

Sistemul John Deere de ghidare activă a instrumentului



JOHN DEERE

MANUALUL OPERATORULUI

John Deere Active Implement Guidance

(nr. de serie PCXL01C200000—)

(nr. de serie PCXL02C200000—)

(nr. de serie PCXL01D3500000—)

OMPFP27107 EDIȚIA L5 (ROMANIAN)

John Deere Ag Management Solutions

PRINTED IN U.S.A.

Introducere

Cuvânt înainte

VĂ MULȚUMIM pentru achiziționarea unui produs John Deere.

CITIȚI ACEST MANUAL cu atenție pentru a afla cum să utilizați și să întrețineți corect produsul. Nerespectarea instrucțiunilor poate provoca leziuni corporale sau defectarea echipamentelor. Acest manual și autocolantele de siguranță de pe produsul dvs. pot fi disponibile și în alte limbi. Consultați www.techpubs.deere.com (Ag&Turf/JDPS), www.johndeeretechno.com (C&F) sau distribuitorul John Deere pentru a comanda.

ACEST MANUAL TREBUIE CONSIDERAT parte componentă a produsului dvs. și trebuie să rămână împreună cu acesta în cazul vânzării.

DIMENSIUNILE din acest manual sunt exprimate atât în unități metrice, cât și în unități specifice S.U.A. echivalente. Utilizați numai piesele de schimb și organele de asamblare corespunzătoare. Dispozitivele de fixare cu specificații exprimate în sistem metric sau imperial pot necesita o cheie fixă cu dimensiuni exprimate în sistem metric sau imperial.

PARTEA STÂNGĂ ȘI CEA DREAPTĂ se determină stând cu fața spre direcția de înaintare a mașinii sau a instrumentului la deplasarea înainte.

NOTAȚI NUMERELE DE IDENTIFICARE ALE PRODUSULUI (P.I.N.) în Manualul de utilizare. Înregistrați

exact toate numerele pentru a facilita urmărirea produsului în caz de furt. De asemenea, distribuitorul are nevoie de aceste numere când comandați piese de schimb. Păstrați o copie de siguranță a numerelor de identificare într-un loc sigur din afara mașinii sau a produsului.

GARANȚIA este oferită ca parte a programului de asistență John Deere pentru clienții care utilizează și întrețin echipamentul conform indicațiilor din acest manual. Garanția este explicată în certificatul de garanție sau instrucțiunile pe care trebuie să le fi primit de la reprezentantul local.

Această garanție vă oferă siguranța că John Deere va înlocui sau repara produsele proprii care se defectează în perioada de garanție. În unele situații, John Deere oferă, de asemenea, îmbunătățiri pe teren, deseori fără costuri pentru client, chiar dacă produsul nu mai este în garanție. Dacă echipamentul este utilizat abuziv sau modificat pentru a-i mări performanțele față de specificațiile inițiale din fabricație, garanția devine nulă și pot fi refuzate îmbunătățirile pe teren.

Dacă nu sunteți primul proprietar al acestui produs, este în interesul dvs. să contactați reprezentantul John Deere local pentru a-i comunica numărul de serie al acestei unități. Acest lucru va ajuta John Deere să vă informeze referitor la ediții noi sau îmbunătățiri ale produselor.

DX,IFC,PRE -58-24SEP25-1/1

John Deere vă stă la dispoziție

Satisfacția clienților este importantă pentru John Deere.

Distribuitorii noștri se străduiesc să vă ofere componente și servicii în mod prompt și eficient:

- Piese de întreținere și service pentru susținerea echipamentului dvs.
- Tehnicienii de service instruiți și instrumentele de diagnosticare și reparații necesare pentru lucrări de service la echipamentul dvs.
- Sunt disponibile piese de schimb John Deere, servicii de reparații și informații pentru întreținere sau reparații. Pentru mai multe informații, accesați deere.com or deere.ca.



TS201 —UN—15APR13

DX,IFC,JDS -58-30SEP25-1/1

Mărci comerciale

Mărci comerciale	
AutoTrac™	Marcă comercială a Deere & Company
CommandARM™	Marcă comercială a Deere & Company
CommandCenter™	Marcă comercială a Deere & Company
GreenStar™	Marcă comercială a Deere & Company
iGrade™	Marcă comercială a Deere & Company
ILS™	Marcă comercială a Deere & Company
RowSense™	Marcă comercială a Deere & Company
RTK Extend™	Marcă comercială a Deere & Company
Service ADVISOR™	Marcă comercială a Deere & Company
StarFire™	Marcă comercială a Deere & Company
TLS™	Marcă comercială a Deere & Company
TouchSet™	Marcă comercială a Deere & Company

zb48j1t,1693379220046 -58-30AUG23-1/1

Librăria de informații tehnice John Deere

Este posibil ca anumite funcții ale produsului să nu fie prezentate în cadrul acestui document, datorită modificărilor aduse produsului după momentul tipăririi.

Înainte de utilizare, citiți cel mai recent manual de utilizare. Pentru a obține un exemplar, contactați distribuitorul sau accesați techpubs.deere.com.

CZ76372,000071F -58-04AUG25-1/1

Cuprins

Pagina	Pagina
Siguranța	Ansamblu
Recunoașterea informațiilor de siguranță.....05-1	Circuitul de comandă "low side" 50-1
Interpretarea indicatoarelor scrise.....05-1	
Respectați instrucțiunile de siguranță.....05-1	Configurarea—Utilajul și instrumentul
Efectuați întreținerea în condiții de siguranță 05-2	Conectarea instrumentului..... 60A-1
Utilizați corect treptele și mânerele.....05-2	Configurarea receptorului StarFire de
Manipularea componentelor	pe instrument 60A-1
electronice și a suporturilor acestora	Optimizarea modului de compensare
în siguranță 05-3	a terenului (TCM) 60A-2
Utilizați displayul electronic în mod	Calibrarea modului de compensare a
corespunzător 05-3	terenului (TCM) 60A-2
Utilizarea sistemelor de ghidare în	Reglarea supapei de control selectiv (SCV).... 60A-5
condiții de siguranță 05-4	Reglarea supapei duble de contrabalansare... 60A-7
Utilizați corect centura de siguranță 05-4	
Utilizarea sistemelor de automatizare	Configurarea—Unitatea de control al aplicațiilor
a instrumentului în condiții de siguranță 05-5	UCC2
Evitați lichidele sub înaltă presiune 05-5	Prezentare generală a expertului de
	configurare 60B-1
Informații privind reglementările și conformitatea	Decalaje GPS 60B-2
Identificarea codului datei.....20-1	Porturile seriale..... 60B-4
Uniunea Economică Eurasiatică – EAC 20-2	Configurarea paginii de rulare 60B-4
Declarație de conformitate UE.....20-5	
Declarație de conformitate Marea Britanie 20-6	Configurarea – John Deere Active Implement
	Guidance™
Prezentarea generală a sistemului	Controlul direcției – Sistemul de
Principii de funcționare 30-1	ghidare activă a instrumentului 60C-1
Cerințe.....30-2	Calibrările direcției – Sistemul de
Navigarea la paginile unității de control	ghidare activă a instrumentului 60C-2
al aplicațiilor 30-3	Sensibilitatea direcției—John Deere
Navigați la Pagini StarFire 30-4	Active Implement Guidance™ 60C-6
Introducerea codului de activare 30-5	Corecția erorilor—John Deere Active
Compatibilitatea cu mașina 30-6	Implement Guidance™ 60C-7
Înlocuirea memoriei programabile de	Controlul vitezei – John Deere Active
tip "numai citire" cu posibilitate de	Implement Guidance™ 60C-8
tergere (EPROM) 30-6	Setările RowSense—John Deere
	Active Implement Guidance™ 60C-9
Prezentarea generală a componentelor	Opțiunile de automatizare—John
Receptor StarFire 40-1	Deere Active Implement Guidance™ 60C-10
Afișajul 40-3	Calibrarea camerei de ghidare pe
Senzorul de unghi al roților.....40-4	baza imaginii—John Deere Active
Unitatea de control al aplicațiilor.....40-5	Implement Guidance™ 60C-11
Supapa de contrabalansare 40-5	Urmărirea instrumentului—John Deere
Supapa externă 40-6	Active Implement Guidance™ 60C-13
Comutator de înălțime a instrumentului.....40-6	
Camera AutoTrac Vision.....40-7	

Continuare pe pagina următoare

Manual original. Toate informațiile, ilustrațiile și specificațiile din acest manual sunt bazate pe ultimele informații disponibile la data publicării. Ne rezervăm dreptul de a efectua modificări în orice moment fără înștiințare.

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

Pagina	Pagina
Configurarea – John Deere Active Implement Guidance™ integrat pe tractor	
Prezentare generală a sistemului	
John Deere Active Implement	
Guidance™ integrat pe tractor	60D-1
Configurarea John Deere Active	
Implement Guidance™ pentru	
sistemul John Deere Active	
Implement Guidance™ integrat pe tractor ..	60D-1
Prima utilizare - Configurarea instrumentului ..	60D-5
Configurarea—Direcția plugului	
Testul controlului lățimii—Direcție plug	60E-1
Calibrarea manuală a SCV—Direcție plug	60E-2
Configurarea plugului—Direcție plug	60E-4
Configurarea operațiunii – Direcție plug	60E-6
Calibrarea controlului lățimii – Direcție plug	60E-7
Controlul lățimii—Direcție plug	60E-7
Utilizarea	
Prezentare generală a operațiunilor de bază	70-1
Cuplarea automatizării instrumentului	70-2
Decuplarea, dezactivarea și invalidarea	
automatizării instrumentului	70-4
Controlul comenzii SCV	70-4
Suprapunere AutoTrac Vision	70-5
Depanarea	
Informații de la satelit	80-1
Resetarea unității de control al	
aplicațiilor UCC2	80-2
Codul de stare, sursa de navigație și	
codul de ieșire	80-3
Coduri de diagnosticare (DTC)	80-5
Diagnosticare	80-6
Reacție la pas – John Deere Active	
Implement Guidance™	80-7
Baleierea frecvenței—John Deere	
Active Implement Guidance™	80-7
Comanda poziției—John Deere Active	
Implement Guidance™	80-8
Comandă debit—John Deere Active	
Implement Guidance™	80-8
Senzori de navigație—John Deere	
Active Implement Guidance™	80-9
Controlul vitezei – John Deere Active	
Implement Guidance™	80-9
Diagnostică – Direcție plug	80-10
Hardware/software	80-10
Ore	80-11
Diagnostică SCV	80-11
Valorile măsurate de intrare/ieșire	80-12
Configurarea utilajului	80-15
Supapa externă	80-20
Receptor	80-22
Camera AutoTrac Vision	80-23
Performanțele instrumentului – John	
Deere Active Implement Guidance™	80-24
Performanțele instrumentului – Direcția	
plugului	80-27
Întreținere	
Mașina	100-1
Lista de verificări înaintea sezonului	100-1
Lista de verificări zilnică	100-1
Lista de verificare post-sezon	100-2

Siguranța

Recunoașterea informațiilor de siguranță

Acesta este un simbol de alertă privind siguranța. Atunci când vedeți acest simbol pe mașina dvs. sau în acest manual, aveți în vedere potențialul de leziune corporală.

Urmați măsurile de precauție recomandate și practicile de utilizare în siguranță.



T81388 —UN—28JUN13

DX,ALERT -58-29SEP98-1/1

Interpretarea indicatoarelor scrise

Un indicator scris — PERICOL, AVERTISMENT, sau ATENȚIE — este asociat unui simbol de siguranță-alarmă. PERICOL identifică cele mai mare grad de risc.

Indicatoarele PERICOL și AVERTISMENT sunt amplasate în apropierea zonelor specifice de risc. Precauțiile generale sunt marcate cu indicatorul ATENȚIE. ATENȚIE identifică, de asemenea, mesaje de siguranță din acest manual.



TS187 —58—08SEP03

DX,SIGNAL -58-03MAR93-1/1

Respectați instrucțiunile de siguranță

Citiți cu atenție toate mesajele privind siguranța din acest manual și de pe semnele privind siguranța de pe tractorul dumneavoastră. Mențineți semnele privind siguranța în stare bună. Înlocuiți semnele privind siguranța care lipsesc sau sunt deteriorate. Asigurați-vă că piesele de schimb și componentele de echipament noi includ semnele de siguranță curente. Semnele de schimb privind siguranța sunt disponibile la distribuitorul dumneavoastră John Deere.

