptor de GPS do implemento estiver instalado, certifique-se de que o correto seja selecionado. Certifique-se de que o receptor de GPS com número de série mais baixo esteja no implemento mais à frente e o com o número de série mais alto esteja no implemento mais atrás.

1. Selecione o receptor de GPS a partir do menu suspenso (A).
2. Se necessário, selecione as caixas de seleção para:
 - RowSense do Implemento (B) — Use orientação do Vision, sensores ou outros dispositivos de detecção de linha.
 - Controle de Velocidade (C) — Ajusta automaticamente a velocidade para maximizar a velocidade de trabalho, enquanto mantém o desempenho aceitável.

NOTA: O Controle de Velocidade requer um trator compatível com uma ativação de controle de velocidade válida.

Correção de Erro

A—Menu Suspenso Receptor de GPS
B—Caixa de Seleção de RowSense do Implemento

C—Caixa de Seleção Controle de Velocidade

PC29146 —UN—26MAY23

zb48j1t,1693514184172 -54-31AUG23-1/1

Controle de Velocidade — John Deere Active Implement Guidance™

Selecione a tecla programável Orientação Ativa de Implementos > aba Calibrações > botão de Controle de Velocidade.

O Controle de Velocidade permite o controle automático da velocidade da máquina para otimizar as velocidades operacionais com base no desempenho da Orientação Ativa de Implementos. Se o desempenho se tornar reduzido devido às condições do campo, a máquina reduz automaticamente até o desempenho melhorar para o limiar que o operador definiu. A velocidade da máquina varia entre os erros de rastreamento mínimo e máximo.

Ajuste os limites de erro de rastreamento para as preferências do operador. Se o desempenho de rastreamento for reduzido para o limite de erro máximo do rastreamento, a máquina será comandada para a velocidade mínima configurada pelo operador. Como alternativa, quando o desempenho de rastreamento for melhor do que o erro de rastreamento mínimo, a máquina será comandada para a velocidade máxima configurada pelo operador.

1. Insira a velocidade máxima da máquina na caixa de entrada (A).
2. Insira a velocidade mínima da máquina na caixa de entrada (B).
3. Insira a aceleração da máquina na caixa de entrada (C).
4. Insira a desaceleração da máquina na caixa de entrada (D).
5. Insira o erro de rastreamento máximo na caixa de entrada (E).

Controle de Velocidade

- | | |
|--|--|
| A—Caixa de Entrada da Velocidade Máxima da Máquina | D—Caixa de Entrada Desaceleração da Máquina |
| B—Caixa de Entrada de Velocidade Mínima da Máquina | E—Caixa de Entrada Erro de Rastreamento Máximo |
| C—Caixa de Entrada Aceleração da Máquina | F—Caixa de Entrada Erro de Rastreamento Mínimo |
6. Insira o erro mínimo de rastreamento na caixa de entrada (F).

zb48j1t,1693514214305 -54-31AUG23-1/1

PC29147 —UN—26MAY23

Configurações do RowSense — John Deere Active Implement Guidance™

Selecione a tecla programável John Deere Active Implement Guidance™ > aba Calibrações > botão RowSense.

O RowSense do Implemento requer um sensor RowSense compatível instalado no implemento e configurado corretamente.

1. Insira a confiança mínima na caixa de entrada (A). O valor inicial recomendado é 80% ou mais. A confiança indica quão confiante o sensor está nos valores relatados.

- 0% = Sem dados
- 100% = Programação de erro próxima a perfeito

Quanto menor o nível de confiança mínimo, tanto mais tempo o sensor RowSense será usado antes que o sistema passe para o GPS.

2. Insira o limite de promoção automática na caixa de entrada (B). Nesse limite, o John Deere Active Implement Guidance™ muda automaticamente do GPS para a Fonte de Erro Local (RowSense), quando válido.

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 A 90 % 0% = No Data, 100% = Near Perfect Error Estimation Auto Promote Threshold B 4 (in) This is the threshold where AIG will automatically switch to Local Error Source, when valid. Return	

Configurações do RowSense

A—Caixa de Entrada de Confiança Mínima

B—Limite de Promoção Automática

zb48j1t,1693514239538 -54-31AUG23-1/1

PC26408 — UN — 18OCT18

Opções de Automação — John Deere Active Implement Guidance™

Selecione o botão John Deere Active Implement Guidance™, depois a aba Configuração e o botão de Edição de Opções de Automação.

- Selecione o comportamento do interruptor de retomada a partir do menu suspenso (A). O comportamento do interruptor de retorno do AutoTrac™ permite que o operador selecione o comportamento de sincronização entre o AutoTrac e a automação da válvula de John Deere Active Implement Guidance™.
 - Independente — Aciona a orientação do implemento quando a VCR é colocada manualmente em detente de avanço.
 - Ativar Tudo — Ativa a orientação da máquina e do implemento quando o interruptor de retorno do AutoTrac é pressionado e a VCR para a orientação do implemento estiver em detente.
- Selecione o modo de entrada de linha no menu suspenso (B). Modo de entrada de linha é o modo de operação inicial ao engatar pela primeira vez.
 - GPS — Quando o interruptor de retorno do AutoTrac for pressionado, o sistema iniciará em orientação apenas por GPS. Quando o botão de retorno do AutoTrac for pressionado pela segunda vez, o sistema utilizará o AutoTrac Vision ou RowSense, sempre que possível. Quando não for detectada uma cultura ou quando a orientação por AutoTrac Vision não puder ser ativada, o sistema mudará automaticamente para orientação somente por GPS. Use o modo de GPS somente quando as linhas tiverem sido plantadas por meio de GPS.
 - RowSense — Quando o interruptor de retorno do AutoTrac é pressionado, o sistema muda automaticamente para AutoTrac Vision ou RowSense sempre que a cultura é detectada. O sistema alterna para a orientação apenas por GPS sempre que não for detectada uma cultura. Use o modo RowSense se a orientação por GPS não for usada durante o plantio ou se as linhas não estiverem retas.
- Para que o sistema mude automaticamente para o RowSense do implemento quando os critérios forem atendidos, selecione a caixa de seleção Mudar Automaticamente para RowSense (C). Defina os critérios nas configurações do RowSense.

NOTA: Em Monitores Geração 4, é recomendado selecionar a caixa de seleção Desativar a

Opções de Automação

- A—Menu Suspenso do Comportamento do Interruptor de Retomada
 B—Menu Suspenso Modo de Entrada de Linha
 C—Caixa de Seleção Mudar Automaticamente para o RowSense

- D—Caixa de Seleção Desativar Direção Quando a Gravação do Serviço Estiver Desligada
 E—Menu Suspenso Entrada de Dígitos
 F—Caixa de Seleção Permanecer Ligado

direção ao trabalhar quando a gravação do serviço estiver desligada (D) se estiver usando a Automação de Manobras AutoTrac com a John Deere Active Implement Guidance™.

- Para evitar a direção enquanto o implemento estiver elevado, ou para centralizá-lo quando elevado, selecione a caixa de seleção Desativar direção (D) quando a gravação do serviço estiver desligada. A direção pode ser engatada automaticamente a partir de um sensor de altura se estiver conectada à entrada digital (E).
- Para manter a John Deere Active Implement Guidance™ ligada e continuar rastreando a pista de orientação atual mesmo se o AutoTrac estiver desativado, selecione a caixa de seleção Permanecer Ligado (F). Ele continua a pista de orientação até que o número atual da pista de orientação mude.

zb48j1t,1693514275430 -54-31AUG23-1/1

PC29148—UN—08JUN23

Calibração da Câmera de Orientação Vision — John Deere Active Implement Guidance™

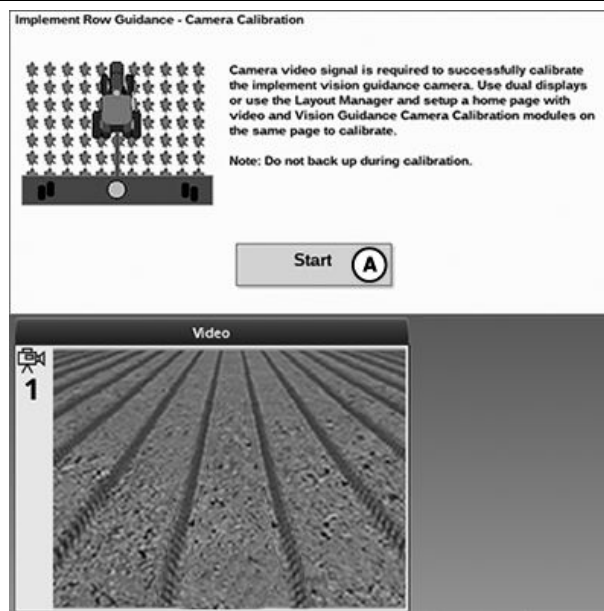
Selecione a tecla programável Orientação Ativa de Implementos > aba Calibrações > Calibração da Câmera de Orientação Vision.

A Orientação Vision é uma melhoria para a Orientação Ativa de Implementos. Uma câmera vision montada no implemento procura diferenças de cores entre a cultura e o solo para determinar a localização das linhas de cultura. Os sinais fornecidos pela câmera vision são integrados com os sinais do sensor existentes para manter o implemento nas linhas. Quando não há sinal da câmera vision (por exemplo, ao dirigir em um curso de água), a orientação do GPS (sistema de posicionamento global) normal mantém o implemento na linha de orientação.

O sinal de vídeo da câmera é necessário para calibrar com sucesso a câmera de orientação de visão do implemento. Para calibrar, use monitores duplos ou use o aplicativo Gerenciador de Layout para configurar uma página inicial com vídeo e os módulos de Calibração de Câmera de Orientação Vision na mesma página.

NOTA: Não faça backup durante a calibração.

1. Selecione o botão Iniciar (A).



Calibração da Câmera de Orientação Vision

A—Botão Iniciar

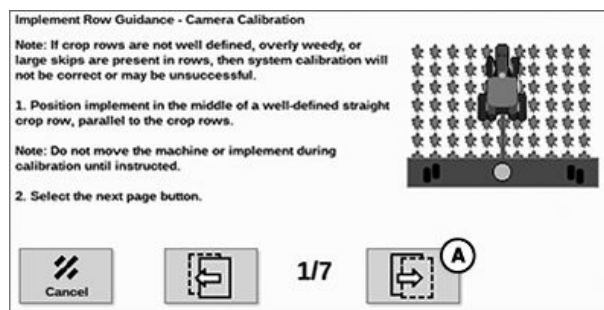
zb48j1t,1693514331294 -54-31AUG23-1/6

NOTA: Se as linhas de cultura não estiverem bem definidas, com excesso de plantas daninhas ou grandes falhas nas linhas, então o sistema de calibração estará incorreto ou não funciona corretamente.

2. Posicione o implemento na posição de trabalho, paralelo às linhas de cultura e no meio de uma linha de cultura reta, bem definida.

NOTA: Não mova a máquina ou o implemento durante a calibração até ser instruído.

3. Selecione o botão Próxima página (A).



Calibração da Câmera de Orientação Vision

A—Botão Próxima Página

Continua na próxima página

zb48j1t,1693514331294 -54-31AUG23-2/6

4. Insira o espaçamento entre as linhas na caixa de entrada (A).

5. Insira a altura da cultura na caixa de entrada (B).

NOTA: Enquanto o implemento estiver na posição de trabalho, meça a altura da câmera da parte inferior da janela da câmera até o solo.

6. Insira a altura da câmera na caixa de entrada (C).
7. Selecione o botão Próxima página (D).

A—Caixa de Entrada do
Espaçamento entre as
Linhas

B—Caixa de Entrada Altura da
Cultura

C—Caixa de Entrada da Altura
da Câmera

D—Botão Próxima Página

Implement Row Guidance - Camera Calibration

1. Enter the row spacing.
2. Enter the crop height.
- Note: Measure the camera height from the bottom of the camera window to the ground.
3. Enter the camera height.
4. Select the next page button.

Row Spacing 30.0 (A) (in)

Crop Height 10.0 (B) (in)

Camera Height 60.0 (C) (in)

Cancel 2/7 [D]

Calibração da Câmera de Orientação Vision

zb48j1t,1693514331294 -54-31AUG23-3/6

8. Ajuste a linha 1 (A) e a linha 2 (B) para mover a caixa branca sobre as duas linhas de cultura centrais (C).

- a. Selecione uma linha no menu suspenso (D).

- b. Selecione os botões (E–G) e centralize a linha nas duas linhas de cultura.

- c. Repita as etapas para as linhas 1 e 2 até que a caixa branca esteja centralizada nas linhas de cultura.

9. Selecione o botão Próxima página (H).

A—Linha 1

B—Linha 2

C—Centro de Duas Linhas de
Cultura

D—Menu Suspenso de Seleção
de Linha

E—Botão Alargar Linha

F—Botão Estreitar Linha

G—Botões Direcionais

H—Botão Próxima Página

Implement Row Guidance - Camera Calibration

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

Line 1 (D)

[E] [F]

Cancel 4/7 [H]

Video

1

A

B

C

G

Calibração da Câmera de Orientação Vision

zb48j1t,1693514331294 -54-31AUG23-4/6

10. Quando a página Calibração ao Dirigir for exibida, dirija para frente ao longo do centro da linha de cultura em uma seção reta da cultura.

Implement Row Guidance - Camera Calibration

Calibrate While Driving.

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

Note: Inaccurate driving may lead to poor calibration.

Cancel 6/7 Return

Calibração da Câmera de Orientação Vision — Calibração ao Dirigir

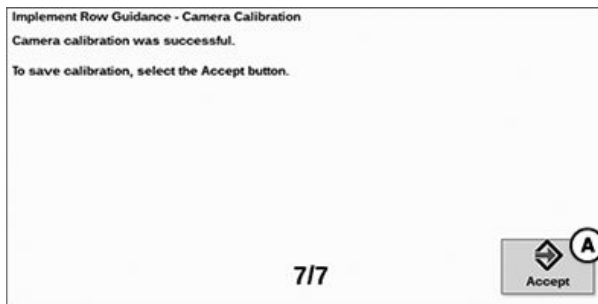
Continua na próxima página

zb48j1t,1693514331294 -54-31AUG23-5/6

11. Para salvar a calibração, selecione o botão Aceitar (A).

NOTA: Se a calibração falhar, reposicione o implemento paralelo às linhas de cultura no meio de uma linha de cultura reta, bem definida. Certifique-se de que haja espaço suficiente para a calibração e repita o processo de calibração.

A—Botão de Confirmação



Calibração da Câmera de Orientação Vision

zb48j1t,1693514331294 -54-31AUG23-6/6

PC26502 —UN—09NOV18

Rastreamento do Implemento — John Deere Active Implement Guidance™

Selecione a tecla programável Orientação Ativa de Implementos > aba Configuração > botão de Edição Rastreamento do Implemento.

- Para compensar a linha de orientação do implemento independentemente da linha de orientação do AutoTrac, selecione a caixa de seleção Ativar Mudança da Linha de Implemento Independente (A). É tipicamente usada com pistas de orientação retas para aplicações de tráfego controlado ao colocar sementes entre linhas.

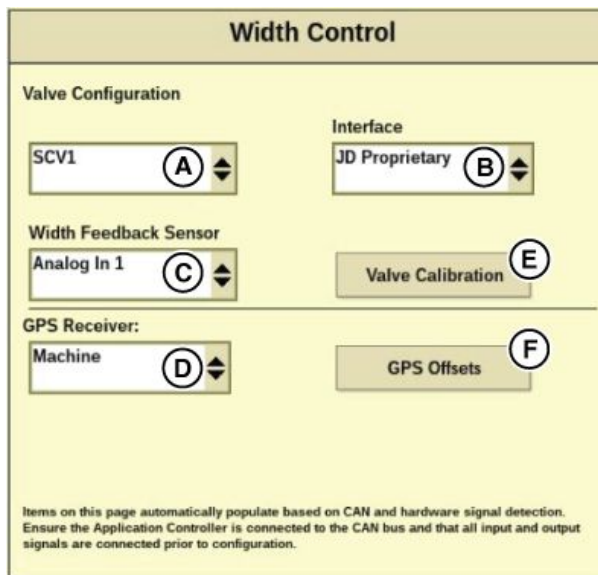
- Insira a direção na caixa de entrada (B) (0° = Norte, 90° = Leste, 180° = Sul, 270° = Oeste).

NOTA: Por exemplo, para mudar a pista Norte-Sul para Leste, insira 90 para a direção.

- Insira a distância na caixa de entrada (C).

- Insira os incrementos de mudança de erro local na caixa de entrada (D). Esta é a quantidade que o implemento é ajustado sempre que o botão de mudança for pressionado.

NOTA: A mudança do implemento está disponível somente ao usar orientação local (orientação vision) para navegação.



Rastreamento do Implemento

A—Caixa de Seleção Ativar Mudança Independente da Linha de Implemento
B—Caixa de Entrada Direção

C—Caixa de Entrada Distância
D—Caixa de Entrada Incrementos de Mudança de Erro Local

zb48j1t,1693514360243 -54-31AUG23-1/1

PC589269 —UN—09AUG23

Visão Geral da John Deere Active Implement Guidance™ Integrada do Trator

⚠ CUIDADO: Para evitar ferimentos graves ou morte, use o cilindro hidráulico bidirecional somente durante as operações em campo e nunca em rodovias. Antes de elevar o implemento, certifique-se de que o levante e o implemento estejam na posição central. Quando o implemento estiver elevado ou no modo de transporte, não ative a posição de flutuação da VCR (válvula de controle remoto).