Pot exista informații suplimentare privind siguranța incluse pe piese și componente provenite de la furnizori, care nu sunt reproduse în acest manual de utilizare.

Aflați cum să utilizați tractorul și cum să folosiți corect comenzile. Nu lăsați pe nimeni să utilizeze mașina fără instruire prealabilă.

Mențineți tractorul în stare de funcționare adecvată. Modificările neautorizate asupra mașinii pot dăuna



funcționării și/sau siguranței și pot afecta durata de viață a mașinii.

Dacă nu înțelegeți oricare parte din acest manual și aveți nevoie de asistență, contactați distribuitorul John Deere.

TS201 —UN—15APR13

DX,READ -58-01AUG22-1/1

Efectuați întreținerea în condiții de siguranță

Înțelegeți procedura de service înainte de a efectua lucrarea. Păstrați zona curată și uscată.

Niciodată nu lubrifiați, nu reparați și nu reglați mașina în timp ce se deplasează. Țineți mâinile, picioarele și îmbrăcămintea la distanță de piesele antrenate. Decuplați toate sursele de energie și acționați comenzile pentru a elibera presiunea. Coborâți echipamentul la nivelul solului. Opriți motorul și securizați utilajul. Dacă există, scoateți cheia, deconectați banda de împământare a bateriei și lăsați utilajul să se răcească.

Susțineți corect orice elemente ale mașinii care trebuie ridicate pentru lucrările de service.

Păstrați toate piesele în stare bună și instalate corect. Reparați imediat defecțiunile. Înlocuiți piesele uzate sau defecte. Îndepărtați orice acumulare de vaselină, ulei sau reziduuri.

Pe echipamentele autopropulsate, deconectați cablul de împământare al bateriei (-) înainte de a efectua reglaje ale sistemelor electrice sau lucrări de sudură pe mașină.

Pe instrumentele tractate, deconectați cablajele de la tractor înainte de a efectua lucrări de service la componentele sistemului electric sau lucrări de sudură pe mașină.

Căderile suferite în timpul curățării sau al lucrului la înălțime pot cauza leziuni grave. Folosiți o scară sau o platformă pentru a ajunge cu ușurință în fiecare zonă. Utilizați puncte de sprijin solide și sigure pentru mâini și picioare.



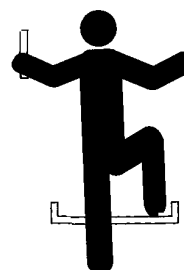
TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -58-25NOV25-1/1

Utilizați corect treptele și mânerele

Preveniți căderea stând cu fața spre mașină când intrați și ieșiți. Mențineți 3 puncte de contact cu treptele, mânerele și barele de mână (mână curentă).

Aveți grijă deosebită la alunecare când lucrați în condiții de noroi, zăpadă sau umezeală. Mențineți treptele curate și fără urme de vaselină sau ulei. Nu săriți niciodată când părăsiți mașina. Nu montați sau demontați niciodată o mașină în mișcare.



T133468 —UN—15APR13

DX,WW,MOUNT -58-12OCT11-1/1

Manipularea componentelor electronice și a suporturilor acestora în siguranță

Căderea în timpul instalării sau demontării componentelor electronice montate pe echipament poate cauza vătămări grave. Folosiți o scară sau o platformă pentru a ajunge ușor la fiecare loc de montare. Folosiți puncte de sprijin solide pentru mâini și pentru picioare. Nu instalați sau demontați componentele în condiții de umezeală sau îngheț.

Dacă instalați sau servișați o stație de bază RTK pe un turn sau altă structură înaltă, apălați la un alpinist autorizat.

Dacă instalați sau servișați un catarg al unui receptor de poziționare globală utilizat pe un utilaj, folosiți tehnici de ridicare potrivite și purtați echipament de protecție corespunzător. Catargul este greu și poate fi dificil de manipulat. Sunt necesare două persoane când locurile



de montare nu sunt accesibile de pe sol sau de pe o platformă de servisare.

DX,WW,RECEIVER -58-24AUG10-1/1

TS249 —JUN—23AUG88

Utilizați displayul electronic în mod corespunzător

Displayurile electronice sunt dispozitive secundare destinate să ajute operatorul la efectuarea operațiilor în câmp, pentru îmbunătățirea confortului și pentru divertisment. Displayurile oferă o gamă largă de funcții, sunt utilizate în multe aplicații de sistem pe diferite mașini și pot fi utilizate cu alte dispozitive secundare ca dispozitivele electronice portabile.

Un dispozitiv secundar este orice dispozitiv care nu este necesar pentru utilizarea mașinii în scopul său principal. Operatorul este întotdeauna responsabil pentru utilizarea și controlul mașinii în siguranță.

Pentru a preveni accidentele în timpul utilizării mașinii:

- Poziționați displayul conform instrucțiunilor de instalare. Asigurați-vă că dispozitivul este asigurat și nu obstrucționează vederea conducătorului și nu interferează cu comenzile de operare ale mașinii.
- Nu lăsați displayul să vă distragă atenția. Păstrați-vă vigilența. Acordați atenție mașinii și mediului înconjurător.
- Nu modificați setările și nu accesați funcții pentru care este necesară utilizarea îndelungată a comenzilor

afișajului în timpul deplasării mașinii. Opriți mașina într-un loc sigur și puneți-o în poziția de parcare înainte de a încerca astfel de operațiuni.

- Nu reglați niciodată volumul la un nivel atât de ridicat încât să nu mai auziți traficul exterior și vehiculele de urgență.

Pentru a susține utilizarea în siguranță, anumite funcții ale afișajelor pot fi dezactivate, cu excepția situațiilor în care deplasarea mașinii este restricționată și/sau a fost pusă în poziția de parcare. Trecerea peste această caracteristică de siguranță poate să contravină legislației în vigoare și poate duce la deteriorări, vătămare gravă sau deces.

Utilizați funcționalitatea disponibilă a afișajului când puteți face aceasta în condiții de siguranță și conform instrucțiunilor furnizate. Respectați întotdeauna regulile de conducere în siguranță, legislația statală sau locală și regulamentele de trafic, când utilizați orice dispozitiv secundar.

DX,ELEC,DISPLAY -58-13JAN15-1/1

Utilizarea sistemelor de ghidare în condiții de siguranță

Nu utilizați sisteme de ghidare pe drumuri publice. Opriti întotdeauna (dezactivați) sistemele de ghidare înainte de a intra pe un drum public. Nu încercați să porniți (cuplați) un sistem de ghidare în timpul transportului pe un drum public.

Sistemele de ghidare sunt proiectate pentru a facilita efectuarea de către operator, într-un mod mai eficient, a operațiunilor de teren. Operatorul este întotdeauna responsabil pentru traiectoria mașinii. Sistemele de ghidare nu detectează sau împiedică automat coliziunile cu obstacolele sau cu alte mașini.

Sistemele de ghidare includ orice aplicație care automatizează sistemul de direcție al mașinii. Aceasta include, fără a se limita la, AutoTrac, iTEC, Automatizarea întoarcerilor AutoTrac, Ghidare instrument AutoTrac (pasivă), AutoTrac Universal, Unitate de control AutoTrac, AutoTrac RowSense și Sincronizare mașină John Deere.

Pentru a preveni riscul de accidentare a operatorului și a celor din jur:

- Niciodată nu încercați să urcați sau să coborâți din mașina în mișcare.
- Verificați dacă mașina, instrumentul și sistemul de ghidare sunt configurate corect.
 - Dacă utilizați iTEC, Automatizarea întoarcerilor AutoTrac sau Ghidare instrument AutoTrac (pasivă), verificați dacă au fost definite perimetre precise.
 - Dacă utilizați Sincronizare mașină John Deere, verificați dacă punctul inițial al vehiculului subordonat este calibrat cu un spațiu suficient între mașini.
- Rămâneți vigilent și acordați atenție mediului sau locației de lucru.
- Ori de câte ori este necesar, preluați controlul volanului pentru a evita pericolele din teren, persoanele din jur, echipamentele sau alte obstacole din zonă.
- Opriti funcționarea în cazul în care vizibilitatea redusă vă poate afecta capacitatea de a conduce utilajul sau de a identifica persoanele sau obstacolele aflate pe traseul acestuia.
- Când selectați viteza utilajului, luați în considerare condițiile de pe câmp, vizibilitatea și configurația utilajului.

AL70325,000048F -58-24AUG23-1/1

Utilizați corect centura de siguranță

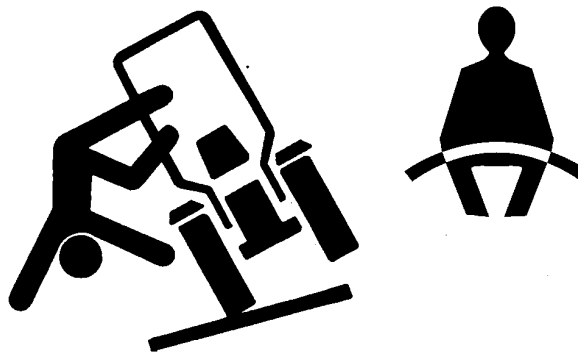
Evitați vătămarea sau decesul prin strivire în caz de răsturnare.

Această mașină este echipată cu o structură de protecție la răsturnare (ROPS). UTILIZAȚI centura de siguranță când operați cu ROPS.

- Țineți încuietoarea și trageți centura de siguranță peste corp.
- Introduceți limba în cataramă. Așteptați să auziți un clic.
- Trageți de închizătorul centurii pentru a vă asigura că centura este prinsă bine.
- Așezați comod centura peste șolduri.

Înlocuiți complet centura de siguranță dacă piesele de montare, catarama, cureaua sau retractorul prezintă semne de deteriorare.

Verificați centura de siguranță și elementele de fixare cel puțin o dată pe an. Căutați semne de deteriorare a



pieselor de fixare desprinse sau a centurii, precum tăieturi, deșirări, uzură extremă sau neobișnuită, decolorare sau abraziune. Înlocuiți numai cu piese de schimb care îndeplinesc specificațiile pentru utilajul dvs.

DX,ROPS1 -58-22AUG13-1/1

Utilizarea sistemelor de automatizare a instrumentului în condiții de siguranță

Nu utilizați sisteme de automatizare a instrumentelor pe drumuri publice. Opriți întotdeauna (dezactivați) sistemele de automatizare a instrumentelor înainte de a intra pe un drum public. Nu încercați să porniți (activați) un sistem de automatizare a instrumentelor în timpul transportului pe un drum public.

Sistemele de automatizare a instrumentelor sunt proiectate pentru a facilita efectuarea de către operator, într-un mod mai eficient, a operațiunilor de teren. Operatorul este întotdeauna responsabil pentru traiectoria mașinii.

Sistemele de automatizare a instrumentului includ orice aplicații care automatizează deplasarea instrumentului. Acestea includ, fără a se limita la, iGrade și John Deere Active Implement Guidance™.

Pentru a preveni riscul de accidentare a operatorului și a celor din jur:

- Verificați dacă mașina, instrumentul și sistemele de automatizare sunt configurate corect.
- Rămâneți vigilent și acordați atenție mediului sau locației de lucru.
- Preluăți controlul asupra mașinii când este necesar să evitați pericole din câmp, persoane, echipamente sau alte obstacole.
- Opriți funcționarea în cazul în care vizibilitatea redusă vă poate afecta capacitatea de a conduce utilajul sau de a identifica persoanele sau obstacolele aflate pe traseul acestuia.



PC13793—UN—25MAY11

CF86321,0000366 -58-05AUG25-1/1

Evitați lichidele sub înaltă presiune

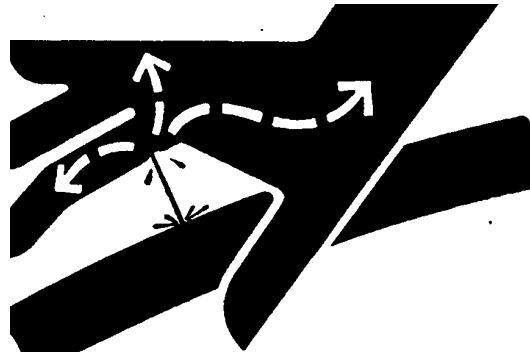
Inspectați furtunurile hidraulice periodic, cel puțin o dată pe an, pentru pierderi prin scurgere, îndoituri, tăieturi, crăpături, abraziune, bășici, coroziune, toroane de sârmă expuse sau orice alte semne de uzură și deteriorare.

Înlocuiți imediat ansamblurile de furtunuri uzate sau deteriorate cu piese de rezervă aprobate John Deere.

Lichidele sub presiune scurse pot penetra pielea, cauzând leziuni grave.

Pentru a evita riscurile, reduceți presiunea înainte de a deconecta conductele hidraulice sau de alt tip. Etanșați toate conexiunile înainte de aplicarea presiunii.

Verificați dacă există scurgeri folosind o bucată de carton. Protejați-vă mâinile i corpul de lichidele sub înaltă presiune.



În caz de injecție accidentală în piele, solicitați imediat tratament chirurgical.

X9811—UN—23AUG88

DX,FLUID -58-05NOV25-1/1

Identificarea codului datei

Utilizați codul datei (A) de pe eticheta produsului pentru a identifica data fabricației. "YY" identifică ultimele două cifre ale anului fabricației (B); "WW" identifică numărul săptămânii din anul calendaristic al fabricației (C).

NOTĂ: Numărul săptămânii de fabricație va face parte din intervalul 01–53.

Cod dată		
YY	Ultimele două cifre ale anului fabricației	Exemplu: 16 = 2016 17 = 2017 18 = 2018
WW	Numărul săptămânii din anul calendaristic de fabricație	Exemplu: 01, 02, 03—53

A—Codul datei (data fabricației)

B—Ultimele două cifre ale anului fabricației

C—Numărul săptămânii din anul calendaristic de fabricație



Exemplu de etichetă de produs
PC17574 —UN—16AUG13

DATE CODE **YY** **WW**
 (B) (C)

Exemplu de cod de dată

RW00482,00007B7 -58-08FEB22-1/1

PC28647 —UN—07FEB22

Uniunea Economică Eurasiatică – 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 în engleză

Continuare pe pagina următoare

hy01057,1763963967754 -58-24NOV25-1/3

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 în kazahă

Continuare pe pagina următoare

hy01057,1763963967754 -58-24NOV25-2/3

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 in rusă

hy01057,1763963967754 -58-24NOV25-3/3

PC894512—UN—24NOV25

Declarație de conformitate UE

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

Prin prezenta, subsemnatul declară că:

Produsul: Unitatea universală de control CAN 2, Unitatea de control al aplicațiilor 1100, Unitatea de control al aplicațiilor 1120

Model(e): XL01, XL02

Îndeplinește/îndeplinesc toate prevederile și cerințele esențiale ale următoarelor directive:

DIRECTIVA	NUMĂR	METODĂ DE CERTIFICARE
Directiva privind compatibilitatea electromagnetică	2014/30/UE	Anexa II a Directivei

Produsul este în conformitate cu următoarele standarde și/sau alte documente normative:

EN 55032: 2012/AC: 2013

EN 55024: 2010

EN ISO 14982: 2009

Numele și adresa persoanei autorizate în Comunitatea Europeană să redacteze fișierul tehnic de construcție:

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

Această declarație de conformitate este emisă sub responsabilitatea unică a producătorului.

Locul declarației: Urbandale, IA, SUA

Nume: Scott Torgerson

Data declarației: 12 aprilie 2021

Funcție: Hardware electronic manager de livrare

Unitate producătoare: Deere & Company, Moline, IL 61265

DXCE01 —UN—28APR09



CT47125,000115D -58-22OCT21-1/1

Declarație de conformitate Marea Britanie

Deere & Company
Moline, Illinois, SUA

Prin prezenta, subsemnatul declară că:

Produsul: Unitatea universală de control CAN, Unitatea de control al aplicațiilor 1100, Unitatea de control al aplicațiilor 1120

Model(e): XL01, XL02

îndeplinește/îndeplinesc toate prevederile și cerințele esențiale ale următoarelor directive:

DIRECTIVA	NUMĂR	METODĂ DE CERTIFICARE
Reglementările privind compatibilitatea electromagnetică	S.I. 2016/1091	Programul 2, modulul A

Produsul este în conformitate cu următoarele standarde și/sau alte documente normative:

EN 55032:2012/AC:2013

EN ISO 14982:2009

EN 55024:2010

Numele și adresa persoanei autorizate în Comunitatea Europeană să redacteze fișierul tehnic de construcție:

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

Această declarație de conformitate este emisă sub responsabilitatea unică a producătorului.

Locul declarației: Urbandale, IA, S.U.A.

Data declarației: 12 aprilie 2021

Unitate producătoare: Deere & Company, Moline, IL 61265

Nume: Scott Torgerson

Funcție: Hardware electronic manager de livrare

Importator echipamente agricole și de întreținere a gazonului: John Deere Ltd- Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, Regatul Unit

APY46000 —UN—25AUG21

Importator de produse pentru silvicultură: John Deere Forestry Ltd- Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria, CA6 4NW, Regatul Unit

Importator construcții: Wirtgen Limited, Wirtgen Group House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Notts. NG24 2UA, Regatul Unit



CT47125.0001174 -58-11NOV21-1/1

Prezentarea generală a sistemului

Principii de funcționare

John Deere Active Implement Guidance™ permite virarea independentă a instrumentului pe aceeași urmă de ghidare ca mașina.

Sistemul John Deere Active Implement Guidance™ integrat pe tractor este o soluție hardware vândută în anumite zone în care se utilizează sistemul John Deere Active Implement Guidance™.

(Pentru mai multe informații, consultați Configurarea – John Deere Active Implement Guidance™.)

Sistemul Direcție plug controlează plugurile cu lățime utilă reglabilă, pentru a crea brazde omogene.

Poziția instrumentului este calculată utilizând date de la:

- Sistemul global de poziționare a mașinii (GPS)
- GPS instrument
- AutoTrac
- Afișajul
- Potențiometrul sau un senzor cu efect Hall
- Dacă este cazul, camera AutoTrac Vision

(Pentru mai multe informații, consultați Cerințe.)

Unitatea de control al aplicațiilor UCC2 comandă activarea mecanismului hidraulic de direcție al instrumentului până când instrumentul ajunge în poziția dorită.

Opțiuni de control hidraulic

- **Controlul cu ajutorul supapelor de control selectiv (SCV)** este utilizat atunci când mașina este echipată cu supape SCV controlate electronic. Unitatea de control al aplicațiilor UCC2 trimite o tensiune de semnal către unitatea de control hidraulic pentru a comanda debit hidraulic prin SCV către mecanismul de direcție al instrumentului, până la atingerea poziției dorite a instrumentului. Calibrarea pragurilor SCV prin intermediul afișajului este necesară în momentul configurării sistemului și ori de câte ori sistemul hidraulic este modificat. Datorită variațiilor normale ale supapelor SCV, orice mașină va avea propriile sale valori de prag pentru tensiunea semnalului SCV. Sistemele hidraulice care nu reglează debitul hidraulic de retur necesită o supapă de contrabalansare care să mențină presiunea de retur a sistemului și să asigure o funcționare uniformă.
- **Controlul extern al supapelor** este utilizat atunci când nu se utilizează supape SCV controlate electronic. Unitatea de control al aplicațiilor UCC2 trimite o tensiune de semnal către o supapă externă, care controlează debitul hidraulic către mecanismul de direcție al instrumentului, până la atingerea poziției dorite a instrumentului. Uleiul hidraulic de alimentare și uleiul de retur sunt direcționate prin supapa externă, care nu necesită o supapă de contrabalansare.

zb48j11,1693381252749 -58-30AUG23-1/1

Cerințe

Compatibilitatea și funcționalitatea sistemului variază în funcție de locație și de configurarea echipamentului. Pentru mai multe informații privind disponibilitatea componentelor, funcționarea sistemului și compatibilitatea, contactați distribuitorul John Deere sau alt furnizor de servicii. Informații suplimentare pot fi consultate în Ghidul de compatibilitate de pe Value Selling Navigator.

Hardware:

- Unitatea de control al aplicațiilor UCC2
- AutoTrac
- Afișaj GreenStar de generația a 3-a sau a 4-a
- Senzor de unghi al roților montat pe instrument
- Cilindru hidraulic sau mecanism de direcție al instrumentului

NOTĂ: Direcție plug necesită numai instalarea pe utilaj a unui receptor StarFire. Dacă utilizați o cameră AutoTrac Vision pentru instrument împreună cu John Deere Active Implement Guidance™, receptorul StarFire™ pentru instrument este opțional.

- Receptorul StarFire cu RTK montat pe utilaj
- Receptorul StarFire montat pe instrument
- Diverse cablaje asociate cu sursa de alimentare, integrarea unității de control, comunicarea cu senzorii și controlul direcției

Software:

NOTĂ: Afișajele din generația 4 cu un procesor ediția 1 pot fi actualizate numai prin Service ADVISOR. Pentru mai multe informații, contactați distribuitorul John Deere sau alt furnizor de service calificat.

NOTĂ: Asigurați-vă că alimentarea cu energie a echipamentului nu se poate întrerupe în timpul actualizării software. Durata actualizării software va varia în funcție de echipament, viteza rețelei sau a magistralei CAN și dimensiunea fișierului programului. De exemplu, actualizarea unității de control al aplicațiilor UCC2 durează, în medie, 30 de minute. Asigurați-vă că alimentarea cu energie a echipamentului nu se poate întrerupe în timpul actualizării software.

- Cel mai recent software instalat pe:

- Afișajul
- Receptor StarFire
- Unitatea de control al aplicațiilor UCC2
- Dacă este cazul, camera AutoTrac Vision (Accesați StellarSupport.com și navigați la pagina cu actualizări software.)
- Activarea AutoTrac pe afișaj (nu este necesară pentru acționarea manuală a sistemului de direcție)
- Activarea Tractor Implement Automation (necesară numai pentru a utiliza controlul vitezei din John Deere Active Implement Guidance™ sau pentru a activa interfața supapelor de control ISO pe anumite modele de tractor) (Pentru mai multe informații, consultați manualul de utilizare al tractorului.)

NOTĂ: Activarea sistemului John Deere Active Implement Guidance™ este afișată pe pagina cu activări a unității de control al aplicațiilor lor.

- Activarea John Deere Active Implement Guidance™ pe unitatea de control al aplicațiilor UCC2
- Configurarea AutoTrac și a unității de control al aplicațiilor trebuie să fie finalizată (configurarea incompletă a AutoTrac împiedică utilizarea sistemului de ghidare)

Specificații de performanță/ Cerințe:

Permiteți aceste specificații astfel încât camera de ghidare pe baza imaginii să determine cel mai bine locația rândurilor de culturi și diferențele de culoare dintre cultură și sol.

NOTĂ: John Deere Active Implement Guidance™ (integrat în tractor) este aprobat pentru utilizare în stadiile timpurii ale culturii (numai la porumb) de la o înălțime a culturii de 15 cm (5.9 in) până la 90 la sută din boltă.

- Sistemul poate funcționa până la o pantă de 2 grade.
- Rândurile de cultură trebuie să fie bine definite și cu spațiere uniformă.
- Dacă rândurile prezintă omiteri semnificative sau dacă există multe buruieni, se pot produce erori de calibrare a camerei sau performanțele sistemului pot fi reduse.
- Rețineți că praful sau ploaia de pe obiectivul camerei, precum și lumina directă a soarelui sau lumina slabă pot afecta sistemul.
- Vântul puternic poate afecta, de asemenea, performanța camerei din cauza mișcării puternice a culturilor.

zb48j1t,1693381896998 -58-18AUG25-1/1

Navigarea la paginile unității de control al aplicațiilor

PC582158 —UN—01AUG23

NOTĂ: Rotiți cheia în poziția de oprire și așteptați ca afișajul să se închidă complet înainte de a conecta sau a deconecta instrumentele sau senzorii ISOBUS.