A John Deere Active Implement Guidance™ Integrada do Trator é uma solução de hardware vendida em algumas áreas que usam a John Deere Active Implement Guidance™. A compatibilidade e a funcionalidade do sistema da John Deere Active Implement Guidance™ Integrada do Trator variam de acordo com o local e a configuração do equipamento. Para obter mais informações sobre a disponibilidade dos componentes,

a funcionalidade do sistema e a compatibilidade, entre em contato com o concessionário local ou outro prestador de serviços da John Deere. Consulte o Guia de Compatibilidade no Value Selling Navigator para obter informações adicionais.

A John Deere Active Implement Guidance™ Integrada do Trator é uma solução de cultivo que usa os seguintes componentes:

- Cilindro hidráulico bidirecional instalado no trator

NOTA: O Receptor StarFire instalado no implemento é opcional.

- Receptor StarFire instalado no trator
- Câmera do AutoTrac Vision instalada no implemento
- Sensor de ângulo da roda (WAS) instalada nas articulações inferiores do trator

(Para obter mais informações, consulte as Instruções de Instalação da John Deere Active Implement Guidance™ Integrada do Trator.)

zb48j1t,1693514521819 -54-07AUG25-1/1

Configuração da John Deere Active Implement Guidance™ para John Deere Active Implement Guidance™ Integrada do Trator

Ao configurar a John Deere Active Implement Guidance™ Integrada do Trator, as configurações a seguir são necessárias.

NOTA: Ao configurar o monitor, recomenda-se usar a mesma largura de trabalho, pistas de orientação e direção de trabalho para plantio e cultivo.

1. Configure a máquina e o implemento no monitor. Certifique-se de que o levante esteja selecionado para a fonte de gravação do monitor.

(Para obter mais informações, consulte o Manual do Operador do monitor.)

2. Em Controle de Direção, selecione a caixa de seleção Direção da Mudança Lateral (A).

A—Caixa de Seleção da Direção da Mudança Lateral

Controle da Direção

PC29162—UN—28MAY23

Continua na próxima página

zb48j1t,1693514521757 -54-31AUG23-1/7

3. Em Correção de Erro, selecione a caixa de seleção RowSense do Implemento (A).

A—Caixa de Seleção de RowSense do Implemento

Correção de Erro

zb48j1t,1693514521757 -54-31AUG23-2/7

PC29153 —UN—26MAY23

4. Em Configurações do RowSense, insira 80% na caixa de entrada Confiança Mínima (A).
5. Insira 10 cm na caixa de entrada de Limite de Promoção Automática (B).

A—Caixa de Entrada de Confiança Mínima

B—Caixa de Entrada Limite de Promoção Automática

Configurações do RowSense

Continua na próxima página

zb48j1t,1693514521757 -54-31AUG23-3/7

PC27853 —UN—15MAY20

6. Em Opções de Automação, selecione Ativar Tudo no menu suspenso Comportamento do Interruptor de Retomada (A).

NOTA: O GPS é opcional e requer a instalação de um Receptor StarFire de implemento.

7. Selecione o modo de entrada de linha no menu suspenso (B).
8. Marque a caixa de seleção Mudar Automaticamente para RowSense (C).
9. Selecione a caixa de seleção Desativar direção quando a gravação do serviço estiver desligada (D). Este recurso centraliza o implemento quando ele é levantado.

A—Menu Suspenso do Comportamento do Interruptor de Retomada
B—Menu Suspenso Modo de Entrada de Linha

C—Caixa de Seleção Mudar Automaticamente para o RowSense
D—Caixa de Seleção Desativar Direção Quando a Gravação do Serviço Estiver Desligada

Opções de Automação

zb48j1t,1693514521757 -54-31AUG23-4/7

10. Em Rastreamento do Implemento, não selecione a caixa de seleção Ativar Mudança Independente da Linha de Implemento (A).
11. Insira o incremento de mudança na caixa de entrada (B). Esta é a quantidade que o implemento é ajustado sempre que o botão de mudança for pressionado.

A—Caixa de Seleção Ativar Mudança Independente da Linha de Implemento

B—Caixa de Entrada de Incremento de Mudança

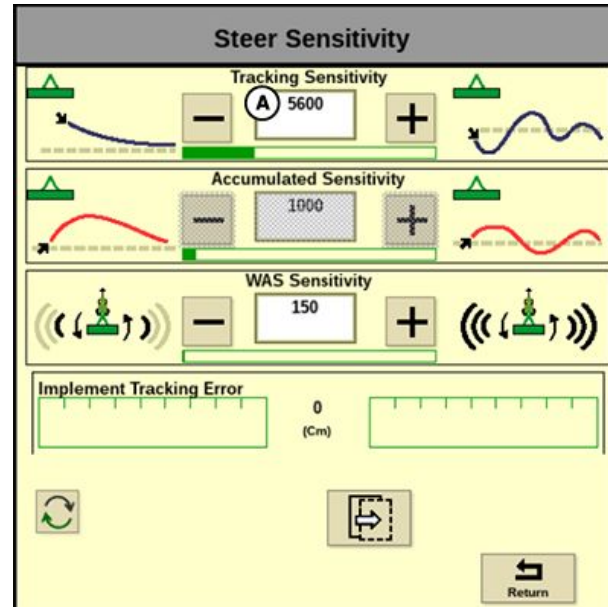
Rastreamento do Implemento

Continua na próxima página

zb48j1t,1693514521757 -54-31AUG23-5/7

12. Em Sensibilidade da Direção, ajuste a sensibilidade de rastreamento (A) para 5600.

A—Sensibilidade de Rastreamento



Sensibilidade da Direção 1/2

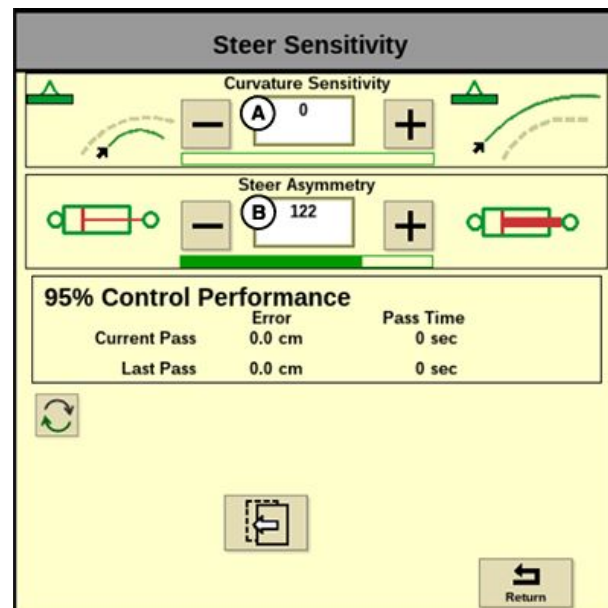
zb48j1t,1693514521757 -54-31AUG23-6/7

PC29156 —UN—26MAY23

13. Na segunda página da Sensibilidade da Direção, ajuste a sensibilidade da curvatura (A) para 0.

14. Defina a assimetria da direção (B) para 122.

A—Sensibilidade de Curvatura B—Assimetria da Direção

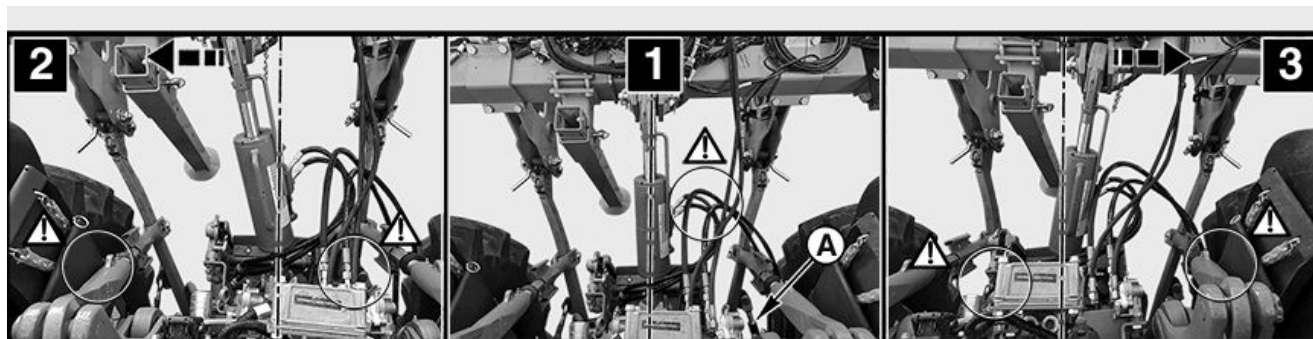


Sensibilidade da Direção 2/2

zb48j1t,1693514521757 -54-31AUG23-7/7

PC29157 —UN—26MAY23

Primeiro Uso — Ajuste do Implemento



Primeiro Uso

A—Cilindro Hidráulico
1— Posição do Braço de Tração - Cilindro Hidráulico Centralizado

2— Posição do Braço de Tração - Cilindro Hidráulico Totalmente Estendido

3— Posição do Braço de Tração — Cilindro Hidráulico Totalmente Retraído

Antes do primeiro uso, a configuração do implemento e a calibração do sistema devem ser executadas. Prossiga da seguinte forma:

NOTA: Para acessar as telas de calibração necessárias, consulte *Configuração - John Deere Active Implement Guidance™* - *Calibrações da Direção - John Deere Active Implement Guidance™*.

1. Configure o Implemento

IMPORTANTE: Certifique-se de que o braço do terceiro ponto na pos. 1 ou 3 não atinja ou interfira com outras mangueiras hidráulicas do trator ou componentes semelhantes.

Certifique-se de que o braço do terceiro ponto na pos. 2 ou 3 não atinja ou interfira com nenhum componente do implemento.

IMPORTANTE: Certifique-se de que os braços de tração inferiores na pos. 2 ou 3 nunca atinjam ou interfiram com o pneu ou a carcaça do diferencial quando o cilindro hidráulico (A) estiver totalmente estendido/retraído e os braços de tração estiverem totalmente para cima ou para baixo.

- Verifique o pré-ajuste do garfo do cilindro hidráulico.
- Estenda lentamente o cilindro hidráulico (A) completamente e preste atenção para não atingir ou danificar nada (por exemplo, a carcaça do diferencial).
- O amortecedor de impacto deve ter espaço suficiente, e o sensor de retorno não deve atingir o alojamento do sensor de retorno. Caso isso aconteça, ajuste o comprimento do amortecedor.
- Retraia lentamente o cilindro hidráulico (A) completamente e verifique se os braços inferiores

não batem nem danificam nada (por exemplo, a carcaça do diferencial).

- Verifique se o sensor de retorno não atinge o alojamento do sensor de retorno.
- Certifique-se de que o implemento permaneça na posição intermediária atrás do trator quando o cilindro hidráulico (A) estiver na posição intermediária.

2. Informações gerais

Verifique o tamanho da roda e o espaçamento entre pistas do trator usado.

Se o sistema for usado em outras circunstâncias que requeiram ajustes especiais, tamanho da roda ou espaçamento entre pistas (por exemplo), use APENAS "Calibração Manual".

Defina "Mín. e máx." para valores exclusivos, para não atingir nenhuma peça/rodas.

3. Mangueiras Hidráulicas

As mangueiras hidráulicas devem estar conectadas corretamente — Estenda para estender e retraia para retrain. Se isso for feito, uma "Assimetria da Direção" de 124 pode ser inserida (consulte **Sensibilidade da Direção** na página **Configuração da Unidade de Controle**). Caso contrário, será necessário inserir 83.

Isso pode ser verificado fazendo-se um comando de varredura de frequência e posição = o sistema dirige/se move suavemente. O cilindro hidráulico (A) estende e retrai com a mesma velocidade.

4. Calibração/Ajuste

Prossiga para as calibrações do implemento e da câmera. A calibração do implemento pode ser feita manual ou automaticamente (consulte o Manual do Operador do John Deere Active Implement Guidance™).

Continua na próxima página

zb48j1t,1693514521707 -54-31AUG23-1/2

NOTA: A Calibração Automática da Direção pode levar a Limites de Extensão/Retração menos agressivos. Se for necessária mais agressividade, execute uma calibração manual.

Após uma calibração do sistema, a "Sensibilidade de Rastreamento" e a "Assimetria da Direção" não devem ser alteradas.

Se necessário, inicie o ajuste com:

- Sensibilidade do Sensor de Ângulo da Roda — é importante e torna o sistema mais ou menos agressivo.
- Limite de Extensão/Retração — deve ser definido uma vez para o implemento e não há necessidade de

alterá-lo futuramente. O implemento se moverá o mais lentamente possível enquanto mantém movimento contínuo.

- Tensão Máxima do Sensor — precisa ser definida uma vez e pode permanecer para este sistema (implemento). Pode ser ajustado sempre que necessário.
- Ajuste da Câmera — para melhorar o desempenho da câmera ou para evitar perda das linhas de plantio, o ângulo da câmera pode ser alterado (para apontar à frente do eixo dianteiro), mas a altura deve permanecer a mesma. Em alguns casos, atuar na agressividade dos Limites de Extensão/Retração também pode ajudar.

zb48j1t,1693514521707 -54-31AUG23-2/2

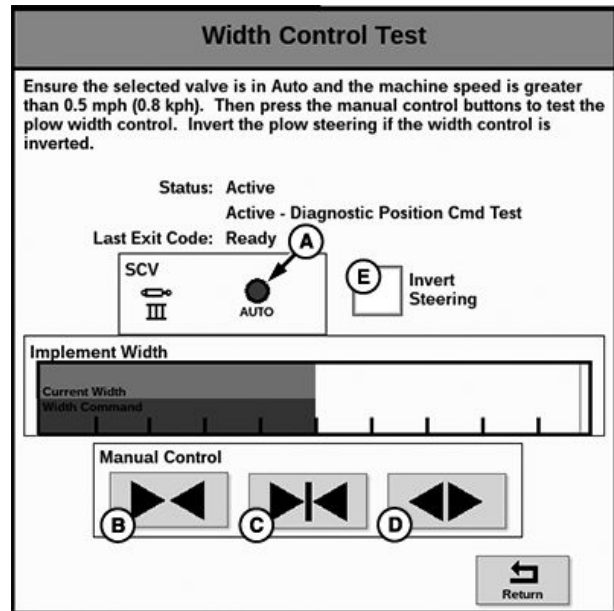
Configuração — Direção de Arado

Teste de Controle de Largura — Direção de Arado

Selecione a tecla programável Direção do Arado > aba Calibrações > botão de Teste de Controle de Largura.

1. Certifique-se de que o indicador de status (A) da válvula de controle remoto (VCR) mostre AUTO e a velocidade da máquina seja maior que 0,1 km/h (0.06 mph).
2. Para testar o controle da largura do arado, use os botões de controle manual (B–D).
3. Se a largura do arado se mover na direção oposta, selecione a caixa de seleção Inverter Direção (E).

A—Indicador de Status da VCR D—Botão de Alargamento
B—Botão de Contração E—Caixa de Seleção Inverter Direção
C—Botão Centro Direção



Teste de Controle de Largura

zb48j1t,1693514880552 -54-31AUG23-1/1

PC27025 —UN—23MAY19

Calibração Manual da VCR — Direção de Arado

! CUIDADO: Para evitar acidentes pessoais graves, mantenha a área ao redor do equipamento desobstruída. O procedimento requer que a máquina se mova para frente. O implemento se move durante a calibração. Leia e siga Operação de Sistemas de Automação do Implemento com Segurança na seção Segurança antes de executar a calibração.

NOTA: Os valores do limiar são exclusivos para cada válvula de controle remoto (VCR) devido às tolerâncias normais de fabricação. Faça ajuste fino do valor do limiar para o valor mais baixo que gere uma alteração da tensão do sensor para obter ótimo desempenho. O sensor de retorno deve ter uma diferença de pelo menos 1 V entre as posições máxima estendida e retraída.

A calibração da VCR é usada para calibrar o Controlador de Aplicação UCC2 para determinar a quantidade mínima de sinal necessário da unidade de controle hidráulico antes do mecanismo de arado se mover. Sem uma calibração da VCR, o mecanismo de arado estende ou retrai muito rápido, muito lento ou não funciona conforme esperado devido às limitações hidráulicas. Esses problemas são difíceis para a unidade de controle manter a largura necessária do arado para manter sulcos uniformes.

NOTA: É importante que o sensor de ângulo da roda se mova simultaneamente com o cilindro hidráulico que esteja causando movimento no mecanismo de arado.

Calibre se:

- Um novo perfil for criado.
- Os valores de extensão e de retração estiverem ajustados em 5 ou 250 (valores padrão de fábrica).

- Os valores forem copiados de outra máquina.
- Houver alterações na passagem da mangueira hidráulica entre as VCR.
- Reparos de componentes hidráulicos forem feitos na máquina ou no implemento.
- A válvula de compensação for ajustada.
- A vazão hidráulica for ajustada.

NOTA: Certifique-se de que o óleo hidráulico está na temperatura de operação antes de executar a calibração.