După navigarea la paginile unității de control al aplicațiilor, afișajele GreenStar 3 și din generația 4 au aceleași configurații.

Pentru navigarea la paginile unității de control al aplicațiilor folosind un afișaj Greenstar de generația 3:

1. Selectați butonul Meniu.



Butonul Meniu

zb48j1t,1693381939510 -58-30AUG23-1/7

2. Selectați butonul unității de control al aplicațiilor.

PC589279 —UN—09AUG23

Pentru navigarea la paginile controlerului de aplicații folosind un afișaj generația 4:



Butonul controlerului de aplicații

zb48j1t,1693381939510 -58-30AUG23-2/7

1. Selectați butonul Meniu.

PC28688 —UN—25AUG22

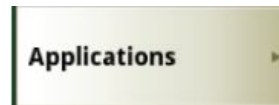


Butonul Meniu

zb48j1t,1693381939510 -58-30AUG23-3/7

2. Selectați fereastra Aplicații.

PC589276 —UN—09AUG23



Fila Aplicații

zb48j1t,1693381939510 -58-30AUG23-4/7

3. Selectați aplicația ISOBUS VT.

PC28796 —UN—29AUG22



Aplicația ISOBUS VT

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693381939510 -58-30AUG23-5/7

4. Selectați butonul de meniu ISOBUS VT.

PC28799 —UN—29AUG22



Butonul de meniu ISOBUS VT

zb48j1t,1693381939510 -58-30AUG23-6/7

5. Selectați butonul unității de control al aplicațiilor.

PC589279 —UN—09AUG23



Butonul controlerului de aplicații

zb48j1t,1693381939510 -58-30AUG23-7/7

Navigați la Pagini StarFire

PC582158 —UN—01AUG23

După navigarea la paginile StarFire, afișajele GreenStar 3 și din generația 4 au aceeași configurație

Pentru a naviga în paginile StarFire utilizând un afișaj GreenStar 3:

1. Selectați butonul Meniu.



Butonul Meniu

zb48j1t,1693381951278 -58-30AUG23-1/6

2. Selectați butonul StarFire.

- Butonul StarFire al utilajului
- Butonul StarFire al instrumentului

Pentru a naviga la paginile StarFire utilizând un afișaj din generația 4:

PC589282 —UN—09AUG23



Butonul StarFire al utilajului

PC589283 —UN—09AUG23



Butonul StarFire al instrumentului

zb48j1t,1693381951278 -58-30AUG23-2/6

1. Selectați butonul Meniu.

PC28688 —UN—25AUG22

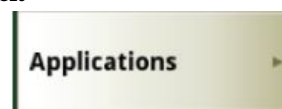


Butonul Meniu

zb48j1t,1693381951278 -58-30AUG23-3/6

2. Selectați fereastra Aplicații.

PC589276 —UN—09AUG23



Fila Aplicații

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693381951278 -58-30AUG23-4/6

3. Selectați aplicația StarFire.

PC28798 —UN—29AUG22



Aplicația StarFire

zb48j1t,1693381951278 -58-30AUG23-5/6

4. Selectați un receptor din lista de dispozitive StarFire.

- StarFire utilaj (A)
- StarFire instrument (B)

A—StarFire utilaj

B—StarFire instrument

PC589245 —UN—09AUG23



Listă dispozitive StarFire

zb48j1t,1693381951278 -58-30AUG23-6/6

Introducerea codului de activare

PC26352 —UN—05OCT18

Unitatea de control al aplicațiilor UCC2 necesită un cod de activare de 26 de cifre pentru operarea aplicațiilor. Contactați distribuitorul John Deere și indicați-i numărul de serie al unității de comandă pentru aplicații UCC2.

Cu actualizarea software 22-1, pe unitatea de control al aplicațiilor UCC2 pot fi activate aplicații multiple. Repetați procedura pentru fiecare aplicație cu ajutorul codului de activare din 26 de cifre.

Aplicații disponibile:

- Identificare recoltă, bumbac
- Mobile Weather
- Documentație randament, Cultură specială
- John Deere Active Implement Guidance
- iGrade

1. Navigați la pagina unității de control al aplicațiilor.
2. Selectați tasta soft Configurare controler.



Tasta soft Configurare controler

zb48j1t,1693385253184 -58-30AUG23-1/4

3. Selectați fila Activări.

PC25903 —UN—05JUL18



Fila Activări

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693385253184 -58-30AUG23-2/4

4. Selectați butonul Adăugare activare.

PC25904 —UN—05JUL18



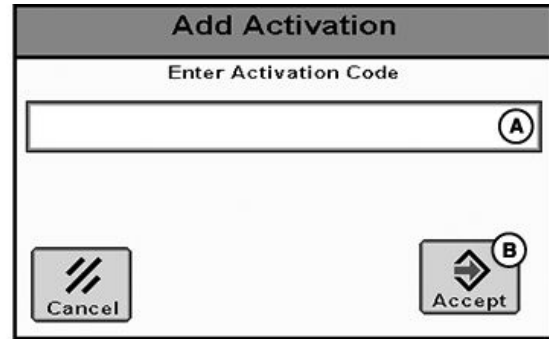
Buton Adăugare activare

zb48j1t,1693385253184 -58-30AUG23-3/4

5. Introduceți codul de activare în caseta de introducere (A).
6. Selectați butonul Acceptare (B).
7. Pentru a activa următoarea aplicație repetați pașii 4—6.
8. Opriți utilajul, așteptați oprirea afișajului, apoi reporniți utilajul.

A—Caseta de introducere

B—Buton Acceptare



Fereastra Adăugare activare

zb48j1t,1693385253184 -58-30AUG23-4/4

PC25905 —UN—05JUL18

Compatibilitatea cu mașina

Porțiunea de ghidare a John Deere Active Implement Guidance™ și Direcție plug este compatibilă cu utilaje pe care este instalat AutoTrac Integrat, AutoTrac Universal sau Unitatea de control AutoTrac.

Un set de supape externe adaugă controlul hidraulic la mașinile care nu sunt prevăzute cu sisteme de comandă hidraulice montate din fabrică.

(Pentru mai multe informații, consultați Supapa externă.)

zb48j1t,1693385301503 -58-30AUG23-1/1

Înlocuirea memoriei programabile de tip "numai citire" cu posibilitate de tergere (EPROM)

Memoria EPROM se află în controlerul hidraulic al tractorului. La unele modele mai vechi de tractoare din seriile 8000 și 9000, va fi necesară înlocuirea memoriei

EPROM. Acest lucru poate implica fie înlocuirea memoriei EPROM, fie înlocuirea întregului controler hidraulic al tractorului.

Pentru mai multe informații privind cerințele și compatibilitatea memoriei EPROM, contactați distribuitorul John Deere sau alt furnizor de service.

RW00482,00003A8 -58-05AUG25-1/1

Prezentarea generală a componentelor

Receptor StarFire

PC589281 —UN—09AUG23



Receptor StarFire 6000

Dacă instrumentul nu are o cameră AutoTrac Vision, John Deere Active Implement Guidance™ necesită receptoare StarFire 3000 sau StarFire 6000 pe utilaj și instrument. Dacă utilizați o cameră, receptorul StarFire al instrumentului este opțional.

Direcție plug necesită numai un receptor StarFire pe utilaj.

Pentru performanțe optime, utilizați receptoare de același model, dacă este posibil. Dacă utilizați modele diferite, instalați receptorul StarFire 6000 pe instrument.

- Ambele receptoare trebuie să utilizeze semnalul RTK, cu excepția cazului în care se utilizează un semnal partajat.
- Instalați receptorul instrumentului la o înălțime de maximum 4,0 m (13.1 ft) de la sol.
- Receptorul instrumentului trebuie conectat la magistrala CAN a instrumentului utilajului, prin conectorul ISO.

Receptor StarFire—Semnal partajat

NOTĂ: Pentru utilizarea semnalului partajat, receptoarele de pe utilaj și instrument trebuie să fie de același model. Receptoarele StarFire iTC nu pot utiliza semnalul partajat.

Semnalul partajat utilizează semnalul de corecție al utilajului pentru a partaja semnalul cu receptorul instrumentului. Receptorul cu cel mai înalt nivel de semnal de corecție trebuie montat pe mașină pentru ca semnalul partajat să funcționeze.

Semnalul partajat se conectează și funcționează automat când sunt îndeplinite cerințele de mai jos:

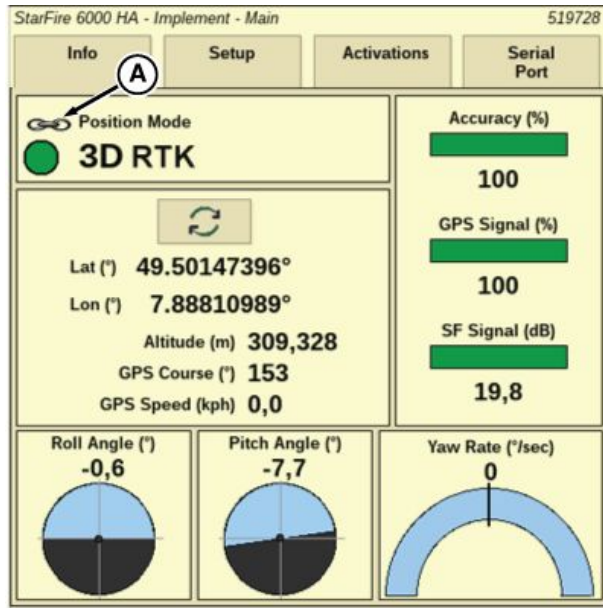
- Utilajul se deplasează.

NOTĂ: Afișajul universal John Deere 4240 și CommandCenter 4100 nu sunt compatibile cu semnalul partajat.

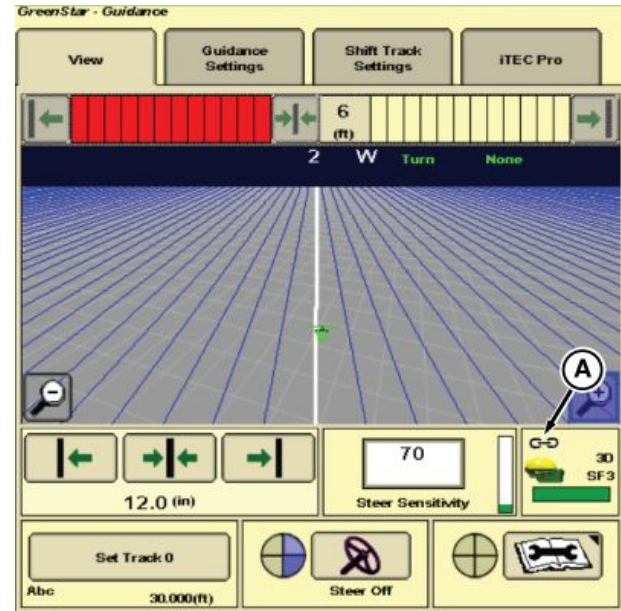
- Este utilizat afișajul GreenStar 3, afișajul universal John Deere 4640 sau CommandCenter 4600.
- Receptoarele StarFire 3000 sau StarFire 6000 sunt instalate pe utilaj și pe instrument.
- SF2, SF3 sau RTK este activat la receptorul utilajului.
- SF1, SF2, SF3 sau RTK este activat la receptorul instrumentului.
- Este selectată funcția Direcție instrument sau Deplasare instrument.
- Valoarea de distanță pivot pentru receptorul instrumentului este setată la zero.
- Cele mai recente actualizări software sunt instalate pe afișaj, receptoare și unitatea de control al aplicațiilor.
- iGrade nu este activat într-un profil.

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693385410178 -58-30AUG23-1/2



Receptoare conectate



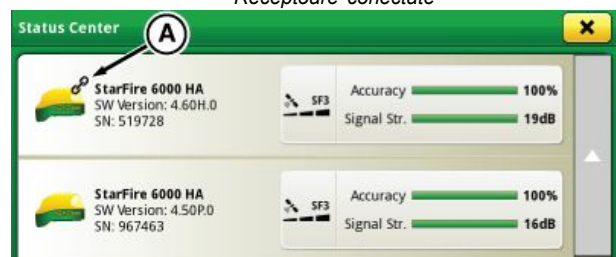
Pagina ghidării cu conectare

Simbolul asociat (A) este afișat în mai multe locații, dacă receptoarele utilizează același semnal.

A—Simbol asociat



Receptoare conectate



Receptoare conectate

zb48j1t,1693385410178 -58-30AUG23-2/2

Afișajul

Afișajul este interfața cu utilizatorul utilizată de operator pentru:

- a configura și a calibra componentele sistemului.
- a monitoriza performanța sistemului.
- a efectua reglajele sistemului.
- Software de programare.
- Vizualizați testele de diagnosticare.



Afișajul GreenStar 3 2630



Afișajul universal John Deere 4640

zb48j1t,1693385437447 -58-30AUG23-1/1

PC589266 —UN—09AUG23

PC589267 —UN—09AUG23

Senzorul de unghi al roților

Pentru sistemele de direcție a instrumentului, un senzor de unghi al roilor este utilizat pentru feedback-ul instrumentului. Un potențiomtru (A) sau un senzor cu efect Hall (B) este utilizat ca senzor de unghi al roilor.

Pe măsură ce cilindrul de control al direcției se extinde sau se retrage, semnalul de la potențiomtru se modifică pentru a reflecta poziția mecanismului de direcție al instrumentului. Semnalul reprezintă un feedback pentru sistemul de ghidare și sensibilitățile direcției și este utilizat pentru a controla mecanismul de direcție.

NOTĂ: Unele dispozitive de direcție ale instrumentelor au un senzor de unghi al roților încorporat în echipament.

Senzorul de unghi al roților trebuie să fie un senzor analogic de 0–5 V.

Senzorul de unghi al roților trebuie montat și calibrat astfel încât raza sa de deplasare să fie aliniată și simetrică. Dacă senzorul nu este montat corespunzător, performanțele vor fi reduse. Verificați dacă articulațiile hidraulice și mecanice de direcție sunt reglate corespunzător, conform specificațiilor producătorului.

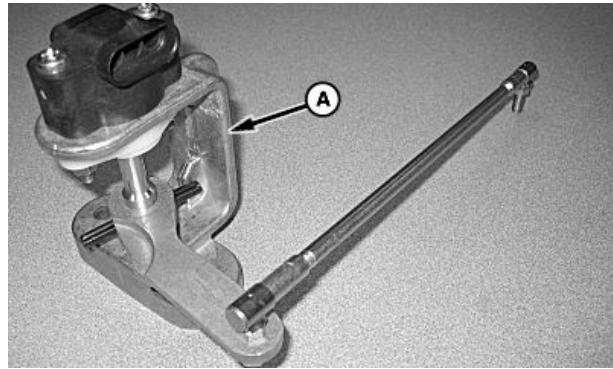
(Consultați manualul de utilizare corespunzător sistemului de direcție utilizat.)

Cerințe de instalare

Pentru performanțe optime, instalați senzorul de unghi al roților astfel încât să obțineți o plajă de tensiune cât mai largă. Centrul trebuie să fie aliniat și să se afle la distanțe egale de marginile dreaptă și stângă.

A—Potențiomtru

B—Senzor cu efect Hall



Senzorul de unghi al roților



Senzorul de unghi al roților încorporat



Senzor cu efect Hall

zb48j1t,1693385463215 -58-30AUG23-1/1

PC12344 —UN—19OCT09

PC12188 —UN—14OCT09

PC13565 —UN—03MAY11

Unitatea de control al aplicațiilor

Unitatea de control al aplicațiilor UCC2 obține informații privind linia de ghidare de la afișaj și receptorul mașinii. Informațiile privind linia de ghidare sunt comparate cu poziția receptorului instrumentului pentru calcularea erorii laterale a instrumentului. Unitatea de control al aplicațiilor UCC2 trimite comenzile necesare fie la supapa externă, fie la unitatea de control hidraulică a mașinii pentru a controla mecanismul de direcție al instrumentului în vederea urmăririi liniei de ghidare. Dacă instrumentul utilizează modul de control al direcției instrumentului, datele senzorului de unghi al roților vor fi, de asemenea, utilizate pentru urmărirea liniei de ghidare.



Unitatea de control al aplicațiilor UCC2 cu cablaj

RW00482,0000337 -58-12JAN15-1/1

PC20218 —UN—07NOV14

Supapa de contrabalansare

Supapa de contrabalansare returnează lichidul hidraulic odată ce presiunea apare pe partea de alimentare hidraulică a supapei. Supapa de contrabalansare funcționează împreună cu setarea de debit a sistemului hidraulic. Atunci când debitul hidraulic al sistemului este modificat, supapa de contrabalansare trebuie reglată.

O supapă de contrabalansare este necesară atunci când sistemul hidraulic al mainii nu reglează debitul de retur. Supapa de contrabalansare nu este necesară atunci când utilizați o supapă externă.

Pentru performanțe optime și uniforme, instalați și reglați corespunzător supapa de contrabalansare.

Următoarele modele de maini utilizează supape de control selectiv (SCV) bazate pe CAN care necesită o supapă de contrabalansare și o procedură de reglare pentru o funcționare optimă:

- Tractoarele cu roi din seria 8030 (nr. serie 40001–).
- Tractoarele cu șenile din seria 8030 (nr. serie 905001–).



Supapa de contrabalansare

- Tractoarele cu roi din seria 9030 (nr. serie 013000–).
- Tractoarele cu șenile din seria 9030 (nr. serie 911000–).
- Toate tractoarele din seriile 7R, 8R, 8RT, 9R și 9RT.

RW00482,0000338 -58-11SEP14-1/1

PC19769 —UN—02JUL14

Supapa externă

Supapa externă oferă unității de control al aplicațiilor UCC2 posibilitatea de a controla sistemul hidraulic al mașinii. Designul și funcțiile supapelor externe John Deere variază pentru sistemele hidraulice cu centru închis și deschis. Utilizați supapa externă:

- În cazul în care unitatea de control al aplicațiilor UCC2 nu poate controla sistemul hidraulic al mașinii. În mod normal, această situație apare la modelele mai vechi de mașini sau modelele altor producători echipate cu sistem de ghidare John Deere și un conector ISO.
- Pentru a păstra conexiunile supapelor de control selectiv (SCV) ale mașinii. Supapa externă poate fi conectată la o supapă SCV deschisă de pe mașină sau poate utiliza blocul de putere hidraulică externă ca sursă de alimentare cu lichid hidraulic.

Componentele supapei externe

Blocul de control al sistemului hidraulic (A) direcționează debitul hidraulic către cilindrii hidraulici de poziționare a instrumentului.

Corpul supapei electronice (B) primește comenzi de la unitatea de control al aplicațiilor UCC2 și le transmite blocului de control al sistemului hidraulic.

⚠ ATENȚIE: Pentru a evita accidentele grave, asigurați-vă că zona din jurul echipamentului este liberă.

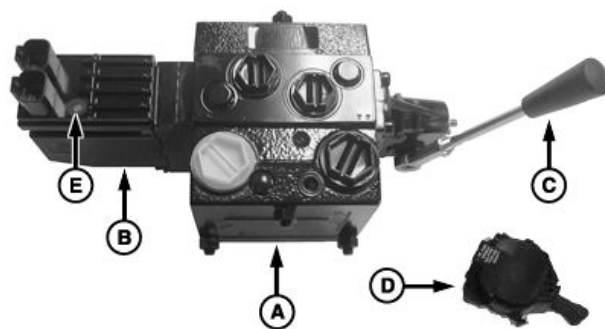
Acționarea manetei de control a supapei externe (C) poate cauza deplasarea instrumentului.

Maneta de control a supapei externe permite controlul manual al blocului de control al sistemului hidraulic.

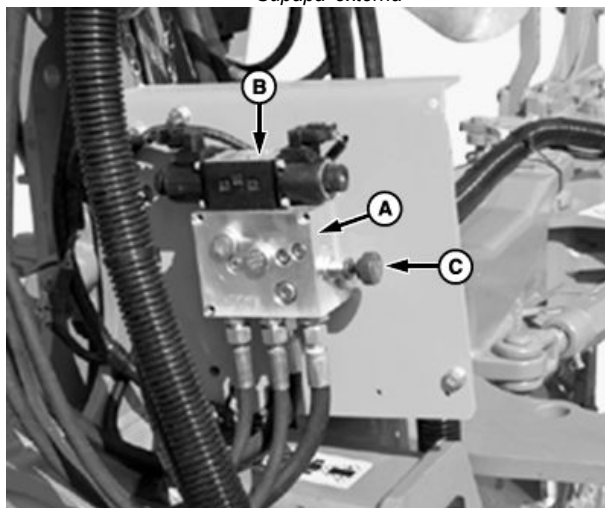
Maneta de control electronic de la distanță al supapelor SCV (D) permite controlul manual al blocului de control al sistemului hidraulic, de la platforma operatorului.

Indicatorul cu LED (E) indică starea sistemului corpului supapei electrice.

- Verde – supapa primește comenzi de la unitatea de control.



Supapa externă



Supapa externă

- | | |
|---|--|
| A—Blocul de control al sistemului hidraulic | D—Maneta electronică de control montată la distanță pentru SCV |
| B—Corpul supapei electronice | E—Indicator LED |
| C—Maneta de control a supapei externe | |

- Portocaliu – supapa este alimentată electric. Nu se primește nicio comandă de la unitatea de control.
- Roșu – indică o problemă. (Consultați secțiunea Depanarea.)

zb48j1t,1693385491776 -58-30AUG23-1/1

Comutator de înălțime a instrumentului

Piese John Deere pot fi configurate pentru mai multe designuri ale instrumentelor.

Dacă aplicația dvs. necesită un comutator de înălțime, contactați distribuitorul John Deere sau alt furnizor de service.

În manualul tehnic publicat de John Deere veți găsi informații suplimentare.

RW00482,0000876 -58-05AUG25-1/1

Camera AutoTrac Vision

O cameră AutoTrac Vision montată pe instrument
furnizează feedback unității de control al aplicațiilor UCC2.



Camera AutoTrac Vision

zb48j1t,1693385507896 -58-30AUG23-1/1

PC589268 —UN—09AUG23

Ansamblu

Circuitul de comandă "low side"

IMPORTANT: Pentru a evita deteriorarea unității de control al aplicațiilor UCC2, utilizați o bobină de releu (A) cu un curent nominal de maximum 1 A și nu depășiți tensiunea de 12 V.

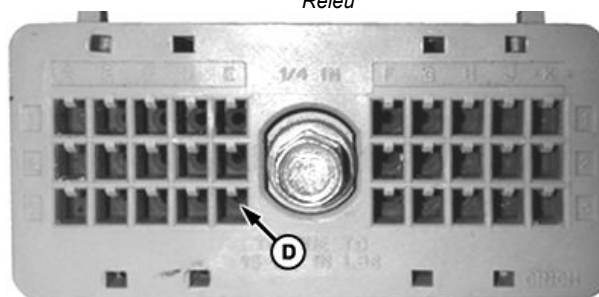
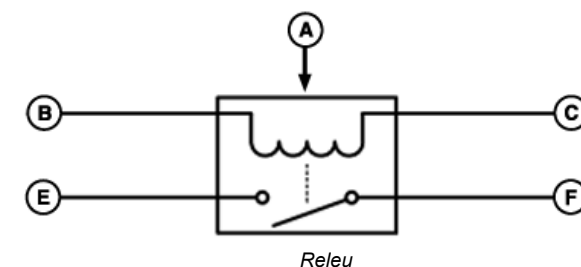
NOTĂ: Releul necesar pentru utilizarea circuitului de comandă "low side" pentru unitatea de control al aplicațiilor UCC2 nu este furnizat.

Aplicațiile care utilizează funcționalitatea de driver de pe partea inferioară:

- Instrumentele echipate cu frâne electronice, care blochează și eliberează roțile de direcție în timpul virajelor.
- Instrumentele cu sisteme hidraulice de direcție care utilizează valori electronice pentru a permite cilindrilor de direcție să funcționeze în poziția flotantă în timpul virajelor.

Conectați releul la o sursă de alimentare cu curent de intensitate joasă de 5–12 V c.c. (B) și masa (C) la pinul E3 (D) al conectorului unității de control al aplicațiilor UCC2.