Calibração Manual da VCR

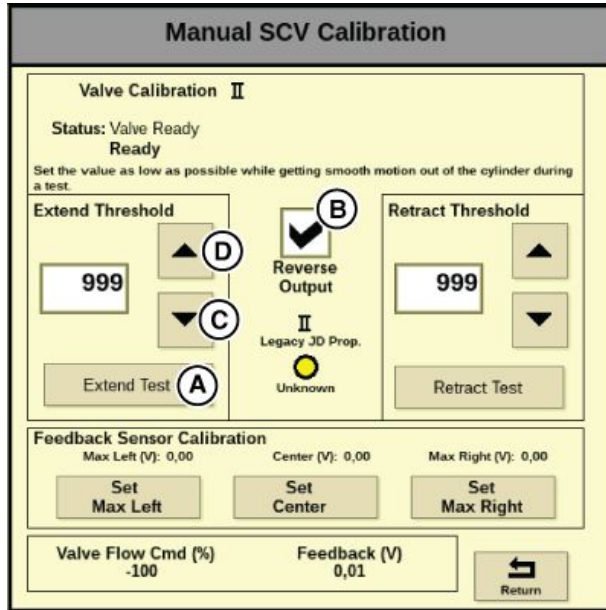
Selecione a tecla programável Direção de Arado > aba Calibrações > botão Calibração Manual.

1. Coloque a VCR selecionada no modo automático.
2. Coloque a VCR na posição de retenção de extensão, não flutuação.
3. Dirija a máquina para frente, mais rápido que 0,7 km (0.45 mph). Não acione o AutoTrac.
(Consulte o Manual do Operador da máquina para os requisitos de velocidade da VCR.)
4. Selecione o botão Teste de Extensão (A).

NOTA: As direções esquerda e direita são baseadas no operador sentado na cabine olhando para frente. Se o implemento se mover na direção oposta, selecione a caixa de seleção Saída Reversa (B).

5. Selecione o botão de redução (C) até que o implemento não se mova.
6. Selecione o botão de aumento (D) até que o implemento se mova o mais lentamente possível enquanto mantém movimento contínuo.

NOTA: Se o cilindro de direção do implemento atingir o curso máximo ou mínimo durante o teste, reposicione o cilindro.



Calibração Manual da VCR — Teste de Extensão

A—Botão Teste de Extensão
B—Caixa de Seleção Saída Reversa

C—Botão de Redução
D—Botão de Aumento

PC589251 —UN—09AUG23

zb48j1t,1693514880488 -54-31AUG23-2/5

7. Selecione o botão Parar Teste.

PC29141 —UN—26MAY23



Botão Parar Teste

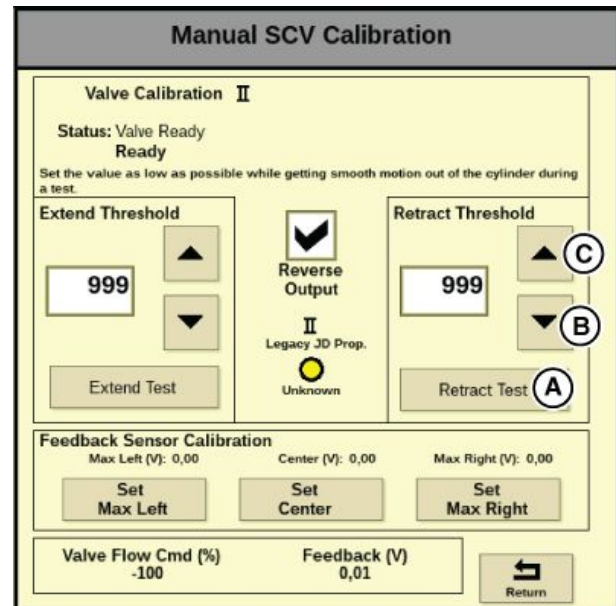
zb48j1t,1693514880488 -54-31AUG23-3/5

8. Selecione o botão Teste de Retração (A).
9. Selecione o botão de redução (B) até que o implemento não se mova.
10. Selecione o botão de aumento (C) até que o implemento se mova o mais lentamente possível enquanto mantém movimento contínuo.

NOTA: Se o cilindro de direção do implemento atingir o curso máximo ou mínimo durante o teste, repositone o cilindro.

A—Botão Teste de Retração
B—Botão de Redução

C—Botão de Aumento



Calibração Manual da VCR — Teste de Retração

Continua na próxima página

zb48j1t,1693514880488 -54-31AUG23-4/5

PC589252 —UN—09AUG23

11. Selecione o botão Parar Teste.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Botão Parar Teste

zb48j1t,1693514880488 -54-31AUG23-5/5

Configuração do Arado — Direção de Arado

Selecione a tecla programável Direção de Arado > aba Configuração > botão de Edição de Configuração do Arado.

A Largura Total do Implemento mede a largura mínima e máxima do implemento a partir dos pontos de trabalho externos.

Elementos Individuais medem o elemento mínimo e a largura máxima entre dois pontos de trabalho adjacentes.

Largura Total do Implemento

1. Selecione a Largura Total do Implemento no menu suspenso Modo (A).
2. Estenda totalmente o implemento, insira o limite máximo físico na caixa de entrada (B) e selecione o botão Definir Largura Máxima (C).
3. Retraia totalmente o implemento, insira o limite físico mínimo na caixa de entrada (D) e selecione o botão Definir Largura Mínima (E).
4. Coloque o implemento na posição central, insira a largura da posição central na caixa de entrada (F) e selecione o botão Definir Centro (G).

NOTA: Certifique-se de que a largura da pista de orientação corresponda à largura do implemento configurada no Gerenciador de Equipamento.

5. Insira a largura da pista de orientação na caixa de entrada (H).

NOTA: Insira os limites do usuário para restringir o implemento de atingir a largura máxima ou mínima.

6. Insira o limite mínimo do usuário na caixa de entrada (I).

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

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

Below the screen, the text 'Largura Total do Implemento' is centered.

A—Menu Suspenso Modo
B—Caixa de Entrada Limite Físico Máximo
C—Botão Definir Largura Máxima
D—Caixa de Entrada Limite Físico Mínimo
E—Botão Definir Largura Mínima

F—Caixa de Entrada Largura da Posição Central
G—Botão Definir Centro
H—Caixa de Entrada da Largura da Pista de Orientação
I—Caixa de Entrada Limite Mínimo do Usuário
J—Caixa de Entrada Limite Máximo do Usuário

7. Insira o limite máximo do usuário na caixa de entrada (J).

Continua na próxima página

zb48j1t,1693514880432 -54-31AUG23-1/2

Elementos Individuais

1. Selecione Elementos Individuais a partir do menu suspenso Modo (A).
2. Estenda totalmente o implemento, insira o limite máximo físico na caixa de entrada (B) e selecione o botão Definir Largura Máxima (C).
3. Retraia totalmente o implemento, insira o limite físico mínimo na caixa de entrada (D) e selecione o botão Definir Largura Mínima (E).
4. Insira o número de elementos na caixa de entrada (F).
5. Coloque o implemento na posição central e selecione o botão Definir Centro (G).

NOTA: *Certifique-se de que a largura da pista de orientação corresponda à largura do implemento configurada no Gerenciador de Equipamento.*

6. Insira a largura da pista de orientação na caixa de entrada (H).

NOTA: *Insira os limites do usuário para restringir o implemento de atingir a largura máxima ou mínima.*

7. Insira o limite mínimo do usuário na caixa de entrada (I).
8. Insira o limite máximo do usuário na caixa de entrada (J).

The screenshot shows the 'Plow Configuration' interface. At the top, 'Definition Mode' is set to 'Individual Elements' (A). Below this are three main sections: 'Physical Element Limits' with 'Minimum' (100 cm, D) and 'Maximum' (300 cm, B) inputs, and '# of Elements' (8, F); 'User Element Limits' with 'Minimum' (100 cm, I) and 'Maximum' (300 cm, J) inputs, and 'Track Width' (200 cm, H); and 'Feedback Sensor Calibration' with 'Set Min. Width' (E), 'Set Center' (G), and 'Set Max Width' (C) buttons. 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.'

Elementos Individuais

- | | |
|---|--|
| A—Menu Suspenso Modo | F—Caixa de Entrada Número de Elementos |
| B—Caixa de Entrada Limite Físico Máximo | G—Botão Definir Centro |
| C—Botão Definir Largura Máxima | H—Caixa de Entrada da Largura da Pista de Orientação |
| D—Caixa de Entrada Limite Físico Mínimo | I—Caixa de Entrada Limite Mínimo do Usuário |
| E—Botão Definir Largura Mínima | J—Caixa de Entrada Limite Máximo do Usuário |

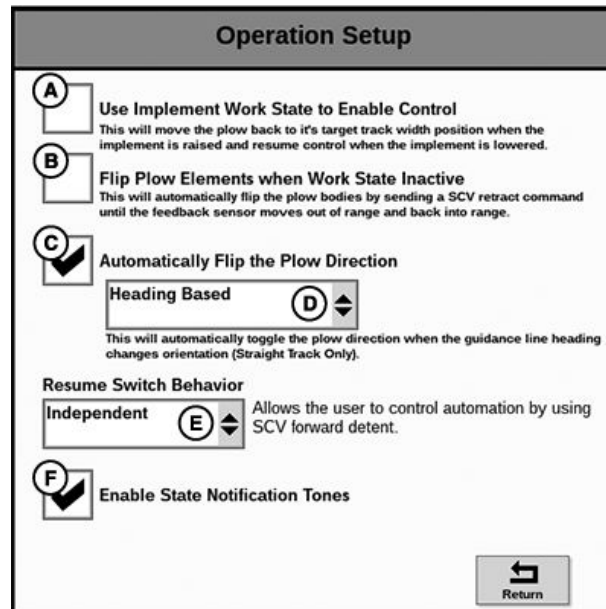
zb48j1t,1693514880432 -54-31AUG23-2/2

PC589254 —UN—09AUG23

Configuração de Operação — Direção de Arado

Selecione a tecla programável Direção de Arado > aba Configuração > botão de Edição de Configuração de Operação.

1. Para mover o arado de volta à posição de largura-alvo da pista de orientação quando o implemento for levantado e retomar o controle quando o implemento for abaixado, selecione caixa de seleção Usar Estado de Trabalho do Implemento para Ativar Controle (A). Quando ativado e o implemento não estiver na posição de trabalho, a Direção do Arado será impedida de mover o implemento.
2. Para virar automaticamente os corpos de arado enviando um comando de retração da válvula de controle remoto (VCR) até que o sensor de retorno se mova fora da faixa e volte para a faixa, selecione a caixa de seleção Inverter Elementos de Arado quando a Estado Trabalho for Inativo (B).
3. Para inverter automaticamente a direção do arado, selecione a caixa de seleção (C) e selecione a partir do menu suspenso Baseado no Rumo ou Baseado na Rolagem (D).
 - Baseado na Rolagem seleciona automaticamente a direção do arado com base no ângulo de inclinação do trator (somente em arado).
 - Baseado no Rumo alterna automaticamente a direção do arado quando o rumo da linha de orientação muda de orientação (somente pista de orientação reta).
4. Selecione Independente ou Engatar Tudo no menu suspenso do Comportamento do Interruptor de Retomada (E).
 - Independente aciona a orientação do implemento quando a VCR é colocada manualmente em detente de avanço.
 - "Ativar Tudo" ativa a orientação da máquina e do implemento quando o interruptor de retorno do



Configuração da Operação

- | | |
|---|---|
| A —Caixa de Seleção Usar Estado de Trabalho do Implemento para Ativar Controle | D —Menu Suspenso Inverter Automaticamente a Direção do Arado |
| B —Caixa de Seleção Inverter Elementos de Arado quando a Estado Trabalho for Inativo | E —Menu Suspenso do Comportamento do Interruptor de Retomada |
| C —Caixa de Seleção Inverter Automaticamente a Direção do Arado | F —Caixa de Seleção Ativar Tons de Notificação de Estado |

AutoTrac é pressionado e a VCR para a orientação do implemento estiver em detente.

5. Para ativar tons quando a operação mudar para um estado diferente, selecione a caixa de seleção (F).

zb48j1t,1693514880390 -54-31AUG23-1/1

PC27015 —UN—15APR19

Calibração do Controle de Largura — Direção de Arado

Selecione a tecla programável Direção do Arado > aba Calibrações.

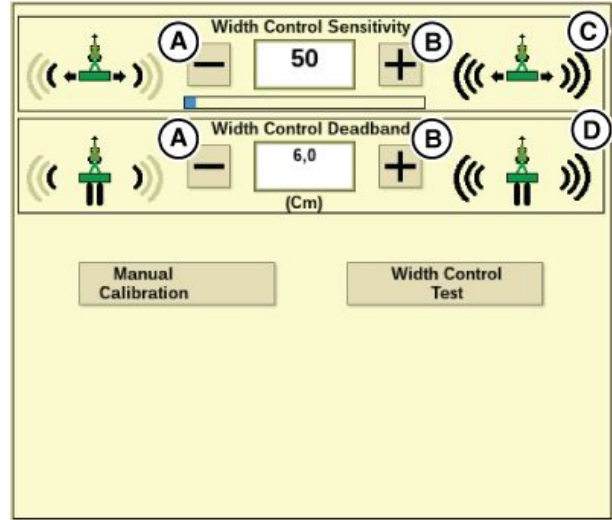
Para ajustar as configurações de controle de largura, selecione os botões diminuir (A) ou aumentar (B).

Sensibilidade de Controle de Largura (C) — Determina a agressividade com que o sistema responde a comandos de largura do Controlador de Aplicação. Valores mais altos fazem com que o sistema responda mais agressivamente.

Zona Morta de Controle de Largura (D) — Determina uma faixa ou tolerância onde o sistema não move o arado para correções. Se o ajuste estiver muito baixo, a válvula ajusta constantemente o implemento.

A—Botão de Redução
B—Botão de Aumento

C—Sensibilidade de Controle de Largura
D—Zona Morta de Controle de Largura



Configurações de Controle de Largura

zb48j1t,1693514880352 -54-31AUG23-1/1

Controle de Largura — Direção de Arado

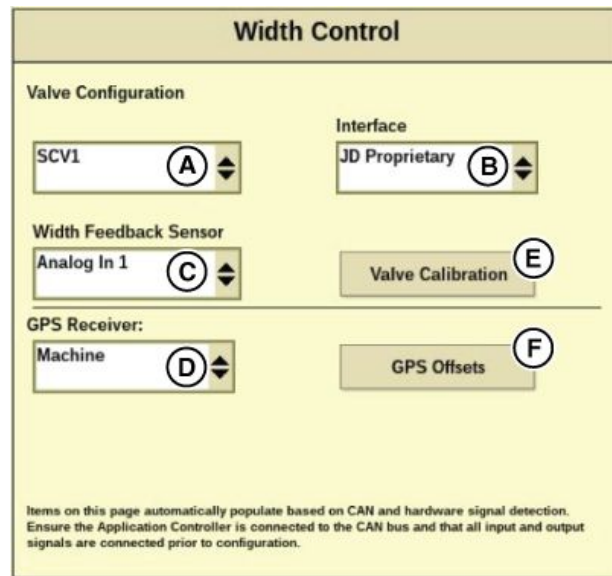
Selecione a tecla programável Direção do Arado > aba Configuração > botão de Edição do Controle de Largura.

Os menus suspensos (A–D) são preenchidos automaticamente com base na detecção do sinal de CAN e hardware. Certifique-se de que o Controlador de Aplicação esteja conectado ao barramento CAN e que todos os dispositivos de entrada e saída estejam conectados antes da configuração.

1. Certifique-se de que cada seleção esteja correta.
2. Selecione o botão Calibração da Válvula (E) e conclua a calibração manual.
3. Selecione o botão Deslocamentos do GPS (F) e insira os desvios do receptor.

(Consulte Calibrações da Direção para obter mais informações sobre a calibração manual.)