Circuitul de comandă "low side" al pinului E3 se activează (se închide/se conectează la masă) și se menține cât timp AutoTrac este activ. Circuitul de comandă "low side" se dezactivează (se deschide) atunci când AutoTrac este inactiv.



Știft al circuitului de comandă "low side"

A—Releu (1 A sau mai puțin)
B—Sursă de alimentare cu
curent de intensitate joasă
C—Sol

D—E3
E—Sursă de alimentare cu
curent de intensitate înaltă
F—Dispozitiv electronic

zb48j1t,1693513049186 -58-31AUG23-1/1

PC26989 —UN—09APR19

PC26990 —UN—09APR19

Configurarea—Utilajul și instrumentul

Conectarea instrumentului

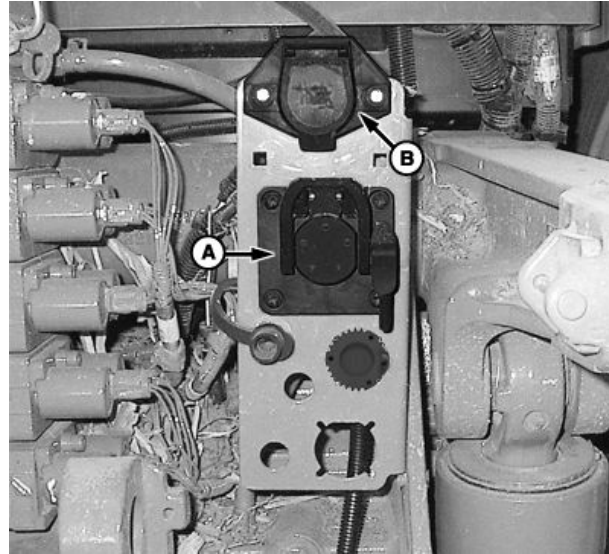
1. Opriți mașina, acționați frâna de parcare și scoateți cheia.

NOTĂ: Nu conectați instrumentul dacă mașina este pornită. Conectarea cu mașina pornită va genera defecțiuni care vor împiedica funcționarea sistemului de ghidare activă a instrumentului.

2. Conectați cablajul receptorului instrumentului la conectorul ISO cu 9 pini (A).
3. Conectați cablajul de alimentare permanentă al instrumentului la conectorul de alimentare permanentă de pe mașină.
4. Dacă instrumentul include lumini de drum, conectați cablajul luminilor la conectorul pentru lumini (B).
5. Realizați toate celelalte conexiuni necesare pentru atașarea instrumentului la tractor.

NOTĂ: Traseul furtunurilor hidraulice este esențial pentru o funcționare corectă. Supapa externă are ștanțată indicația P pentru conexiunea furtunului de presiune, indicația T pentru conexiunea furtunului de retur sau a furtunului rezervorului și indicația LS pentru conexiunea furtunului de detectare a sarcinii.

6. Dacă utilizați o supapă externă, conectați furtunul de presiune în furtunul de retur sau furtunul rezervorului la supapa externă și la maină. Dacă utilizați racordul



Partea din spate a tractorului

A—Conector ISO cu 9 pini

B—Conectorul lămpilor

Power Beyond pentru a alimenta supapa externă, conectați furtunul de detectare a sarcinii.

(Consultați manualul de utilizare al utilajului pentru informații suplimentare privind conectarea la utilaj a instrumentului și a sistemului hidraulic al instrumentului.)

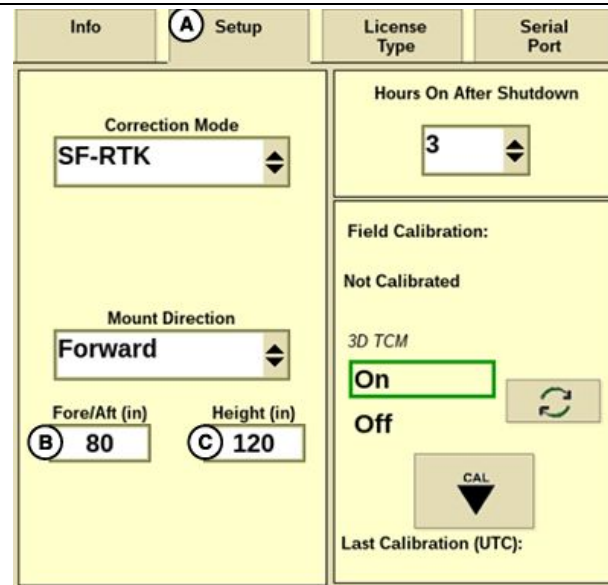
zb48j1t,1693513330291 -58-31AUG23-1/1

Configurarea receptorului StarFire de pe instrument

1. Navigați la paginile StarFire.
2. Selectați fila Configurare (A).
3. Introduceți valoarea 0 pentru distanța pivot (B) pentru receptorul instrumentului.
4. Introduceți înălțimea receptorului instrumentului (C). Înălțimea este măsurată de la sol până la partea centrală a pavilionului. Coborâți instrumentul cât mai aproape posibil de poziția de lucru atunci când măsurați înălțimea.

A—Fila Configurare
B—Caseta de introducere înainte/înapoi

C—Caseta de introducere înălțime



Ecranul de configurare StarFire

zb48j1t,1693513430746 -58-31AUG23-1/1

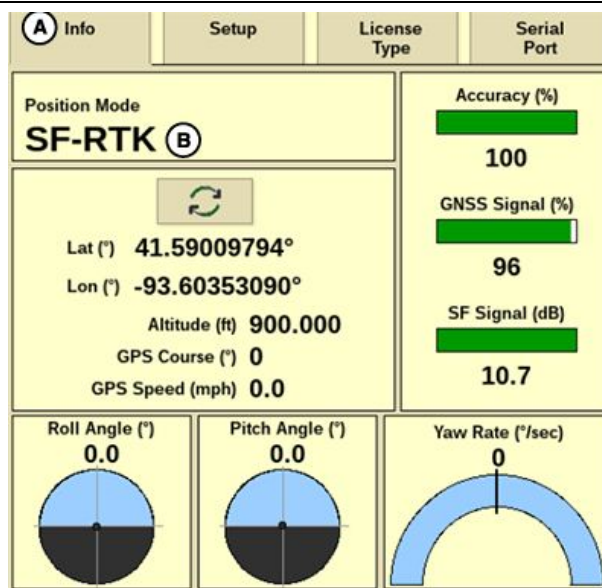
Optimizarea modulului de compensare a terenului (TCM)

Optimizați calibrarea TCM utilizând unitatea de măsurare inerțială (IMU) pentru a măsura unghiul de ruliu și rata de derivă înainte de a efectua calibrarea TCM.

1. Navigați la paginile StarFire.
2. Selectați fereastra Informații (A).
3. Verificați dacă modul de poziție (B) a obținut un semnal SF1 sau mai bun.

A—Fereastra Informații

B—Mod poziție



StarFire Principal—Fereastra de informații

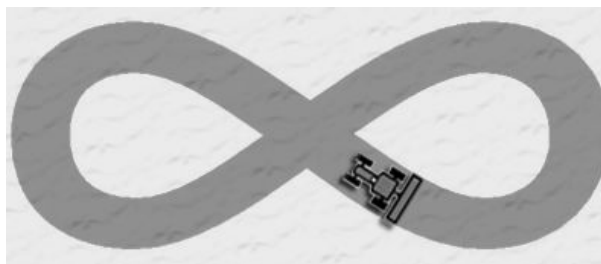
zb48j1t,1693513644852 -58-31AUG23-1/2

PC29125 —UN—26MAY23

4. Conduceți mașina în modul de conducere pentru optimizarea TCM de două ori pentru a permite inițializarea IMU.

5. Efectuați calibrarea TCM.

(Consultați Calibrarea modulului de compensare a terenului [TCM] pentru mai multe informații.)



Modelul de conducere pentru optimizarea TCM

zb48j1t,1693513644852 -58-31AUG23-2/2

PC21419 —UN—30JUL15

Calibrarea modulului de compensare a terenului (TCM)

NOTĂ: Receptoarele integrate StarFire 6000 sunt calibrate în fabrică. Dacă este necesară o calibrare pe teren, consultați manualul de utilizare al receptorului StarFire 6000.

1. Navigați la paginile StarFire.
2. Selectați fereastra Configurare.

Setup

Fila Configurare

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693513658356 -58-31AUG23-1/6

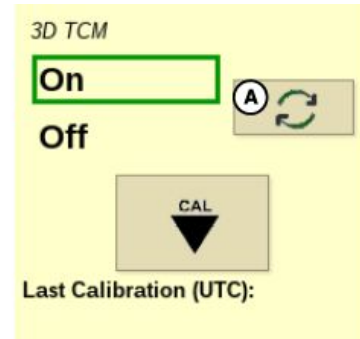
PC29126 —UN—26MAY23

Selectați butonul de comutare TCM (A) pentru a porni și opri TCM. Atunci când TCM este dezactivat, semnalul StarFire nu este corectat în funcție de dinamica utilajului sau pantele laterale. TCM este pornit implicit la acționarea alimentării.

NOTĂ: Pentru a cupla AutoTrac, TCM trebuie să fie activat.

Calibrați TCM astfel încât receptorul să poată stabili unghiul de ruli și unghiul de tangaj la valoarea 0°.

Înainte de calibrare, asigurați-vă că mașina și instrumentul sunt în stare de funcționare corespunzătoare și gata pentru lucrul pe câmp. Mașina trebuie să aibă lest, iar pneurile trebuie să fie umflate corect. Coborâți instrumentul cât mai aproape posibil de poziția de lucru atunci când calibrați.



Buton de comutare TCM

A—Buton de comutare TCM

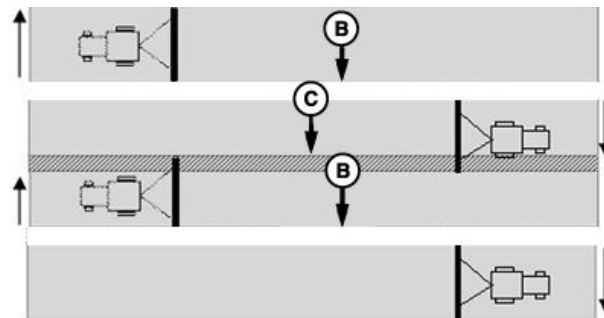
zb48j1t,1693513658356 -58-31AUG23-2/6

Calibrați TCM de fiecare dată când receptorul este demontat de la mașină și remontat sau dacă s-a schimbat unghiul TCM față de mașină. Schimbările unghiului TCM față de utilaj pot crea un decalaj și arată ca o omitere (B) sau suprapunere (C) constantă în timpul funcționării de la o cursă la alta. Cauzele posibile ale acestui decalaj includ un mic decalaj al consolei de montare StarFire, un mic decalaj al cabinei utilajului sau există presiuni neuniforme din pneuri pe o parte față de cealaltă.

Pentru a elimina decalajul, poziționați utilajul și calibrați TCM. Parcurgeți o cursă, întoarceți mașina și parcurgeți aceeași cursă în sens opus. Dacă mașina nu urmează aceeași cursă, măsurați distanța decalajului și introduceți valoarea la decalajul instrumentului.

Poziționarea mașinii și calibrarea modului de compensare a terenului (TCM)

1. Parcați mașina pe o suprafață solidă și orizontală și opriți-o complet (cabina nu oscilează).



Suprapunere și omitere

B—Omitere

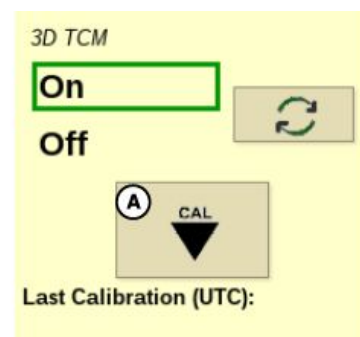
C—Suprapunere

2. Marcați poziția pneurilor sau a șenilelor pe sol pentru a nota poziția punții.

zb48j1t,1693513658356 -58-31AUG23-3/6

3. Selectați butonul Calibrare (A).

A—Butonul Calibrare



Butonul Calibrare

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693513658356 -58-31AUG23-4/6

4. Selectați butonul Acceptare. Apare bara de stare pentru calibrare, apoi dispare când ați terminat.

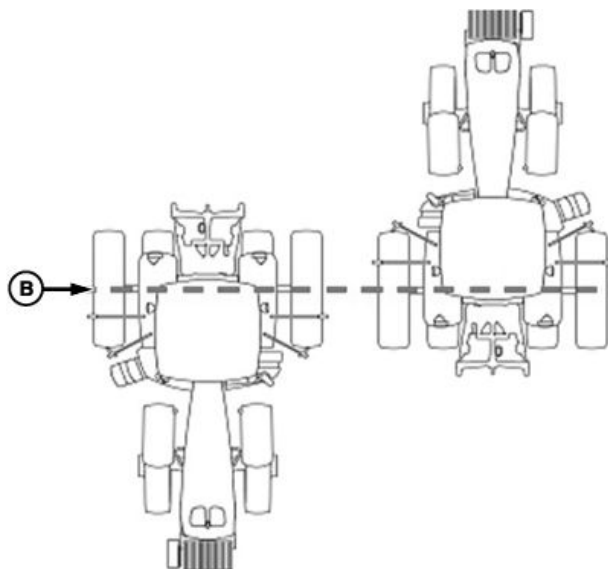
PC29129 —UN—26MAY23



Buton Acceptare

C—Punct de pivotare al
utilajului

zb48j1t,1693513658356 -58-31AUG23-5/6

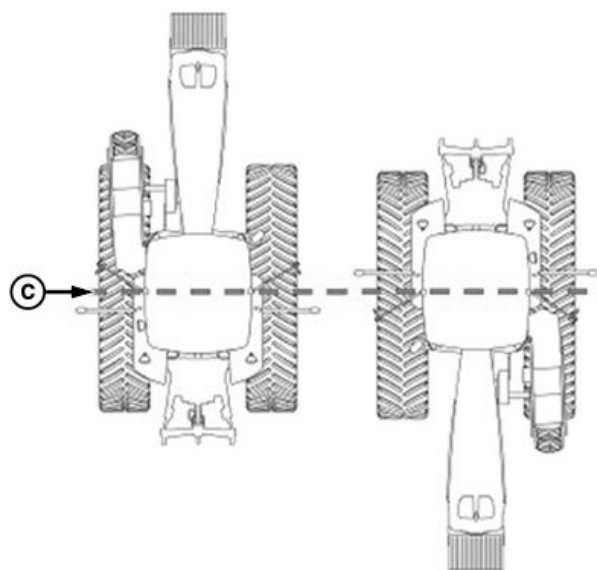


Mașini cu punte față flotantă

PC19995 —UN—03SEP14

B—Punte spate

5. Întoarceți mașina cu 180°, cu fața în sens opus. Asigurați-vă că pneurile sunt în poziția corespunzătoare pentru puntea față fixă sau flotantă și că mașina s-a oprit complet (cabina nu oscilează).
- Pentru utilajele cu punte față flotantă (tracțiune mecanică pe roțile față [MFWD], suspensie cu articulații independente [ILS] sau suspensie cu articulație triplă [TLS], poziționați roțile astfel încât puntea spate (B) să se afle în același loc la efectuarea calibrării în 2 puncte.
 - Pentru mașinile cu roți pe punte fixă sau șenile (tractoare cu șenile, autocisterne de stropit din seriile 47X0 și 49X0 sau tractoare cu roți din seriile 9000 și 9020), amplasați roțile sau șenilele astfel încât punctul de pivotare (C) al mașinii să se afle în același loc la orientarea în orice direcție.
6. Selectați butonul Acceptare. Se afișează bara de stare de calibrare, care dispare la încheierea calibrării.
7. Selectați butonul Acceptare pentru a reveni la fila Configurare. Dacă nu a reușit calibrarea, recalibrați TCM.



Utilaje cu roți și punte fixă sau șenile

PC19996 —UN—03SEP14

zb48j1t,1693513658356 -58-31AUG23-6/6

Reglarea supapei de control selectiv (SCV)

ATENȚIE: Setarea unui debit excesiv al SCV poate cauza deplasarea bruscă a mașinii la acționarea cilindrilor. Pentru a evita accidentele înainte de a acționa butonul SCV pentru a verifica debitul curent, asigurați-vă că nu se află nimeni în apropierea mașinii. Extinderea sau retragerea completă a cilindrului trebuie să dureze aproximativ 2 secunde.

Pentru a afișa indicatorul modului automat (A), controlul automat al SCV necesită:

- O unitate de control al aplicațiilor UCC2 instalată.
- O supapă SCV este configurată.

Controlul automat al SCV se activează atunci când supapa SCV este adusă în poziția de reținere mecanică față. Modul automat necesită o viteză de cel puțin 0,1 km/h (0.06 mph) pentru a activa automat elementele hidraulice ale instrumentului.

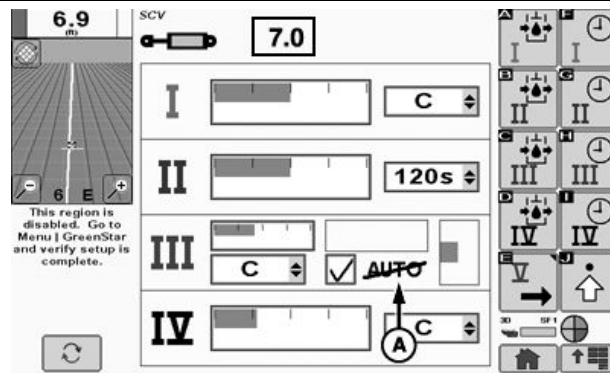
- Indicația CommandCenter—AUTO cu textul barat semnifică faptul că modul Automat nu este activ. Indicația !AUTO! indică o defecțiune, precum și faptul că modul automat este nefuncțional. Indicația AUTO semnifică funcționarea normală în modul automat.
- Indicația TouchSet—EC indică faptul că modul Automat nu este activ. Indicația AC semnifică funcționarea normală în modul automat.

Setarea de debit pentru poziția de reținere mecanică a supapei SCV se aplică atât extinderii, cât și retragerii. Unitatea de control al aplicațiilor UCC2 controlează automat durata poziției de reținere mecanică la selectarea unui tip de control și activarea modului automat.

Reglați debitul din poziția de reținere pentru fiecare operațiune.

(Pentru mai multe informații privind comenzile SCV, consultați manualul de utilizare.)

SCV poate fi operată pentru a observa debitul în timpul modului de reglare.



CommandCenter GreenStar 3



Afișaj TouchSet

A—Indicatorul modului automat

Debitul generat la SCV (aproximativ)		
Setările debitului SCV	Debit	
	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

leșirea debitului SCV

^a 0,1 = setarea minimă a debitului

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693513668856 -58-31AUG23-1/5

PC22224 —UN—26FEB16

PC22225 —UN—26FEB16

CommandCenter GreenStar 3

PC589248 —UN—09AUG23

1. Selectați butonul Meniu CommandARM.
2. Selectați butonul SCV.
3. Selectați tasta soft Setări avansate.



Butonul Meniu CommandARM > butonul SCV > tasta soft Setări avansate

zb48j1t,1693513668856 -58-31AUG23-2/5

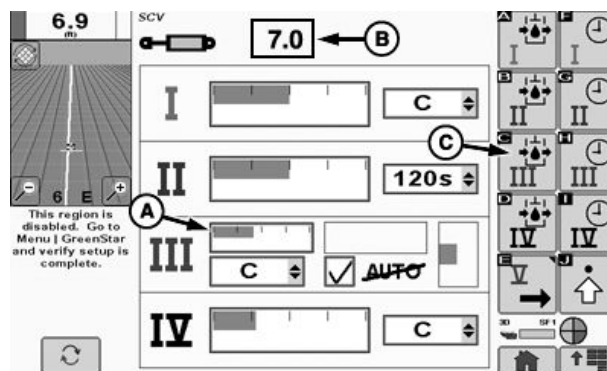
NOTĂ: Graficul cu bare (A) indică debitul din poziția de reținere mecanică (B).

4. Selectați tasta soft Setare extindere (C) pentru supapa SCV utilizată pentru a naviga în graficul cu bare pentru debitul din poziția de reținere mecanică. Selectați butonul Confirmare pentru a evidenția elementul dorit. Rotiți discul de reglare pentru a regla debitul, apoi selectați butonul de confirmare.

A—Graficul de bare pentru debit din poziția de reținere mecanică

C—Tastă soft Setare extindere

B—Caseta pentru valoarea debitului din poziția de reținere mecanică



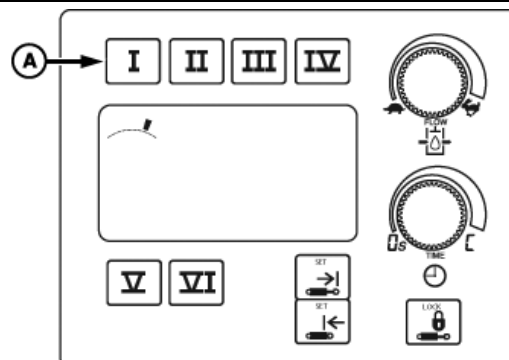
Pagina principală SCV

PC22226 —UN—10MAR16

zb48j1t,1693513668856 -58-31AUG23-3/5

Afișaj TouchSet

A—Butoane de selecție SCV



Reglați debitul supapei de control selectiv

PC17987 —UN—07NOV13

Continuare pe pagina următoare

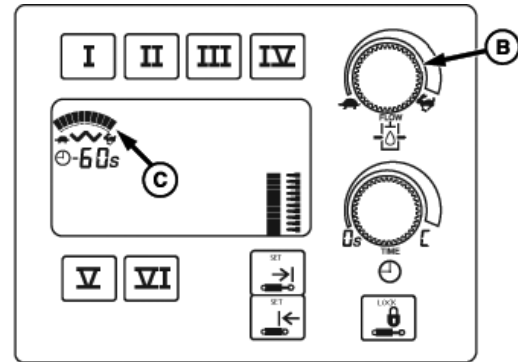
zb48j1t,1693513668856 -58-31AUG23-4/5

1. Selectați butonul (A) pentru supapa SCV utilizată. Ecranul de sub butoanele de selecție a SCV indică debitul anterior.

NOTĂ: Atunci când operatorul rotește roțița de reglare (B), numărul de segmente crește sau scade proporțional cu debitul.

2. Rotiți discul de reglare a debitului în sens orar pentru a mări debitul sau în sens antiorar pentru a reduce debitul. Setarea debitului este indicată pe graficul cu bare (C) atunci când sunt efectuate reglaje.

B—Butonul rotativ de reglare a debitului **C—Graficul de bare debitului**



Panou de afișaj

zb48j1t,1693513668856 -58-31AUG23-5/5

PC17988 —UN—07NOV13

Reglarea supapei duble de contrabalansare

NOTĂ: Este recomandat un debit de 11–30 l/min (3–8 gal/min).

Dacă debitul hidraulic este reglat, efectuați testul de calibrare a pragului supapelor de control selectiv (SCV).

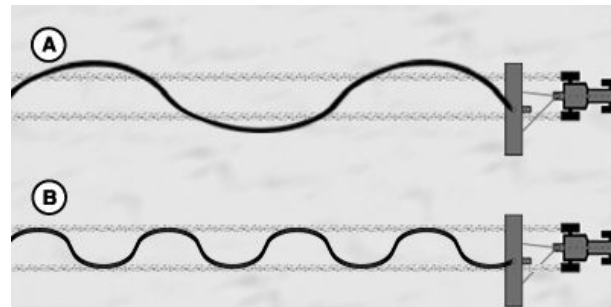
O supapă de contrabalansare controlează o sarcină în micare și previne instabilitatea acesteia. Controlarea sarcinii permite o tranziție lină a deplasării instrumentului. Setările supapei duble de contrabalansare depind de tipurile și configurația cilindrilor hidraulici.

Rotii cartul supapei în sens orar pentru a crește presiunea.

Rotii cartul supapei în sens antiorar pentru a reduce presiunea.

Puneți sistemul în funcțiune și monitorizați condițiile de teren. Dacă se produce erpuirea instrumentului, reglați presiunea supapei de contrabalansare.