A—Menu Suspenso Seleção da Válvula
B—Menu Suspenso de Interface
C—Menu Suspenso Sensor de Retorno de Largura
D—Menu Suspenso Receptor de GPS
E—Botão de Calibração da Válvula
F—Botão Deslocamentos do GPS

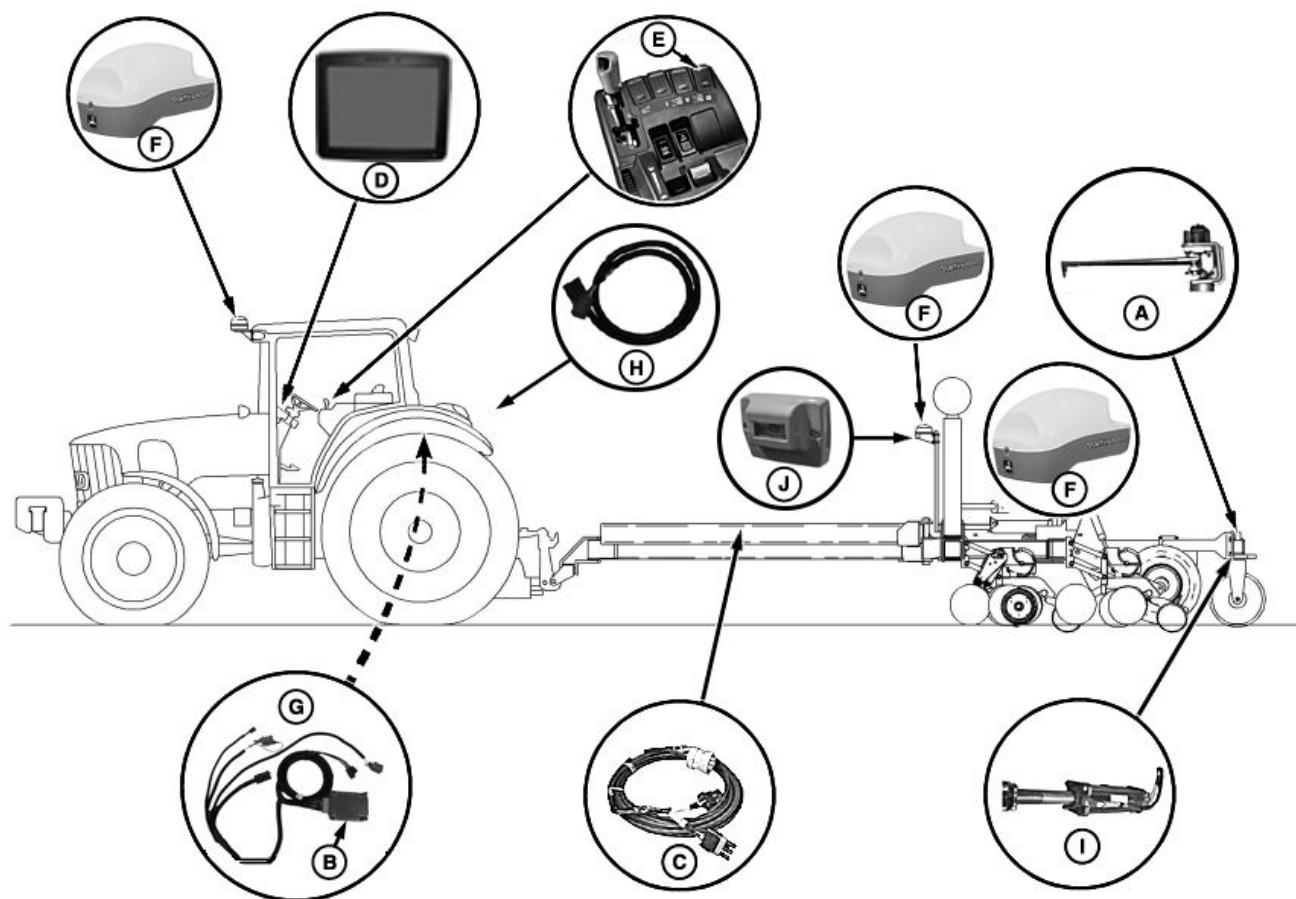


Controle de Largura

zb48j1t,1693514880296 -54-31AUG23-1/1

Operação

Visão Geral da Operação Básica



Visão Geral da Orientação Ativa de Implementos

- | | | | |
|---|--|---|--|
| A—Sensor de Ângulo da Roda | D—Monitor | H—Chicote Elétrico do Retorno do Implemento de 9 Pinos do Lado da Máquina | J—Câmera do AutoTrac Vision (opcional) |
| B—Controlador de Aplicação UCC2 | E—Alavanca de Controle da VCR | I—Mecanismo de Direção do Implemento | |
| C—Chicote Elétrico do Sensor de Retorno do Implemento | F—Receptor StarFire | | |
| | G—Chicote Elétrico do Controlador de Aplicação | | |

- A válvula de controle remoto (VCR) está ajustada no modo automático.

NOTA: A VCR não pode mudar para o modo automático quando a máquina está em estacionamento. O modo automático requer uma velocidade de 0,1 km/h (0,06 mph) ou mais para acionar o sistema hidráulico do implemento automaticamente.

- O sensor de ângulo da roda (A) se comunica com o Controlador de Aplicação UCC2 (B) através do chicote elétrico do sensor de retorno do implemento (C).
- O operador calibra o sistema usando o monitor (D) e a alavanca de controle da VCR (E).
- O Controlador de Aplicação UCC2 calcula a posição do implemento usando os Receptores StarFire (F).
- Quando um ajuste é necessário, um sinal é enviado do Controlador de Aplicação UCC2, através do chicote elétrico do Controlador de Aplicação (G), para uma

unidade de controle da VCR da máquina através do chicote elétrico de retorno do implemento (H) ou uma válvula externa através do barramento CAN.

NOTA: Se usar uma válvula externa, o chicote elétrico de retorno do implemento de 9 pinos do lado da máquina não pode ser usado. Desconecte o chicote quando a máquina for desligada.

- A unidade de controle da VCR comunica as instruções de envio do fluido hidráulico ao mecanismo de direção do implemento (I).
- A câmera do AutoTrac Vision (J) é um componente opcional que comunica a posição local ao Controlador de Aplicação UCC2 para calcular a correção e aumentar o desempenho.
- O sistema monitora e ajusta continuamente a posição do implemento.

zb48j1t,1693515046544 -54-31AUG23-1/1

PC27855—UN—18FEB20

Acionar a Automação do Implemento

⚠ CUIDADO: Para evitar morte ou ferimentos graves, desabilite os sistemas de orientação da máquina e do implemento antes de entrar em estradas.

1. Configure a linha de orientação no monitor.
2. Verifique se a aplicação está pronta para ser ativada:
 - Verifique se o gráfico de pizza de status da John Deere Active Implement Guidance™ (A) tem pedaços de 2/4.
 - Verifique se a Direção de Arado tem um status Pronto para Ativação (amarelo) (A).

(Consulte Diagnósticos para obter mais informações.)

NOTA: A VCR não pode mudar para o modo automático quando a máquina está em estacionamento.

O modo automático requer uma velocidade de 0,1 km/h (0.06 mph) ou mais para acionar o sistema hidráulico do implemento automaticamente.

3. Retire a máquina de estacionamento.

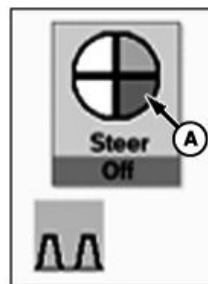
NOTA: Deixe a VCR 3 em retenção após cada passagem.

4. Para engatar o modo automático do implemento, coloque a alavanca de controle da VCR (A) na posição de retenção para a frente.
 - Se estiver operando uma máquina com Monitor TouchSet, verifique se EC muda para AC (B).
 - Se estiver operando uma máquina com CommandCenter, verifique se o modo automático DESLIGADO (C) muda para o modo automático LIGADO (D).
5. Se aplicável, abaixe o implemento até a posição de trabalho.

⚠ CUIDADO: A John Deere Active Implement Guidance™ começa a captar a linha imediatamente após a ativação. Para implementos usando um sistema de direção de disco sulcador, o movimento começa mesmo se o implemento não estiver em contato com o solo. Para evitar morte ou ferimentos graves, verifique se as pessoas estão afastadas da máquina e do implemento.

6. Acione a automação do implemento. Os requisitos para acionar dependem da configuração.

NOTA: O sistema é desativado se a velocidade da máquina for maior do que a velocidade máxima.



Botão de Direção

A—Gráfico Circular de Status

PC589256 —UN—09AUG23



Botão de Direção de Arado

A—Status Pronto para Ativar



Alavanca de Controle da VCR

A—Alavanca de Controle da VCR

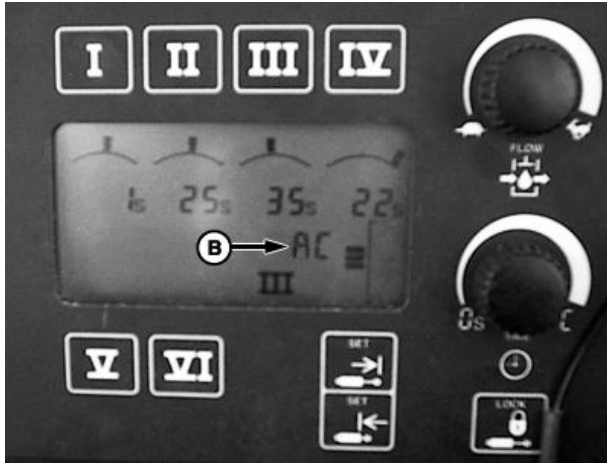
- A velocidade máxima do AutoTrac para a John Deere Active Implement Guidance™ varia conforme a plataforma. (Para obter mais informações, consulte o Manual do Operador da máquina.)
- A velocidade máxima do modo Seguir é de 36 km/h (22.4 mph).
- A velocidade máxima da Direção do Arado é de 15 km/h (9.3 mph).

Continua na próxima página

zb48j1t,1693515046462 -54-31AUG23-1/2

PC28290 —UN—13NOV20

PC18220 —UN—05DEC13



Display Direito

O gráfico de pizza de status da John Deere Active Implement Guidance™ (A) exibe 4/4 pedaços quando acionado.

- LIGUE o botão de Direção (B).

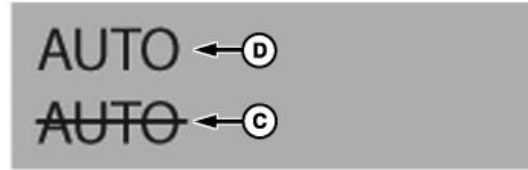
NOTA: O Modo Seguir define o caminho de orientação do implemento no mesmo caminho que o do receptor da máquina. Isso inclui curvas finais ou enquanto dirige a máquina sem uma linha de orientação definida. O modo Seguir é útil durante a primeira passagem quando a linha de orientação estiver sendo definida. O modo Seguir é desengatado automaticamente se a velocidade da máquina for menor do que a velocidade mínima de 0,1 km/h (0.06 mph) por 120 segundos.

- Ative o AutoTrac e selecione o interruptor de retorno do AutoTrac™ ou selecione o botão Modo Seguir (C).
- Se a caixa de seleção Desativar direção quando gravação do serviço estiver desligada for selecionada, LIGUE a Gravação do Serviço.

Direção de Arado exibe um status Ativo (azul) (A) quando acionado.

- LIGUE o botão de Direção de Arado (B).
- Se a caixa de seleção Usar Estado de Trabalho do Implemento para Ativar o Controle for selecionada, LIGUE a Gravação do Serviço.

B—Modo do AC

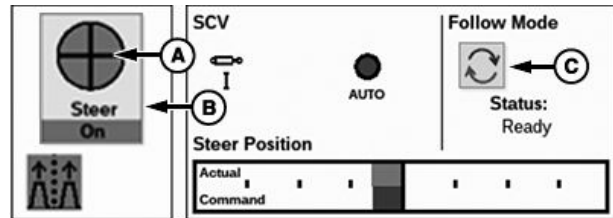


Controle Automático da VCR do CommandCenter

C—Modo Automático DESLIGADO

D—Modo Automático LIGADO

PC18234 —UN—11DEC13



4/4 do Gráfico Circular da John Deere Active Implement Guidance™

A—Gráfico Circular de Status

C—Botão Modo Seguir

B—Botão de Direção

PC28291 —UN—17NOV20



Status Ativo da Direção de Arado

A—Status Ativo

B—Botão de Direção de Arado

- Se Ativar Tudo for selecionado para Comportamento do interruptor de retorno do AutoTrac™, ative o AutoTrac™ e selecione o interruptor de retorno do AutoTrac™.

zb48j1t,1693515046462 -54-31AUG23-2/2

Desengate, Desativação e Desabilitação da Automação do Implemento

⚠ CUIDADO: Para evitar morte ou ferimentos graves, desabilite os sistemas de orientação da máquina e do implemento antes de entrar em estradas.

Desengate da Automação do Implemento

- Reduza a velocidade da máquina para uma velocidade inferior à velocidade mínima de 0,1 km/h (0.06 mph).
 - A John Deere Active Implement Guidance™ e a Direção de Arado se desengatam imediatamente se a velocidade for menor do que a velocidade mínima.
 - O modo Seguir é desengatado após 120 segundos se a velocidade for menor do que a velocidade mínima.
- Dependendo da configuração, coloque o botão Direção na posição DESLIGADO, o botão do Modo Seguir na

posição DESLIGADO ou o botão de Direção de Arado na posição DESLIGADO.

- Dependendo da configuração, desative o AutoTrac. (Para obter mais informações sobre o AutoTrac, consulte o Manual do Operador do monitor.)

Desativação da Automação do Implemento

Dependendo da configuração, coloque o botão Direção em Desligado, o botão do Modo Seguir em Desligado ou o botão de Direção de Arado em Desligado.

Desabilitação da Automação do Implemento

- Desligue a Válvula de Controle Remoto (VCR).
- Desligue o modo automático.
- Dependendo da configuração, desabilite o AutoTrac. (Para obter mais informações sobre o AutoTrac, consulte o Manual do Operador do monitor.)

zb48j1t,1693515046420 -54-31AUG23-1/1

Controle do Comando da VCR

Se o perfil do Controlador de Aplicação UCC2 selecionado for configurado para usar as válvulas de controle remoto (VCRs), ele comanda o controle das VCRs, mesmo quando a aplicação não estiver em uso, e outras

aplicações não poderão enviar comandos para essas VCRs. Para liberar o controle de comando da VCR, crie e selecione um perfil do Controlador de Aplicação UCC2 sem VCRs ou desconecte o Controlador de Aplicação UCC2.

RW00482,0000A93 -54-25NOV20-1/1

Sobreposição do AutoTrac Vision

A sobreposição do AutoTrac Vision exibe a imagem proveniente da câmera Vision e os indicadores das entradas e dos status do sistema. A sobreposição do Vision é exibida na página inicial usando a opção Vídeo no Gerenciador de Layout.

O **Ícone Câmera (A)** exibe o nível de confiança com código de cor da câmera Vision. O valor de confiança (0-10) efetivo é exibido nas páginas de diagnóstico do sistema.

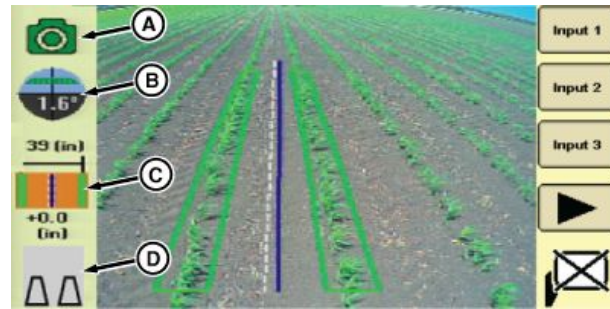
Um nível de confiança dez—exibe o ícone da câmera na cor verde. Isto indica que a orientação Vision é capaz de determinar a localização do centro da linha com segurança.

Um nível de confiança oito ou nove—exibe o ícone da câmera na cor amarela. Nesse estado, a orientação do Vision ainda está ativa e é capaz de guiar a máquina. Contudo, a orientação Vision opera em condições inferiores ao ideal como próximo a culturas com teto, culturas curtas ou em condição com ervas daninhas.

Um nível de confiança de sete ou menos — exibe o ícone da câmera na cor vermelha. Estes níveis de confiança não são aceitáveis para orientação. Se ocorrerem tais condições, o sistema do Vision é desengatado e a orientação do sistema de posicionamento global (GPS) é usado se uma linha de orientação tiver sido definida. Se a linha de orientação não foi definida, o operador deverá assumir o controle da máquina e conduzi-la manualmente.

NOTA: O nível de confiança da câmera Vision não é uma representação de quão bem a máquina está rastreando. A orientação Vision apenas localiza o centro da linha. O sistema AutoTrac é responsável pelo rastreamento da máquina dentro da linha.

O **Ícone do Ângulo de Inclinação (B)** fornece informação em tempo real sobre as condições da inclinação. O



Sobreposição do AutoTrac Vision

A—Ícone da Câmera
B—Ícone Ângulo de Inclinação

C—Ícone de Espaçamento Entre as Linhas
D—Ícone do Status do RowSense

AutoTrac tem capacidade de compensar uma inclinação, porém, o desempenho pode ser reduzido à medida que a inclinação se acentua. O ícone da barra exibe a inclinação em números e alterando a cor do ícone:

- Ícone Verde—inclinação é de 0—2 graus
- Ícone Amarelo—inclinação é de 2—6 graus
- Ícone Vermelho—inclinação é superior a 6 graus

O **Ícone de Espaçamento Entre as Linhas (C)** exibe o espaçamento atual entre as linhas selecionado para o sistema. Se o espaçamento exibido não estiver correto, o operador deve inserir o espaçamento entre as linhas correto e calibrar o sistema AutoTrac Vision.

O deslocamento atual aplicado ao sistema também é exibido no ícone. Se o deslocamento não estiver correto ou não for aplicável, então o operador deverá alterar o ajuste usando o procedimento de configuração.

Continua na próxima página

zb48j1t,1693515046343 -54-31AUG23-1/2

PC590596 —UN—21AUG23

Indicador de Centro da Linha (E) — Uma linha branca tracejada indica o centro da linha e é o local ideal a ser rastreado pela roda da máquina. A linha muda levemente mediante alterações nas condições da cultura. Alterações mais notáveis na linha ocorrem quando a máquina opera em uma linha indefinida ou quando a cultura foi plantada sem o uso da orientação por GPS.

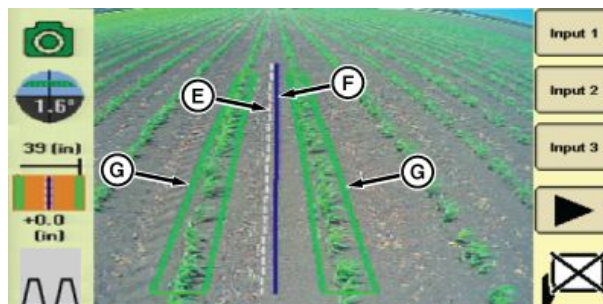
Indicador do Centro da Roda (F) — Uma linha azul indica o centro da roda, que é definido durante o processo de calibração. O indicador do centro da roda irá mover-se se um deslocamento for aplicado ao sistema.

Indicador de Linha de Cultura (G) — Dois retângulos verdes contornam as linhas de cultura e indicam onde a câmera Vision calculou sua localização.

Ícone de Status do RowSense (D) indica o status do RowSense. A cor do ícone indica o que está acontecendo na máquina naquele momento. A cor do ícone muda dependendo do modo de operação do RowSense.

- Cor Cinza: Sistema Instalado
- Cor Verde: Sistema Ativo, Operando com Sensor de Linha e com GPS
- Cor Amarela: GPS perdido, Operando Apenas com os Dados do Sensor de Linha
- Cor Laranja: Sinal do Sensor de Linha Perdido, Operando Apenas com GPS

A tabela a seguir contém regras gerais a serem aplicadas ao se observar o comportamento do indicador do centro da linha e do indicador do centro da roda enquanto trafega pela linha.



Sobreposição do AutoTrac Vision

E—Indicador do Centro da Linha
F—Indicador do Centro da Roda

G—Indicador de Linha de Cultura

Qualidade de Calibração do AutoTrac Vision	Configuração do AutoTrac	Resultado Observado
Boa	Boa	Os indicadores do centro da linha e do centro da roda estão bem alinhados (deslocamento inferior a 10 cm [4 in]) em todas as velocidades.
Boa	Fraca	Os indicadores do centro da linha e do centro da roda estão bem alinhados em velocidades baixas (inferior a 16 km/h [10 mph]). Os indicadores estão muito agressivos, lentos para alinhar ou lentos para responder em velocidades mais altas.
Fraca	Boa ou Fraca	Os indicadores do centro da linha e do centro da roda nunca ficam alinhados em nenhuma velocidade. Neste caso, os indicadores podem estar cruzados.

zb48j1t,1693515046343 -54-31AUG23-2/2

PC562181—UN—21AUG23

Solução de Problemas

Informações do Satélite

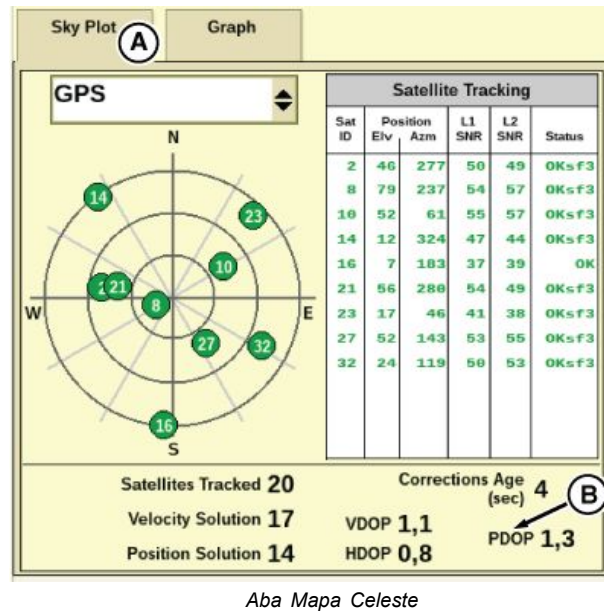
O Controlador de Aplicação UCC2 depende da distribuição dos satélites que fornecem sinais de GPS (sistema de posicionamento global). A PDOP (Diluição de precisão da posição) é um indicador de cobertura do satélite do GPS no receptor. Um valor de PDOP mais baixo indica melhor cobertura de satélites para calcular as posições horizontal e vertical.

Antes de ajustar os valores de sensibilidade ou zona morta, verifique se o valor da PDOP está abaixo de 2.5. Os valores de sensibilidade ajustados quando o valor da PDOP está acima de 2,5 são imprecisos e devem ser reajustados.

1. Acesse as páginas do StarFire.
2. Selecione a aba Mapa Celeste (A).
3. Verifique se o PDOP (B) está abaixo de 2.5.

A—Aba Mapa Celeste

B—PDOP



PC589257 —UN—09AUG23

zb48j1t,1693893831197 -54-05SEP23-1/1

Restauração do Controlador de Aplicação UCC2

IMPORTANTE: Não conecte o Controlador de Aplicação UCC2 enquanto a máquina estiver LIGADA. Conectá-lo enquanto ela estiver ligada pode gerar erros de comunicação do barramento CAN e gerar falhas do controlador hidráulico.

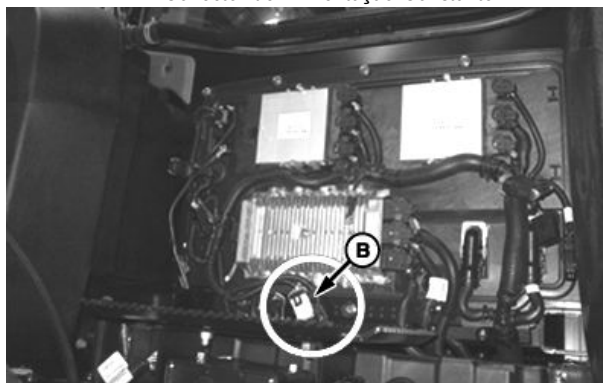
1. DESLIGUE a máquina.
2. Desconecte o conector de alimentação constante (A) e o conector de opção (B).

A—Conector de Alimentação Permanente

B—Conector Jumper



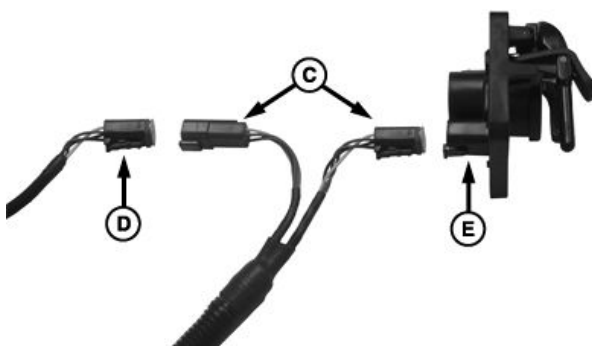
Conector de Alimentação Constante



Conector Jumper

zb48j1t,1693893905613 -54-05SEP23-1/2

3. Desconecte os conectores em T do barramento CAN (C) e conecte o conector do barramento CAN de 4 pinos (D) diretamente ao conector do implemento ISO (E).
4. Dê partida na máquina. Assim que todos os sistemas iniciarem, visualize e apague todos os códigos de diagnóstico de falha da máquina e em seguida DESLIGUE a máquina.
5. Reconecte os conectores jumper e de alimentação constante.
6. Reconecte os conectores em T do barramento CAN entre o conector de 4 pinos e o conector ISO do implemento.



Conectores do Barramento CAN

C—Conectores em T do Barramento CAN
D—Conector de 4 Pinos do Barramento CAN

E—Conector do Implemento ISO

zb48j1t,1693893905613 -54-05SEP23-2/2

Código de Status, Fonte de Navegação e Código de Saída

Código de Status	Descrição	Solução
Desabilitado	O sistema apresenta falhas.	Verifique as páginas de Diagnóstico da Orientação Ativa de Implementos para obter mais informações e resolver falhas.
Pronto para habilitar	O sistema está aguardando o operador ativar.	Para ativar, selecione o botão Ligar Direção.
Ativado	O sistema está aguardando o operador ligar a automação do implemento.	O sistema de ativação depende de como o sistema está configurado. (Consulte a seção Operação para obter mais informações.)
Ativo	O sistema está ativamente controlando o implemento utilizando orientação baseada no sistema de posicionamento global (GPS) .	O sistema está funcionando normalmente.

Fonte de Navegação	Descrição	Solução
Sem Estado	O sistema não está ativo. Nenhum sensor em uso.	Configure o sistema.
Ativo — GPS	O sistema está ativamente controlando o implemento utilizando orientação baseada em GPS.	Operação Normal, definida durante a configuração.
Ativo — Sensor de Local Primário	O sistema está ativamente controlando o implemento utilizando orientação baseada em erros locais primários.	Operação Normal, definida durante a configuração.
Ativo — Sensor Secundário Local	O sistema está ativamente controlando o implemento utilizando orientação baseada em erros locais secundários.	Operação Normal, definida durante a configuração.
Ativo — Direção Permanece no GPS	O sistema está ativamente controlando o implemento utilizando orientação baseada em GPS. O sistema desativará a automação do implemento quando AutoTrac selecionar a próxima pista de orientação.	Operação Normal, definida durante a configuração.
Ativo — Direção Permanece nos Erros Locais Primários	O sistema está ativamente controlando o implemento utilizando orientação baseada em erros locais primários. O sistema desativará a automação do implemento quando AutoTrac selecionar a próxima pista de orientação.	Operação Normal, definida durante a configuração.
Ativo — Direção Permanece nos Erros Locais Secundários	O sistema está ativamente controlando o implemento utilizando orientação baseada em erros locais secundários. O sistema desativará a automação do implemento quando AutoTrac selecionar a próxima pista de orientação.	Operação Normal, definida durante a configuração.

Códigos de Saída	Descrição	Solução
OK	A automação do implemento está pronta para operar ou está operando sem erros. Qualquer falha provavelmente é independente do sistema do Controlador de Aplicação UCC2.	Sistema funcionando corretamente.
Não Ativado	A aplicação desejada não foi ativada no Controlador de Aplicação UCC2.	Consulte Inserção do Código de Ativação para obter mais informações.
Precisão do GPS da Máquina Não Atendido	Nenhum sinal de GPS da máquina está disponível ou o nível de precisão está muito baixo.	Consulte Informações do Satélite ou o Manual do Operador do Receptor StarFire para obter mais informações.
Precisão do GPS do Implemento Não Encontrada	Nenhum sinal de GPS do implemento disponível ou o nível de precisão está muito baixo.	Consulte Informações do Satélite ou o Manual do Operador do Receptor StarFire para obter mais informações.
Sensor de Retorno Não Selecionado	Nenhum sensor de retorno selecionado.	Selecione: - Tecla programável de Orientação Ativa de Implementos > aba Configuração > botão de edição do Controle de Direção > um sensor de retorno da direção. - Selecione a tecla programável Direção do Arado > aba Configuração > Controle de Largura.
Sensor de Retorno Não Detectado	O sensor de retorno selecionado não está disponível ou está fora da faixa (< 0,1 V ou > 4,9 V).	Conecte o sensor ou ajuste a articulação para ficar dentro da faixa de tensão.

Continua na próxima página

zb48j1t,1693893916402 -54-05SEP23-1/2

Solução de Problemas

Sensor de Retorno Não Calibrado	Máx. Esquerda, Centro ou Máx. Direita não definidos para o sensor de retorno da direção selecionado ou configurados incorretamente.	Verifique se Máx. à Esquerda, Centro ou Máx. à Direita estão definidos corretamente. Verifique se Máx. à Esquerda e Máx. à Direita tem pelo menos 1 V de diferença. Ajuste a articulação conforme necessário.
Válvula Não Selecionada	Seleção da válvula ou interface não selecionada.	Selecione: - Tecla programável de Orientação Ativa de Implementos > aba Configuração > botão de edição do Controle de Direção > uma seleção ou interface de válvula. - Selecione a tecla programável Direção do Arado > aba Configuração > Controle de Largura.
Válvula Não Disponível	A válvula selecionada não foi detectada ou não é possível funcionar.	Verifique as conexões e ligue a máquina novamente para tentar a recuperação.
Válvula não está em modo automático	A válvula selecionada não foi colocada no modo Automático.	Se estiver usando Legacy JD Proprietary ou JD Proprietary, detente a válvula desejada e solte a válvula. Se for a interface da válvula ISO, selecione o interruptor de retomada.
Falha na Válvula	A válvula selecionada está relatando uma falha e não pode ser usada.	Inspeccione a válvula e reinicie a máquina para tentar a recuperação.
Válvula Não Calibrada	A válvula selecionada não teve limiares calibrados.	Calibração dos limiares. Selecione: - Tecla programável de Orientação Ativa de Implementos > aba Calibrações > botão Calibração Automática ou Calibração Manual. - Tecla programável da Direção de Arado > aba Calibrações > botão Calibração Manual.
Sem AutoTrac da Máquina	AutoTrac da máquina não detectado ou não configurado.	Verifique se o AutoTrac está instalado e funcionando.
Número de Pista de Orientação Alterado	Comportamento Normal e é exibido quando "Manter a direção ligada" é ativado e o sistema desengata conforme o AutoTrac altera a pista de orientação selecionada.	O sistema está funcionando normalmente.
Descontinuidade do GPS	Diluição de posição de precisão (PDOP) ou duração da correção muito alta.	Verifique a precisão do GPS e os satélites. (Consulte o Manual do Operador do StarFire para obter mais informações.)
Velocidade Muito Baixa	A velocidade da máquina está abaixo de 0,1 km/h (0.06 mph) e não é possível controlar as válvulas.	Aumente a velocidade da máquina acima do limite de velocidade mínima de 0,1 km/h (0.06 mph).
Implemento Não Grava	Desengate a direção quando a gravação do serviço desligada estiver ativada e o mostrador estiver relatando que a gravação do serviço está desligada.	Verifique as configurações de gravação do serviço do monitor.
Nenhum Erro Local Primário Detectado	RowSense está habilitado, mas nenhuma fonte de erro local é detectada.	Conecte uma fonte de erro local ou desabilite o RowSense.
Nenhum Erro Local Secundário	RowSense está habilitado, mas nenhuma fonte de erro local é detectada.	Conecte uma fonte de erro local ou desabilite o RowSense.
Aguardando Ativação do Usuário	Aguardando o operador selecionar o botão Ligar Direção.	Selecione o botão Ligar Direção.
Velocidade Fora da Faixa	Velocidade muito rápida ou muito lenta.	Opere a máquina entre 0,1 km/h (0.06 mph) e a velocidade máxima. - A velocidade máxima do AutoTrac para a John Deere Active Implement Guidance™ varia conforme a plataforma. (Para obter mais informações, consulte o Manual do Operador da máquina.) - A velocidade máxima do modo Seguir é de 36 km/h (22.4 mph). - A velocidade máxima da Direção do Arado é de 15 km/h (9.3 mph).
Operador Não Presente	Operador não está presente.	O operador deve estar sentado. Verifique o interruptor do assento.
Pronto	Sistema pronto para ser acionado.	Selecione o interruptor de retomada.

zb48j1t,1693893916402 -54-05SEP23-2/2

Solução de Problemas

Erro da Válvula — Reinicie para tentar Recuperação	Foi reportada uma falha da válvula.	Verifique a fiação e ligue a máquina novamente para tentar a recuperação.
AutoTrac Não Ativo	O AutoTrac não está ativo.	Acionar o AutoTrac.

zb48j1t,1693893916402 -54-05SEP23-3/2

Códigos de Diagnóstico de Falha (DTCs)

DTC	Descrição	Ação Recomendada
168.03	A tensão de energia chaveada está acima do normal.	Verifique o fornecimento de alimentação.
168.04	A tensão da alimentação do interruptor está abaixo do normal.	Verifique o fornecimento de alimentação.
629	O sistema operacional não obteve resposta por 1 segundo.	Se o problema persistir, desligue e ligue a alimentação da máquina.
517232.02	O barramento CAN do implemento está inativo.	Se o problema persistir, desligue e ligue a alimentação da máquina.
517857.14	O sistema detectou vários Controladores de Aplicação no barramento CAN.	Desconecte um dos Controladores de Aplicação.
523773.03	A tensão alta do barramento CAN da máquina está acima do normal.	Se o problema persistir, desligue e ligue a alimentação da máquina.
523773.04	A tensão alta do barramento CAN da máquina está abaixo do normal.	Se o problema persistir, desligue e ligue a alimentação da máquina.
523774.03	A tensão baixa do barramento CAN da máquina está acima do normal.	Se o problema persistir, desligue e ligue a alimentação da máquina.
523774.04	A tensão baixa do barramento CAN da máquina está abaixo do normal.	Se o problema persistir, desligue e ligue a alimentação da máquina.
524215.03	A tensão alta do barramento CAN do implemento está acima do normal.	Se o problema persistir, desligue e ligue a alimentação da máquina.
524215.04	A tensão alta do barramento CAN do implemento está abaixo do normal.	Se o problema persistir, desligue e ligue a alimentação da máquina.
524217.03	A tensão baixa do barramento CAN do implemento está acima do normal.	Se o problema persistir, desligue e ligue a alimentação da máquina.
524217.04	A tensão baixa do barramento CAN do implemento está abaixo do normal.	Se o problema persistir, desligue e ligue a alimentação da máquina.
524259.00	A temperatura do Controlador de Aplicação está acima de 90°C (194°F).	Certifique-se de que o Controlador de Aplicação esteja livre de sujeira, poeira ou qualquer material estranho.

RW00482,0000987 -54-06OCT21-1/1

Diagnósticos

Selecione:

- Tecla programável de Orientação Ativa de Implementos > aba Diagnósticos > Diagnósticos
- Tecla programável da Direção de Arado > aba Diagnósticos

Os diagnósticos exibem:

- Status (A) — Estado operacional.
- Condição (B) — Os requisitos para atingir cada status.
- Está Pronto (C) — Indica que uma condição foi atendida.

A—Status

B—Condição

C—Está Pronto

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	

Diagnósticos — Orientação Ativa de Implementos

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	
	Ready to Enable	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	

Diagnósticos — Direção de Arado

zb48j1t,1693893964042 -54-05SEP23-1/1

PC589258 —UN—09AUG23

PC589259 —UN—09AUG23

Resposta de Passo — John Deere Active Implement Guidance™

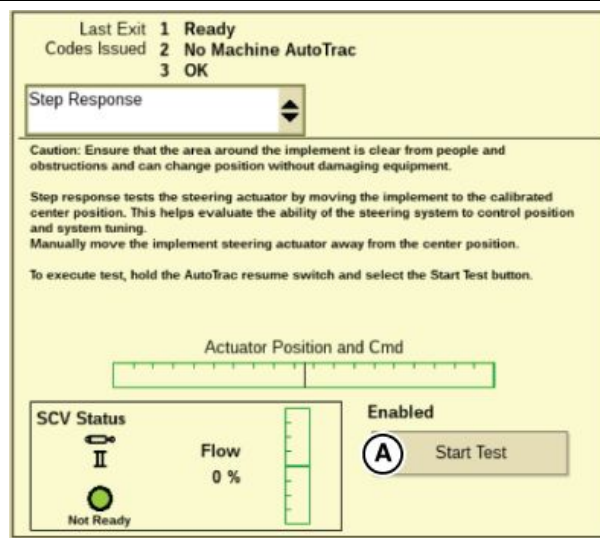
Selecione a tecla programável Orientação Ativa de Implementos > aba Diagnósticos > Resposta do Passo.

! CUIDADO: Para evitar ferimentos, certifique-se de que a área ao redor do implemento esteja livre de pessoas e obstruções e que o implemento possa mudar a posição sem danificar o equipamento.

A resposta do passo testa o atuador da direção movendo o implemento para a posição central calibrada. Isso ajuda a avaliar a capacidade do sistema de direção para a posição de controle e ajuste do sistema.

Mova manualmente o atuador da direção do implemento para longe da posição central.

Para executar o teste, mantenha o interruptor de retorno do AutoTrac™ pressionado e selecione o botão Iniciar Teste (A).



Resposta de Passo

A—Botão Iniciar Teste

zb48j1t,1693893982740 -54-05SEP23-1/1

PC589270 —UN—09AUG23

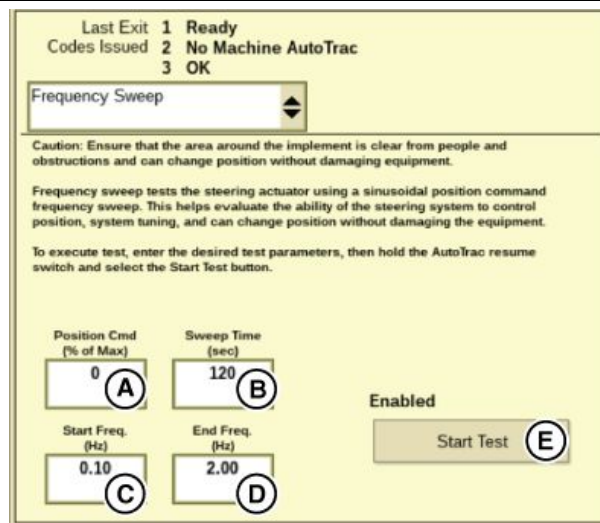
Frequência de Varredura — John Deere Active Implement Guidance™

Selecione a tecla programável Orientação Ativa de Implementos > aba Diagnósticos > Varredura de Frequência.

! CUIDADO: Para evitar ferimentos, certifique-se de que a área ao redor do implemento esteja livre de pessoas e obstruções e que o implemento possa mudar a posição sem danificar o equipamento.

A varredura de frequências testa o atuador da direção usando uma varredura de frequência do comando de posição sinusoidal. Isso ajuda a avaliar a capacidade do sistema de direção para a posição de controle, o ajuste do sistema e pode mudar a posição sem danificar o equipamento.

Para executar o teste, insira os parâmetros de teste desejados (A—D), mantenha o interruptor de retorno do AutoTrac™ pressionado e selecione o botão Iniciar Teste (E).



Varredura de Frequência

A—Comando de Posição
B—Tempo de Varredura
C—Frequência de Partida

D—Frequência Final
E—Botão Iniciar Teste

zb48j1t,1693894028541 -54-05SEP23-1/1

PC589271 —UN—09AUG23

Comando de Posição — John Deere Active Implement Guidance™

Selecione a tecla programável Orientação Ativa de Implementos > aba Diagnósticos > Comando de Posição.

! CUIDADO: Para evitar ferimentos, certifique-se de que a área ao redor do implemento esteja livre de pessoas e obstruções e que o implemento possa mudar a posição sem danificar o equipamento.

O comando de posição testa o atuador da direção movendo o implemento para uma posição especificada pelo operador. Isso ajuda a avaliar a capacidade do sistema de direção para a posição de controle e ajuste do sistema.

Para executar o teste, insira o comando de posição desejado (A), mantenha o interruptor de retorno do AutoTrac™ pressionado e selecione o botão Iniciar Teste (B).

Last Exit 1 Ready
Codes Issued 2 No Machine AutoTrac
3 OK

Position Command

Caution: Ensure that the area around the implement is clear from people and obstructions and can change position without damaging equipment.

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.

To execute test, enter the desired test parameters, then hold the AutoTrac resume switch and select the Start Test button.

Position Cmd (% of Max) 0 (A)

Enabled (B) Start Test

Comando de Posição

A—Comando de Posição

B—Botão Iniciar Teste

zb48j1t,1693894110616 -54-05SEP23-1/1

PC589272 —UN—09AUG23

Comando de Vazão — John Deere Active Implement Guidance™

Selecione a tecla programável Orientação Ativa de Implementos > aba Diagnósticos > Comando de Vazão.

! CUIDADO: Para evitar ferimentos, certifique-se de que a área ao redor do implemento esteja livre de pessoas e obstruções e que o implemento possa mudar a posição sem danificar o equipamento.

O comando de vazão testa o atuador da direção usando uma porcentagem de comando de vazão inserida manualmente. Isso ajuda a avaliar a eficácia dos comandos de controle.

Para executar o teste, insira o comando de vazão desejado (A), mantenha o interruptor de retorno do AutoTrac™ pressionado e selecione o botão Iniciar Teste (B).

Last Exit 1 Ready
Codes Issued 2 No Machine AutoTrac
3 OK

Flow Command

Caution: Ensure that the area around the implement is clear from people and obstructions and can change position without damaging equipment.

Flow command tests the steering actuator using a manually entered flow command percentage. This helps evaluate the efficacy of the control commands.

To execute test, enter the desired test parameter, then hold the AutoTrac resume switch and select the Start Test button.

Flow Command (%) 0.0 (A)

Enabled (B) Start Test

Comando de Vazão

A—Comando de Vazão

B—Botão Iniciar Teste

zb48j1t,1693894110545 -54-05SEP23-1/1

PC589273 —UN—09AUG23

Sensores de Navegação — John Deere Active Implement Guidance™

Selecione a tecla programável Orientação Ativa de Implementos > aba Diagnósticos > Sensores de Navegação.

Os sensores de navegação exibem as seguintes informações para o sistema de posição global (GPS), sensor primário e sensor secundário:

- Fonte (A)
- Erro Lateral (B)
- Erro de Direção (C)
- Curvatura (D)
- Confiança (E)
- Endereço de Origem (F)
- Primário (G)

A—Fonte
B—Erro lateral
C—Erro de Direção
D—Curvatura

E—Confiança
F—Endereço de Origem
G—Primário

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)	☒	☐	☐

Sensores de Navegação

zb48j1t,1693894128823 -54-05SEP23-1/1

PC26431 —UN—25OCT18

Controle de Velocidade — John Deere Active Implement Guidance™

Selecione a tecla programável Orientação Ativa de Implementos > aba Diagnósticos > Controle de Velocidade.

O controle de velocidade exibe:

- Estado do Controle (A)
- Estado Limite (B)
- Código de Saída (C)
- Limite do Operador (D)
- Velocidade da Máquina (E)
- Comando de Velocidade (F)

A—Estado do Controle
B—Estado Limite
C—Código de Saída

D—Limite do Operador
E—Velocidade da Máquina
F—Comando de Velocidade

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)

Controle de Velocidade

zb48j1t,1693894235577 -54-05SEP23-1/1

PC589274 —UN—09AUG23

Diagnósticos — Direção de Arado

Selecione a tecla programável Direção do Arado > aba Diagnósticos.

Os diagnósticos exibem:

- Status (A) — O status operacional da Direção de Arado.
- Condições (B) — Os requisitos para atingir cada status.
- Está Pronto (C) — Indica se a condição foi atendida.

A—Status
B—Condição

C—Está Pronto

Status	Setup	Calibrations	Diagnostics
Last Exit 667 Feedback Sensor Not Selected Codes Issued 333 OK 000 OK			
A	B	C	
Status	Condition	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	Yes Yes	
	Is Speed > 0.06 mph (0.1 kph) and < 9.3 mph (15 kph)	No	
	Valve In Auto	No	

Diagnósticos

zb48j1t,1693894235528 -54-05SEP23-1/1

PC589259 —UN—09AUG23

Hardware/Software

Selecione a tecla programável Configuração do Controlador > aba Diagnósticos > Hardware/Software no menu suspenso (A).

Hardware/Software exibe o Controlador de Aplicação:

- Versão do Hardware (B)
- Versão do Software (C)
- Número de Série (D)
- Endereço de Origem Primária (E)
- Endereço de Origem Secundária (F)

Para habilitar a transmissão dos valores de diagnóstico e os status para a gravação do CAN, selecione a caixa de seleção Ativar Diagnósticos do CAN (G). As gravações do CAN são usadas para a solução avançada de problemas.

A—Menu Suspenso
B—Número da Versão do Hardware
C—Número da Versão do Software
D—Número de Série

E—Endereço de Origem Primária
F—Endereço de Origem Secundária
G—Caixa de Seleção Ativar Diagnósticos do CAN

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

Hardware/Software

zb48j1t,1693894235476 -54-05SEP23-1/1

PC589260 —UN—09AUG23

Horas

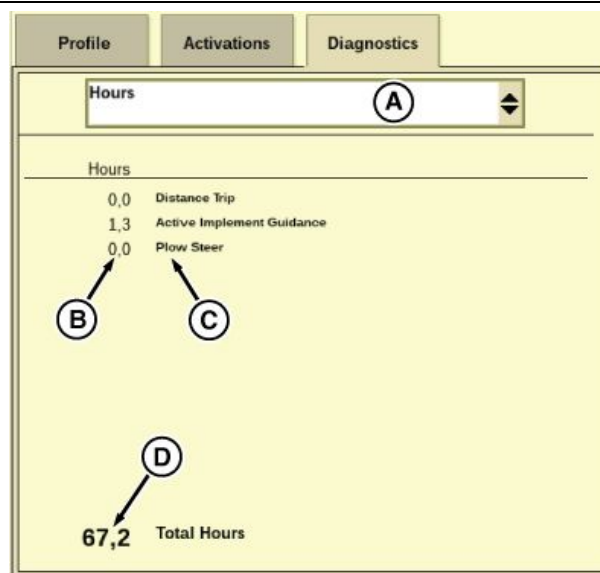
Selecione a tecla programável Controlador de Aplicação > aba Diagnósticos > Horas no menu suspenso (A).

A hora (B) exibida é a quantidade de tempo que cada aplicação (C) operou com um status ativo.

Total de horas de operação (D) exibido é o tempo total que o Controlador de Aplicação operou com um status ativo.

A—Menu Suspenso
B—Horas

C—Aplicação
D—Total de Horas de Operação



Horas

zb48j1t,1693894235420 -54-05SEP23-1/1

PC589261 —UN—09AUG23

Diagnósticos da VCR

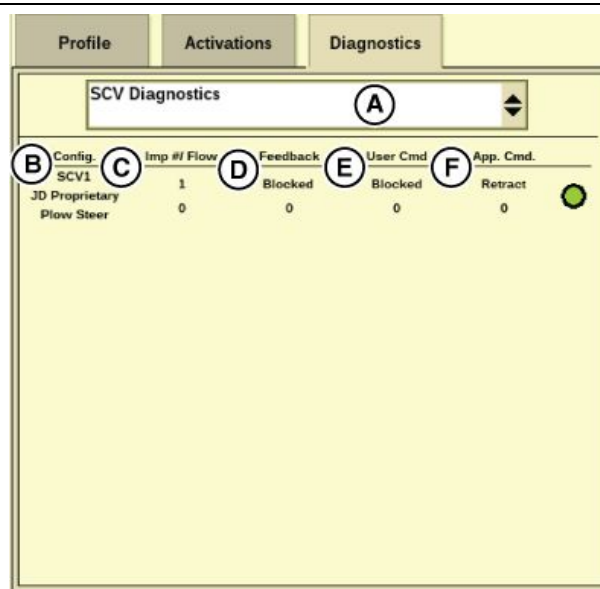
Selecione a tecla programável Configuração do Controlador > aba Diagnósticos > Diagnóstico da VCR no menu suspenso (A).

Os diagnósticos da VCR exibem:

- Configuração (B)
- Vazão do Número do Implemento (C)
- Retorno do Sensor (D)
- Comando do Usuário (E)
- Comando do Controlador de Aplicação (F)

Valores de Diagnóstico da VCR		
Estado da Vazão	Número	Definição
Bloqueado	0	A válvula não permite nenhuma vazão.
Extensão	1	A válvula permite vazão positiva.
Retração	2	A válvula permite fluxo negativo.
Flutuação	3	A válvula está aberta.
Erro	14	Algo deu errado.

Valores de Diagnóstico da VCR



Diagnósticos da VCR

A—Menu Suspenso
B—Configuração
C—Vazão do Número do Implemento

D—Retorno do Sensor
E—Comando do Usuário
F—Comando do Controlador de Aplicação

zb48j1t,1693894235326 -54-05SEP23-1/1

PC589262 —UN—09AUG23

Leituras de Entrada/Saída

Selecione a tecla programável Configuração do Controlador > aba Diagnósticos > Leituras de Entrada/Saída no menu suspenso (A).

Leituras de Entrada/Saída exibem o tipo de sinal (B — D) e o número do pino (E) usado no conector do Controlador de Aplicação.

- Sinais analógicos exibem a tensão (F).
- Sinais digitais exibem o estado (G) e a frequência (H).
- Os acionadores do lado baixo exibem o estado (G) e a corrente (I).

A—Menu Suspenso
B—Sinal Analógico
C—Sinal Digital
D—Sinal do Acionador do Lado Baixo
E—Número do Pino
F—Tensão
G—Estado
H—Frequência
I—Corrente

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

Leituras de Entrada/Saída

Analógico e Tensão			Tipo de VCR Selecionado			
Sinal	Pino	Tensão	Antigo JD Proprietário	JD Proprietário	ISO	Válvula Externa
Entrada Analógica 1	G2	Leitura de tensão do sensor de ângulo da roda para a VCR atribuída. (A ferramenta de calibração da VCR do Concessionário da Direção de Arado também pode usar essa entrada) 0–5 V, 2,5 V = neutro	Leitura da tensão atual do sensor de ângulo da roda quando conectado à válvula de controle remoto (VCR) atribuída no chicote elétrico de retorno do implemento.			
Entrada Analógica 2	K2	Leitura de tensão do sensor de ângulo da roda para a VCR atribuída. (A ferramenta de calibração da VCR do Concessionário da Direção de Arado também pode usar essa entrada) 0–5 V, 2,5 V = neutro	Leitura da tensão atual do sensor de ângulo da roda quando conectado à VCR atribuída no chicote elétrico de retorno do implemento.			
Entrada Analógica 3	G3	Não aplicável para a John Deere Active Implement Guidance™, Direção de Arado ou Deslocamento de Distância.	Não aplicável			

Continua na próxima página

zb48j1t,1693894270695 -54-05SEP23-1/2

PC589263 — UN — 09AUG23

Saída Analógica 1	H1	Valor da tensão da VCR de comando. 0–5 V, 2,5 V = neutro	Quando configurada para a VCR 1, esta é a tensão comandada para a unidade de controle do sistema hidráulico, ou a tensão de comando atual da respectiva VCR se não estiver no modo Automático.	Não aplicável	Não aplicável	Quando configurado para VCR 1, essa é a leitura de tensão da alavanca da VCR externa. Aproximadamente 2,8 V é neutro. Se a tensão estiver próxima de 0 V e/ou não se alterar com o movimento da alavanca de controle da VCR eletrônica de montagem remota, certifique-se de que a válvula externa esteja conectada e a luz esteja acesa.
Saída Analógica 2	J1	Valor da tensão da VCR de comando. 0–5 V, 2,5 V = neutro	Quando configurada para a VCR 3, esta é a tensão comandada para a unidade de controle do sistema hidráulico, ou a tensão de comando atual da respectiva VCR se não estiver no modo Automático.	Não aplicável	Não aplicável	Quando configurado para VCR 2, essa é a leitura de tensão da alavanca da VCR externa. Aproximadamente 2,8 V é neutro. Se a tensão estiver próxima de 0 V e (ou) não se alterar com o movimento da alavanca de controle da VCR eletrônica de montagem remota, certifique-se de que a válvula externa esteja conectada e a luz esteja acesa.
Entrada 5 V	E1	Tensão do sensor de 0–5 V. Com o chicote elétrico de retorno do implemento conectado, ela é de 5 V. Com uma VCR do trator, ela é de 0 V e muda com o comando.	A tensão proveniente do sistema da unidade de controle do sistema hidráulico deve ser de 5 V.	Não aplicável	Não aplicável	Não aplicável
Saída de 5 V	K3	Tensão fornecida para o sistema. 0–5 V	A tensão fornecida ao sistema deve estar em torno dos 5 V.			

Analógico e Tensão

Sinal Digital	Pino	Estado	Frequência (Hz)
Entrada Digital 1	G1	Alavanca de controle de VCR eletrônica de montagem remota externa, 0 = nenhum comando, 1 = comando	Não aplicável para a John Deere Active Implement Guidance™ ou Direção de Arado.
Entrada Digital 2	K1	O valor indica 1	
Entrada Digital 3	C3	Não aplicável para a John Deere Active Implement Guidance™ ou Direção de Arado.	

Sinal Digital

Acionadores	Pino	Estado	Corrente (mA)
Acionador do Lado Baixo 1	E3	Acionador para o relé usado para implementos equipados com freios eletrônicos que travam e liberam as rodas direcionais durante eventos de curva, implementos com sistemas de direção hidráulica que utilizam valores eletrônicos para permitir que os cilindros de direção flutuem durante eventos de curva. 0 = A John Deere Active Implement Guidance™ está inativa, 1 = A John Deere Active Implement Guidance™ está ativa	< 3000 mA

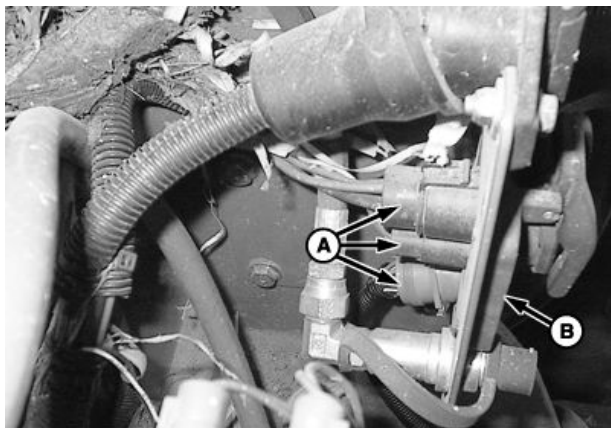
Solução de Problemas

Acionador do Lado Baixo 2	E2	Não aplicável para a John Deere Active Implement Guidance™ ou Direção de Arado.	< 3000 mA
Acionador do Lado Baixo 3	D3	Não aplicável para a John Deere Active Implement Guidance™ ou Direção de Arado.	< 3000 mA

Acionadores

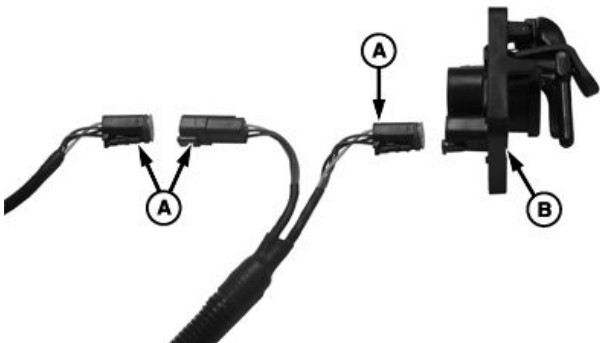
zb48j1t,1693894270695 -54-05SEP23-3/2

Configuração da Máquina



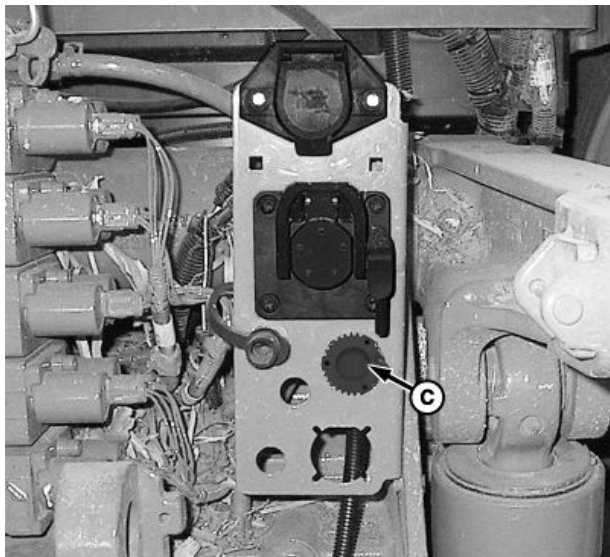
Conector ISO

PC19673 —UN—28MAY14



Conector em Y

PC19672 —UN—27MAY14



Conector do Sensor de Retorno

PC19674 —UN—28MAY14

- A—Conectores Laterais da Máquina
B—Conector ISO
C—Conector do Sensor de Retorno

Sintoma	Problema	Solução
Implemento não é exibido ou está inoperante.	Conectores sujos ou frouxos (A) do lado da máquina do conector ISO (B).	Limpe os conectores e reconecte-os firmemente.
	O chicote elétrico do GreenStar está conectado incorretamente.	Desligue a máquina e o sistema, desconecte o chicote elétrico, limpe e instale corretamente.
	Há um curto elétrico no chicote elétrico.	Verifique se a fiação elétrica está rompida, em curto ou danificada.

Sintoma	Problema	Solução
	O Controlador de Aplicação UCC2 foi conectado com a máquina ligada e os códigos ativos na máquina.	DESLIGUE a máquina e desconecte completamente o Controlador de Aplicação UCC2 do sistema. Ligue a máquina e deixe o monitor inicializar completamente. DESLIGUE a máquina e reconecte o Controlador de Aplicação UCC2 e todos os chicotes elétricos.
	O Controlador de Aplicação UCC2 não está se comunicando com o barramento CAN após desligar e ligar a chave.	Verifique se o Controlador de Aplicação UCC2 tem alimentação comutada. Se o Controlador de Aplicação UCC2 tiver alimentação constante, ele não desliga e não é exibido no monitor quando a máquina é ligada novamente ligada.
A válvula de controle remoto (VCR) não entra no modo automático.	O conector opcional da VCR não está obstruído.	Verifique se o conector de opção da VCR de 9 pinos está conectado na máquina.
	VCR não configurada.	Verifique se a VCR está configurada. (Para mais informações, referência Controle de Direção para a Orientação Ativa de Implementos ou Configuração de Largura de referência e Configuração de Arado para Direção de Arado.)
O CA (Controle Automático) não está aparecendo no monitor da VCR (trator série 30 ou mais antigo). A caixa de seleção do Modo Automático está desabilitada e não pode ser selecionada (tratores série R).	Conector do sensor de retorno do implemento do lado da máquina (C) sujo ou frouxo na traseira da máquina. Versões anteriores do chicote usavam um conector retangular de 10 pinos.	Limpe os conectores e reconecte-os firmemente.
	A VCR não está em retenção.	Certifique-se de que a VCR está em retenção e não no modo de flutuação. Se a alavanca da VCR permanecer na posição de avanço, ela está no modo de flutuação.
	Configuração está incorreta.	Verifique se o tipo de controle correto está selecionado, as VCR são selecionadas na configuração de John Deere Active Implement Guidance™ e a alimentação foi desligada e ligada.
	Seleção da VCR no CommandCenter (série R) não está correta.	No CommandCenter, selecione a VCR que está sendo utilizada.
O sistema se move em uma direção.	Há válvulas de retenção em linha instaladas no sistema.	Remova as válvulas de retenção (B).

Continua na próxima página

zb48j1t,1693894927443 -54-07AUG25-2/5

Sintoma	Problema	Solução
	As mangueiras hidráulicas estão invertidas.	Alterne as posições das mangueiras hidráulicas ou selecione a caixa de seleção da Saída Reversa e calibre a VCR e o sensor de retorno. (Para mais informações, referência Controle de Direção para a Orientação Ativa de Implementos ou Configuração de Largura de referência e Configuração de Arado para Direção de Arado.)
	O Controlador de Aplicação UCC2 foi conectado enquanto a máquina estava em funcionamento, criando códigos de falha da unidade de controle hidráulico.	(Consulte Restauração do Controlador de Aplicação UCC2 para mais informações.)
Deslize lateralmente as travas do engate de 3 pontos em um sentido após atingir a cabeceira.	O deslocamento do engate não está paralelo ao eixo traseiro da máquina.	Instale um sensor de retorno do implemento e o chicote do sensor. Altere a seleção de controle da Orientação do Implemento para a Direção do Implemento. Calibre as posições esquerda, central e direita.
O Implemento se distancia da linha quando o interruptor de retorno do AutoTrac™ é pressionado.	As mangueiras da VCR estão conectadas invertidas.	Alterne as posições das mangueiras hidráulicas ou selecione a caixa de seleção da Saída Reversa e calibre a VCR e o sensor de retorno. (Para mais informações, referência Controle de Direção para a Orientação Ativa de Implementos ou Configuração de Largura de referência e Configuração de Arado para Direção de Arado.)
	O conector do sensor de retorno do implemento incorreto está conectado ao sensor de ângulo da roda.	Conecte o conector de retorno do implemento correto à VCR selecionada nas configurações.
A máquina não está se dirigindo para a linha.	EC é exibido no display da VCR.	Para abrir o modo AC, empurre a alavanca de controle da VCR correta no detente.
O cilindro hidráulico não está respondendo bem.	O cilindro hidráulico está vazando fluido.	Verifique se há vazamentos. (Consulte o fabricante do cilindro de direção do implemento para mais informações.) Repare ou substitua o cilindro. Entre em contato com o seu concessionário ou com outro prestador de serviços da John Deere para assistência.

Continua na próxima página

zb48j1t,1693894927443 -54-07AUG25-3/5

Sintoma	Problema	Solução
	Há insuficiente pressão hidráulica da máquina.	Verifique a pressão hidráulica da máquina. (Consulte o Manual do Operador da máquina para obter mais informações.) Certifique-se de que o óleo hidráulico esteja na temperatura de operação. Use os cilindros hidráulicos de tamanho correto para a pressão da máquina.
	A válvula compensadora está ajustada incorretamente.	Ajuste os cartuchos da válvula de compensação e execute a calibração do limiar.
	Mangueiras hidráulicas conectadas incorretamente ou ruins.	Verifique os anéis O das mangueiras, conecte corretamente e aperte as conexões.
	A válvula está congelada.	Execute manualmente o ciclo dos cilindros hidráulicos até o máximo à direita e esquerda. Se a condição se repetir, o óleo pode estar contaminado causando entupimento ou a VCR pode requerer uma válvula alternadora para evitar que vá para o Modo Desobstrução durante condições de baixa vazão.
	As configurações de aplicação estão incorretas.	Verifique se o sistema se move fluidamente com os testes de extensão e retração e ajuste as sensibilidades e limiares de maneira correspondente.

Continua na próxima página

zb48j1t,1693894927443 -54-07AUG25-4/5

Sintoma	Problema	Solução
A aplicação não engata.	O status não exibe OK.	(Consulte o Código de Status, Fonte de Erro e Código de Saída para obter mais informações.)
	O Controlador de Aplicação UCC2 foi conectado enquanto a máquina estava em funcionamento, criando códigos de falha da unidade de controle hidráulico.	1. DESLIGUE a máquina. 2. Desconecte o Controlador de Aplicação UCC2, o chicote elétrico de alimentação constante e o conector jumper do painel traseiro externo da cabine. 3. Desconecte os conectores em T do barramento CAN e conecte o conector de 4 pinos diretamente ao conector do implemento ISO. 4. Dê partida na máquina. Assim que todos os sistemas ligarem, desligue a máquina. 5. Reconecte o Controlador de Aplicação UCC2, o chicote elétrico de alimentação constante e o conector jumper. 6. Reconecte os conectores em T do barramento CAN entre o conector de 4 pinos e o conector do implemento ISO.

zb48j1t,1693894927443 -54-07AUG25-5/5

Válvula Externa

Sintoma

A válvula externa não está respondendo.

Problema

O conector do sensor de retorno do implemento lateral da máquina na traseira da máquina para o controle da válvula de controle remoto (VCR) integrada está conectado. Versões anteriores do chicote usavam um conector retangular de 10 pinos.

O chicote elétrico da válvula externa está desconectado.

A válvula externa instalada não é compatível com o desenho do sistema hidráulico da máquina. (projetos de centro aberto versus centro fechado).

O chicote elétrico de controle da VCR tem conexões soltas ou nenhuma conexão com o chicote elétrico do Controlador de Aplicação.

O chicote de controle da VCR está conectado ao receptor do implemento ou ao chicote de extensão dianteiro.

A válvula de retenção em linha na mangueira da bomba não está funcionando ou não está presente.

Solução

Desconecte o conector do sensor de retorno no lado da máquina.

Conecte o chicote elétrico da válvula externa. O LED na válvula externa deve acender.

Verifique se o número da peça da válvula instalada no implemento é compatível com o projeto do sistema hidráulico da máquina.

(Consulte as Instruções de Instalação do Controlador de Aplicação UCC2 e Válvula Externa ou entre em contato com o concessionário ou outro prestador de serviços da John Deere para obter mais informações.)

Verifique as conexões.

Verifique se o chicote de controle da VCR está conectado ao chicote do Controlador de Aplicação.

Instale, repare ou substitua a válvula de retenção.

Sintoma	Problema	Solução
A luz do LED está vermelha.	Há um acúmulo de contrapressão na válvula externa.	⚠ CUIDADO: Para evitar acidentes pessoais graves, mantenha a área ao redor do equipamento desobstruída. Ao mover a alavanca de controle da válvula externa, o implemento pode se mover. As mangueiras são conectadas em reverso, causando contrapressão. Verifique se as mangueiras estão conectadas corretamente. Se o problema persistir, faça o seguinte: 1. Com o trator funcionando, coloque o sistema hidráulico em flutuação. 2. Desligue a máquina. 3. Execute manualmente o ciclo da alavanca de controle da válvula externa diversas vezes. 4. Desligue e ligue a alimentação para apagar a luz vermelha.
	Erro da Válvula Externa.	Entre em contato com o seu concessionário ou outro fornecedor de serviços de manutenção da John Deere.

RW00482,00007A8 -54-05AUG25-2/2

Receptor

Advertência de Precisão do Receptor

Conecte o receptor com o nível mais alto de precisão para a máquina primária (veículo) para obter melhor desempenho.



Advertência de Precisão do Receptor

Sintoma	Problema	Solução
É exibida Advertência de Precisão do Receptor.	O sinal de correção é maior no receptor do implemento.	O sinal compartilhado usa automaticamente o sinal de correção da máquina. Instale o receptor com o sinal de correção mais alto na máquina. A advertência de precisão não desativa o sinal compartilhado.
Não é possível usar sinal compartilhado quando a máquina estiver se movendo.	Há um problema de software.	Certifique-se de que o Controlador de Aplicação, o monitor e o receptor tenham o software mais recente.
	Os dois receptores usam RTK (cinemática em tempo real) e o RTK está ligado.	Desligue o RTK no receptor do implemento. (Consulte o Manual do Operador do Receptor StarFire.)

PC13798 —UN—02JUN11

Sintoma	Problema	Solução
Receptores não estão conectados com Sinal Compartilhado.	Valores de avanço/recuo para o receptor do implemento não estão definidos para zero.	Defina os valores de avanço/recuo do implemento para zero.
	Sinal Compartilhado está desengatado na página Configuração da Direção do Implemento.	1. Selecione o botão Menu. 2. Selecione o botão Controlador de Aplicação. 3. Selecione a tecla programável Principal do Controlador de Aplicação. 4. Selecione o botão Configuração da Direção do Implemento. 5. Selecione Sinal Compartilhado Ativado a partir do menu suspenso.

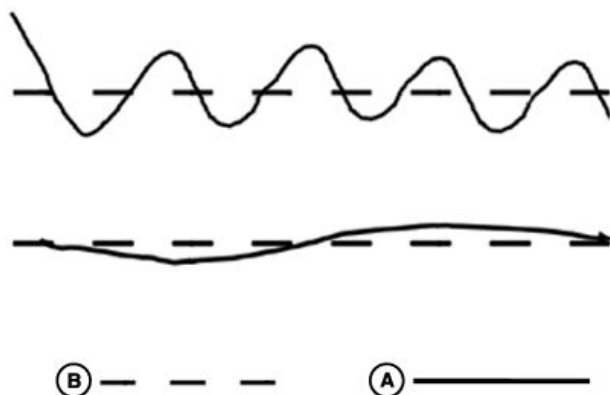
zb48j1t,1693894986469 -54-05SEP23-2/2

Câmera do AutoTrac Vision

Sintoma	Problema	Solução
Nenhuma câmera Vision detectada.	A câmera do AutoTrac Vision não está conectada ou está solta.	Verifique se a câmera vision está conectada e se não está solta. Se o problema persistir, entre em contato com o seu concessionário ou com outro prestador de serviços.
Não há imagem ou a imagem está ruim.	A lente da câmera está suja ou danificada.	Verifique se a lente da câmera não está quebrada ou danificada. Limpe a lente da câmera.
O desempenho da orientação Vision está ruim.	O clima está afetando o desempenho.	Um vento forte pode causar uma grande movimentação da cultura. Calibre o sistema em um dia com menos vento ou, se disponível, mude para a orientação por GPS. Certifique-se de que a lente da câmera vision esteja limpa. Poeira e lama trazidos pelo vento e pela chuva podem acumular na lente da câmera.
	A luz solar direta que entra na câmera ou pouca luz está afetando o desempenho.	Posicione a câmera Vision em direção ao solo com uma visão clara de pelo menos duas linhas ao lado do trator. Use as luzes de operação e de campo do trator. Se disponível, use a orientação por GPS até que as condições de iluminação melhorem.
	A câmera vision não está em um ângulo bom.	Posicione a câmera Vision em direção ao solo com uma visão clara de pelo menos duas linhas ao lado do trator.

zb48j1t,1693894999968 -54-07AUG25-1/1

Desempenho do Implemento — John Deere Active Implement Guidance™



Movimento em S

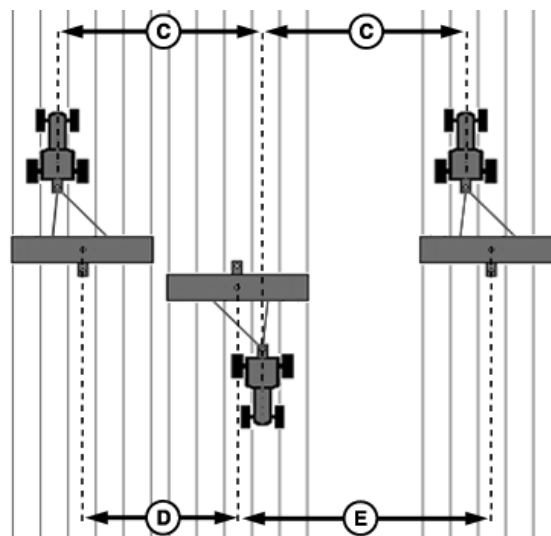
A—Caminho de Deslocamento
do Implemento

B—Pista de Orientação Desejada

C—Mesma Distância Entre
Centros da Máquina

D—Distância Estreita Entre
Centros do Implemento

PC19677 —UN—12JUN14



Espaçamento de Linhas Largo/Estreito

PC19676 —UN—12JUN14

E—Distância Larga Entre Centros
do Implemento

Sintoma

Problema

Solução

Movimento em S (A) — Movimento contínuo de vaivém do Caminho de Deslocamento do Implemento sobre a linha de orientação desejada (B).

As condições do campo são fracas.

Utilize o bloqueio do diferencial do trator, se equipada.

A barra de tração não está travada na posição.

Trave a barra de tração na posição.

As configurações do rastreamento da sensibilização de linha ou sensibilização de linha acumulada não estão otimizadas.

(Consulte Sensibilidade da Direção para obter mais informações.)

Continua na próxima página

zb48j1t,1693895025120 -54-05SEP23-1/3

Sintoma	Problema	Solução
Espaçamento entre Linhas Largo e Estreito — Há inconsistências paralelas no espaçamento entre as linhas em todo o comprimento do talhão entre as passagens.	A distância entre centros da máquina (C) é a mesma entre as passagens. As distâncias entre centros do implemento (D e E) são diferentes em cada passada, fazendo com que linhas estreitas e largas entre passagens.	1. Certifique-se de que o Controlador de Aplicação UCC2, monitor e receptor estão com a versão mais recente do software. (Acesse www.StellarSupport.com e navegue para Atualizações do Software.) 2. Ligue e calibre o TCM (Módulo de Compensação de Terreno). (Para obter mais informações, consulte Calibração do TCM (Módulo de Compensação de Terreno).) 3. Verifique e ajuste o lastro da máquina, a pressão dos pneus e o espaçamento dos pneus. (Para obter mais informações, consulte o Manual do Operador da máquina.)
	A distância do centro do implemento ao centro é a mesma entre as passagens. Implemento não rastreando diretamente atrás da máquina.	1. Meça e insira deslocamentos precisos do implemento. (Para obter mais informações, consulte Deslocamentos do GPS.) 2. Repare ou substitua componentes do implemento desgastados ou danificados. (Para obter mais informações, consulte o Manual do Operador do implemento.) 3. Ajuste o engate de 3 pontos. Ajuste os blocos de estabilização e os braços de elevação da máquina conforme configurações recomendadas. (Para obter mais informações, consulte o Manual do Operador da máquina.) 4. Meça e ajuste todas as unidades de linha para ficarem simétricas à linha de centro do implemento. (Para obter mais informações, consulte o Manual do Operador do implemento.)

Continua na próxima página

zb48j1t,1693895025120 -54-05SEP23-2/3

Sintoma	Problema	Solução
A linha de orientação AB não é o local correto para o implemento.	As mudanças não são apagadas do monitor de uma operação anterior.	Recrie a linha de orientação usando A + Direção. A melhor prática é definir as linhas de orientação para a operação mais crítica. Utilize mudanças para operações menos críticas no mesmo talhão. Apague todas as mudanças ao sair do talhão. (Para obter informações sobre a criação da linha de orientação, consulte o Manual do Operador do monitor.)
O desempenho está irregular.	Valor da Diluição de Precisão da Posição (PDOP) acima de 2.5 com obstruções mais de 5 graus acima da elevação.	Certifique-se de que o receptor do implemento não esteja sendo sombreado por obstruções ou pela cabine da máquina em todos os sentidos de deslocamento.
	O sinal cinemático em tempo real (RTK) é fraco ou cai para o diferencial RTK Extend (RTK-X).	Utilize a estação base que fornece sinal com uma linha de visão clara.
	O valor da PDOP está acima de 2.5 sem obstruções.	Espere a solução dos satélites melhorar. Se forem feitas configurações e ajustes, registre os valores de ajuste originais para entrada quando a PDOP cair abaixo de 2,5.
	Após fazer curva na cabeceira, o desempenho se torna irregular.	Certifique-se de que o controlador de aplicação, o monitor e o receptor tenham o software mais recente. (Acesse www.StellarSupport.com e navegue para Atualizações do Software.)
O sistema de direção não está respondendo, mas o status exibe OK.	Erro de rastreamento de orientação para a máquina é maior que o erro de rastreamento da Orientação Ativa de Implementos no implemento.	Determine a causa do erro elevado de rastreamento da máquina. (Consulte o Manual do Operador do monitor para obter mais informações.)
	Limiar da VCR está definido muito baixo.	Execute uma calibração da direção. (Para obter mais informações, consulte Calibrações da Direção — John Deere Active Implement Guidance™.)

zb48j1t,1693895025120 -54-05SEP23-3/3

Desempenho do Implemento — Direção de Arado

Sintoma	Problema	Solução
O sistema hidráulico não está respondendo, mas o status exibe OK.	O limiar da VCR está definido muito baixo.	Execute uma calibração manual da VCR. (Para obter mais informações, consulte Calibração Manual da VCR — Direção com Arado.)
	O sensor de retorno não está calibrado.	Execute uma calibração do sensor de retorno. (Para obter mais informações, consulte Configuração do Arado — Direção de Arado.)
	As configurações de sensibilidade de controle de largura ou zona morta não estão corretas.	Calibre as configurações da zona morta e sensibilidade do controle de largura. (Para obter mais informações, consulte Calibração do Controle de Largura — Direção de Arado.)

RW00482,0000883 -54-06OCT21-1/1

Manutenção

Máquina

Consulte o fabricante do módulo de direção do implemento para saber os procedimentos de serviço.

CF86321,0000349 -54-23MAY11-1/1

Lista de Verificação Pré-safra

Além de executar a lista de verificação antes de a safra começar, utilize a lista de verificação pré-safra se acontecer qualquer das seguintes situações:

- Um trator ou implemento diferente é incluído no sistema.
- Um componente do sistema hidráulico é reparado, substituído ou ajustado.
- Um componente da AMS (Ag Management Solutions) for substituído.

Lista de Verificação de Pré-safra

- ☐ Obtenha o Manual do Operador mais recente. (Consulte a Livraria de Informações Técnicas John Deere para obter mais informações.)

NOTA: Certifique-se de que o equipamento tenha uma fonte de alimentação ininterrupta durante a atualização do software. Os tempos de atualização do software variam com base no equipamento, rede ou velocidade do barramento CAN, e tamanho do arquivo do programa. Por exemplo, atualizar o Controlador de Aplicação UCC2 leva, em média, 30 minutos.

- ☐ Atualize o software. Vá para StellarSupport.com para obter a versão mais recente do software.
 - ☐ Monitor
 - ☐ Receptor da máquina
 - ☐ Receptor(es) do implemento
 - ☐ Receptor da estação base
 - ☐ Unidade de Controle

- ☐ Ative as aplicações no monitor.
- ☐ Inspeção o chicote elétrico para verificar se há desgaste e danos em pontos de esmagamento, cantos, bordas e nos locais de apoio do chicote. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspeção o chicote elétrico nos conectores para verificar se há desgaste em fios expostos. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspeção as vedações e mecanismos de travamento de conectores. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspeção os pinos de conectores para verificar se há desgaste, detritos ou corrosão. Limpe e repare conforme necessário.
 - ☐ Conector ISO
 - ☐ Receptores
 - ☐ Monitor
- ☐ Inspeção as peças de fixação. Reaperte conforme necessário.
 - ☐ Monitor
 - ☐ Receptores
 - ☐ Mastro
- ☐ Ajuste as vazões da SCV (válvula de controle seletivo).
- ☐ Ajuste a válvula de compensação (se aplicável).
- ☐ Calibre os limiares das SCVs.
- ☐ Calibre os TCMs (módulos de compensação de terreno) da máquina e do implemento.
- ☐ Inspeção o cilindro hidráulico do implemento para ver se há vazamentos.

(Consulte o Manual do Operador do implemento para ver listas de verificação detalhadas.)

RW00482,0000A8C -54-24NOV20-1/1

Lista de Verificação Diária

- ☐ Ajuste as configurações do rastreamento da sensibilidade de linha e a sensibilidade acumulada em relação às condições do solo.
- ☐ Inspeção o chicote elétrico para verificar se há desgaste e danos em pontos de esmagamento, cantos, bordas e nos locais de apoio do chicote. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspeção o chicote elétrico nos conectores para verificar se há desgaste em fios expostos. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspeção as peças de fixação. Reaperte conforme necessário.

- ☐ Mostrador
- ☐ Receptores
- ☐ Mastro
- ☐ Inspeção o mecanismo de direção do implemento para ver se há desgaste.
- ☐ Inspeção o mecanismo da articulação de retorno do implemento para ver se há desgaste.
- ☐ Inspeção o cilindro hidráulico do implemento para ver se há vazamentos.

(Consulte o Manual do Operador do implemento para ver listas de verificação detalhadas.)

RW00482,0000307 -54-12JUN14-1/1

Lista de Verificação Pós-safra

- ☐ Inspecione o chicote elétrico para verificar se há desgaste e danos em pontos de esmagamento, cantos, bordas e nos locais de apoio do chicote. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspecione o chicote elétrico nos conectores para verificar se há desgaste em fios expostos. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspecione as vedações e mecanismos de travamento de conectores. Repare conforme necessário.
- ☐ Inspecione os pinos de conectores para verificar se há desgaste, detritos ou corrosão. Limpe e (ou) repare conforme necessário.
 - ☐ Conector ISO
 - ☐ Receptores

- ☐ Mostrador
- ☐ Inspecione as peças de fixação. Reaperte conforme necessário.
 - ☐ Mostrador
 - ☐ Receptores
 - ☐ Mastro
- ☐ Inspecione o mecanismo de direção do implemento para ver se há desgaste.
- ☐ Inspecione o mecanismo da articulação de retorno do implemento para ver se há desgaste.
- ☐ Inspecione o cilindro hidráulico do implemento para ver se há vazamentos.

(Consulte o Manual do Operador do implemento para ver listas de verificação detalhadas.)

RW00482,0000308 -54-02JUN14-1/1

Página

Página

Códigos de diagnóstico de falha	80-5
Comando de posição	
John Deere Active Implement Guidance™	80-8
Comando de vazão	
John Deere Active Implement Guidance™	80-8
CommandCenter	40-3
Controles da VCR	
Configurar	60A-6
Modo automático	60A-6
Compatibilidade da Máquina	30-6
Configuração	
Calibração da câmera de orientação Vision	60C-11
Calibração da VCR	
Direção de Arado	60E-2
Calibração do sensor de retorno	
Active Implement Guidance	60C-2
Calibrações da direção	
Active Implement Guidance	60C-2
Configuração de arado	60E-4
Configurações do RowSense	60C-9
Controle da Direção	60C-1
Controle de Largura	60E-7
Controle de Velocidade	60C-8
Correção de Erro	60C-7
John Deere Active Implement Guidance™	
Integrado ao Trator	60D-1
Opções de Automação	60C-10
Página de execução	60B-4
Rastreamento do Implemento	60C-13
Sensibilidade da Direção	60C-6
Configuração de arado	60E-4
Configuração do StarFire	60A-1
Configurações do RowSense	60C-9
Configurar	
Deslocamentos do equipamento	60B-2
Deslocamentos do GPS	60B-2
Portas seriais	60B-4
Controle da Direção	60C-1
Controle de Largura	60E-7
Controle de velocidade	
John Deere Active Implement Guidance™	80-9
Controle de Velocidade	60C-8
Correção de Erro	60C-7

D

Desempenho do Implemento	
Direção de Arado	80-28
John Deere Active Implement Guidance™	80-25
Desengatar, desativar, desabilitar	
Automação do implemento	70-4
Deslocamentos do equipamento	60B-2
Deslocamentos do GPS	60B-2
Diagnósticos	
Direção de Arado	80-10
Dimensão Longitudinal do StarFire	60A-1

121025
PN=1

	Página		Página
Direção de Arado		Monitor eletrônico, uso correto	05-3
Configuração da Operação	60E-6	Múltiplas Aplicações	60B-1
Desempenho do Implemento	80-28		
F		N	
Fonte de navegação	80-3	Navegação	30-3, 30-4
H		O	
Hardware	30-2	Opções de Automação	60C-10
I		Operação dos componentes	70-1
iGrade		Orientação do Implemento Ativo	
Uso do John Deere Active Implement		Manutenção da máquina	100-1
Guidance™ com iGrade	60B-1	Otimização	
Informações do satélite	80-1	Módulo de compensação do terreno (TCM)	60A-2
Informações gerais			
Referências Gerais		P	
Marcas Comerciais	-3	Página de execução	60B-4
Instruções de operação		Portas seriais	60B-4
Sobreposição do AutoTrac Vision	70-5		
J		R	
John Deere Active Implement Guidance™		Rastreamento do Implemento	60C-13
Desempenho do Implemento	80-25	Receptor de GPS	40-1
John Deere Active Implement Guidance™		Receptor StarFire	
Teoria de operação	30-1	Sinal Compartilhado	40-1
John Deere Active Implement Guidance™		Receptores	
Software e configurações	30-1	StarFire	40-1
John Deere Active Implement Guidance™		Receptores StarFire	40-1
Receptores StarFire	40-1	Requisitos	30-2
John Deere Active Implement Guidance™		Resposta de passo	
Compatibilidade da Máquina	30-6	John Deere Active Implement Guidance™	80-7
L		S	
Lista de verificação		Segurança	
Diárias	100-1	Manutenção segura, prática	05-2
Pós-safra	100-2	Segurança, degraus e apoios de mão	
Lista de Verificação		Usar degraus e apoios de mão corretamente	05-2
Pré-safra	100-1	Segurança, Prevenção de Fluidos sob Alta	
Localização de componentes	70-1	Pressão	
M		Prevenção de Fluidos sob Alta Pressão	05-5
Manutenção		Sensores de navegação	
Máquina	100-1	John Deere Active Implement Guidance™	80-9
Manutenção da máquina	100-1	Sensores do ângulo da roda	40-4
Módulo de compensação do terreno (TCM)		Sistema de controle	
Calibração	60A-2	Sensores do ângulo da roda	40-4
Otimização	60A-2	Sistema Hidráulico	
Módulo de Compensação do Terreno (TCM)		Controles da VCR	
Posicionamento da Máquina e Calibração	60A-3	Configurar	60A-6
Monitor	40-3	Modo automático	60A-6
		Sobreposição do AutoTrac Vision	70-5
		Software	30-2
		Software e configurações	30-1

Continua na próxima página

	Página		Página
Solução de problemas			
Controlador de Aplicação		U	
Diagnósticos da VCR	80-11		
Horas	80-11	Unidade de Controle	
Solução de Problemas		Atualização	30-6
Configuração da máquina	80-15		
Controlador de Aplicação		V	
Hardware/Software	80-10		
Leituras de Entrada/Saída	80-12	Válvula Compensadora Dupla	
Solução de problemas da máquina	80-15	Ajuste	60A-8
Substituição da EPROM (Memória		Válvula Externa	
Programável Apagável Somente de Leitura)	30-6	Compatibilidade da Máquina	30-6
		Varredura de frequência	
T		John Deere Active Implement Guidance™	80-7
Teoria de operação	30-1	Visão Geral da John Deere Active Implement	
Teste de Controle de Largura	60E-1	Guidance™ Integrada do Trator	60D-1