- Dacă erpuirea instrumentului este lentă (A), presiunea este prea ridicată. Rotii cartul supapei în sens antiorar pentru a reduce presiunea.



erpuirea instrumentului

A—erpuire lentă

B—erpuire agresivă

- Dacă erpuirea instrumentului este agresivă (B), presiunea este prea redusă. Rotii cartul supapei în sens orar pentru a crește presiunea.

AE77568,0000297 -58-05JAN17-1/1

PC23480 —UN—09DEC16

Configurarea—Unitatea de control al aplicațiilor UCC2

Prezentare generală a expertului de configurare

Expertul pentru configurare din acest manual este o prezentare generală pentru sistemul John Deere de ghidare activă a instrumentului și Direcție plug. Unitatea de control al aplicațiilor UCC2 poate controla mai multe funcții simultan. De exemplu, puteți utiliza John Deere Active Implement Guidance™ și iGrade pe diferite instrumente. Puteți utiliza iGrade cu John Deere Active Implement Guidance™ pentru instrumente de formare a patului germinativ, pentru a menține gradientul brazdei. Această metodă facilitează scurgerea apei din brazde lăsând stratul superior al solului intact.

(Pentru mai multe informații, consultați manualul de utilizare a iGrade și Acționare distanță.)

Prin selectarea și configurarea mai multor funcții, sunt disponibile mai multe funcții ale aplicației.

Expertul pentru configurare ghidează operatorul într-o serie de operații în funcție de opțiunile selectate. Selectați

PC29130 —UN—26MAY23



Butoanele Pagina anterioară și Pagina următoare

butoanele Pagina anterioară și Pagina următoare pentru a naviga în expertul de configurare.

zb48j1t,1693513782299 -58-31AUG23-1/4

În afara acestui manual de utilizare, operatorul poate selecta tasta soft Ajutor pentru mai multe informații despre o anumită etapă.

Pentru lansarea expertului pentru configurare:

1. Navigați la paginile controlerului de aplicații.

PC29131 —UN—26MAY23



Tasta soft Ajutor

zb48j1t,1693513782299 -58-31AUG23-2/4

2. Selectați tasta soft Configurare controler.

PC29132 —UN—26MAY23



Tasta soft Configurare controler

zb48j1t,1693513782299 -58-31AUG23-3/4

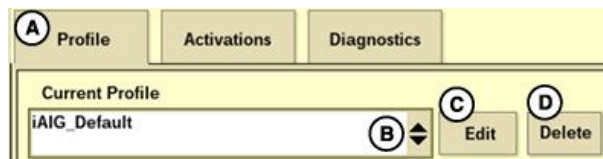
3. Selectați fila Profil (A).
4. Selectați un profil din meniul derulant Profil actual (B).
 - Selectați Adăugare profil nou din lista de meniu a profilului actual (B).
 - Selectați un profil existent pentru editare.

NOTĂ: După configurarea unui profil, fila Profil se completează cu mai multe elemente. Fiecare element permite modificarea unor setări individuale fără a parcurge etapele expertului de configurare.

5. Selectați butonul de editare (C).

NOTĂ: Butonul Ștergere (D) se afișează numai dacă este selectat un profil existent.

PC29133 —UN—26MAY23



Fila Profil

A—Fila Profil
B—Meniul derulant Profil actual

C—Butonul Editare
D—Butonul Ștergere

6. Selectați funcțiile necesare pentru sarcina respectivă.

zb48j1t,1693513782299 -58-31AUG23-4/4

Decalaje GPS

Afișajele din generația 4 au caseta de bifare opțională "Importați automat dimensiuni din Managerul de echipamente, dacă sunt disponibile" (A). Când aceasta este selectată, iar dimensiunile sunt importate cu succes, casetele de introducere pentru decalaje sunt completate automat și estompate.

NOTĂ: Asigurați-vă că valorile pentru decalaj introduse în aplicațiile de configurare a unității de control al aplicațiilor, receptorului StarFire și echipamentului corespund.

Pentru John Deere Active Implement Guidance™, selectați tasta soft Configurare unitate de control, apoi fereastra Profil și apoi butonul de editare decalaje GPS.

- Consultați Decalajele receptorului GPS al mașinii și Decalajele receptorului GPS al instrumentului.

Pentru Direcție plug, selectați tasta soft Configurare Direcție plug, apoi fila Configurare, apoi butonul de editare decalaje echipament.

- Dacă este prevăzut numai un receptor de sistem de poziționare globală a mașinii (GPS), consultați Decalajele echipamentelor și Decalajele receptorului GPS al mașinii.
- Dacă atât receptorul GPS al mașinii, cât și cel al instrumentului sunt montate și receptorul instrumentului este setat pentru controlul lățimii, consultați Decalajele receptorului GPS al mașinii și Decalajele receptorului GPS al instrumentului.
(Pentru a selecta receptorul GPS al instrumentului, consultați Controlul lățimii – Direcție plug.)

Decalaje GPS

A—Caseta de bifare Importați automat dimensiuni din Managerul de echipamente, dacă sunt disponibile

Decalajele echipamentelor

1. Introduceți decalajul conexiunii GPS în caseta de introducere (A).
2. Introduceți punctul de lucru în caseta de introducere (B).
3. Selectați butonul de editare (C).

Decalajele receptorului GPS al mașinii

A—Caseta de introducere decalaj conexiune GPS
B—Caseta de introducere punct de lucru

C—Butonul Editare

Decalajele echipamentelor

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693513794137 -58-31AUG23-2/4

PC29134—UN—26MAY23

PC589249—UN—09AUG23

1. Introduceți decalajul lateral în caseta de introducere (A).
2. Introduceți înălțimea în caseta de introducere (B).

Decalajele receptorului GPS al instrumentului

A—Caseta de introducere decalaj lateral

B—Casetă de introducere înălțime

Machine GPS Receiver Offsets

Serial Number: 12345

Machine Dimensions



GPS Offsets

Lateral Offset:

1

0.0 A

Center (in)

Height:

2

0.0 B

(in)

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

Return

Decalajele receptorului GPS al mașinii

zb48j1t,1693513794137 -58-31AUG23-3/4

PC29135—UN—26MAY23

1. Introduceți decalajul lateral în caseta de introducere (A).

NOTĂ: Decalajul longitudinal este distanța pe orizontală unde produsul este distribuit și receptor. O valoare pozitivă va fi mai apropiată de tractor, iar una negativă va fi mai departe de acesta.

2. Introduceți decalajul longitudinal în caseta de introducere (B).
3. Introduceți înălțimea în caseta de introducere (C).

A—Caseta de introducere decalaj lateral

C—Casetă de introducere înălțime

B—Caseta de introducere decalaj longitudinal

Implement GPS Receiver Offsets

Implement 1 GPS

Serial Number: 12346

GPS Offsets

Lateral Offset:

1

0.0 A

Center (in)

Inline Offset:

2

0.0 B

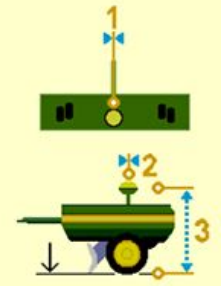
(in)

Height:

3

0.0 C

(in)



Return

Decalajele receptorului GPS al instrumentului

zb48j1t,1693513794137 -58-31AUG23-4/4

PC29136—UN—26MAY23

Porturile seriale

Selectați tasta soft Configurare controler > fila Profil > butonul Editare porturi seriale > butonul Editare port serial 1 sau 2.

1. Selectați viteza de transfer din meniul derulant (A).
2. Selectați dispozitivul care utilizează portul serial din meniul derulant (B).
3. Pentru a activa mesajele National Marine Electronics Association (NMEA), selectați caseta de bifare (C).
 - a. Selectați tipul de mesaj NMEA din meniul derulant (D).
 - GGA
 - GGA, GSA
 - GGA, GSA, VTG
 - GGA, GSA, RMC
 - NMEA All
 - b. Selectați rata NMEA din meniul derulant (E).

A—Meniul derulant Viteză de transfer

B—Meniul derulant Utilizat de
C—Caseta de bifare Activare NMEA

D—Meniul derulant Tip mesaj NMEA

E—Meniul derulant Viteză NMEA

Port serial 1

PC29137—UN—26MAY23

zb48j1t,1693513956052 -58-31AUG23-1/1

Configurarea paginii de rulare

După configurarea unui controler de aplicații, se poate configura o pagină de rulare care să afișeze informațiile și funcțiile controlerului de aplicații.

Pentru a configura o pagină de rulare, utilizați aplicația Administrator amplasare și selectați un modul al controlerului de aplicații.

(Consultați manualul de utilizare a afișajului pentru a configura paginile de rulare.)

RW00482,00007A2 -58-24JUN19-1/1

Controlul direcției – Sistemul de ghidare activă a instrumentului

Selecțiați tasta soft Sistemul de ghidare activă a instrumentului, fila Configurare și apoi butonul de editare control direcție.

Meniurile derulante (A–C) sunt completate automat pe baza detecției de semnale CAN și hardware. Asigurați-vă că există conexiune între unitatea de control al aplicării și magistrala CAN și că toate semnalele de intrare și de ieșire sunt conectate înainte de configurare. Senzorul de feedback al direcției completează valoarea automat atunci când se detectează o tensiune de 0,1–4,9 V la pinul analogic 1 sau 2.

1. Asigurați-vă că selectarea supapei este corectă.
2. Asigurați-vă că senzorul de feedback al direcției este corect.
3. Asigurați-vă că interfața este corectă.

- Supapa externă de control selectiv (SCV) și comutatorul pentru SCV externă
 - Compatibilă cu tractoarele furnizate de alți producători decât John Deere, tractoarele din seria 60 și cele mai vechi, tractoarele 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10, 7X20 și tractoarele 7X30 cu șasiu mic.
- John Deere moștenită
 - Compatibilă cu tractoarele 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10 și 9X20.
 - Utilizați numai SCV 1 sau 3.
 - Necesită conectarea cablajului unității de control al aplicațiilor UCC2 la conectorul de șuntare din spatele cabinei tractorului.
- SCV John Deere proprie
 - Compatibilă cu tractoarele 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R Faza finală 4 (FT4), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT și 9RX.
 - Poate fi utilizată orice supapă SCV.
 - Nu conectați cablajul unității de control al aplicațiilor UCC2 la conectorul de șuntare din spatele cabinei tractorului.
 - Dacă supapa de control selectiv este mapată la un joystick, nu poate fi controlată prin comandă JD Prop.
- ISO SCV
 - Compatibilă cu tractoarele 6R, 6M (dacă există supape SCV electronice opționale), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT și 9RX.
 - Poate fi utilizată orice supapă SCV.

Control direcție

- A—Meniul derulant Selecție supapă
B—Meniul derulant Senzor feedback de direcție
C—Meniul derulant Interfață

- D—Caseta de bifare Direcție deplasare laterală
E—Butonul Calibrare automată
F—Butonul Calibrare manuală

- Nu conectați cablajul unității de control al aplicațiilor UCC2 la conectorul de șuntare din spatele cabinei tractorului.
 - JD Smart Implement Valve
 - Dacă se utilizează interfața JD Smart Implement Valve, senzorul de selectare a supapei și cel de feedback al direcției vor fi în mod automat în gri. Atunci când este selectată interfața JD Smart Implement Valve, selecția supapei și senzorul de feedback al direcției sunt completate automat.
4. Pentru a activa un mecanism de deplasare laterală, selecțiați caseta de bifare Direcție deplasare laterală (D).
 5. Selecțiați butonul Calibrare automată (E) sau Calibrare manuală (F) și finalizați calibrarea direcției.

(Pentru mai multe informații despre calibrarea manuală și cea automată, consultați Calibrările direcției.)

zb48j1t,1693514044885 -58-31AUG23-1/1

PC29138—JUN—26MAY23

Calibrările direcției – Sistemul de ghidare activă a instrumentului

⚠ ATENȚIE: Pentru a evita accidentele grave, asigurați-vă că zona din jurul echipamentului este liberă. Pentru această procedură este necesară deplasarea în față a vehiculului. Instrumentul se va deplasa în timpul calibrării. Citiți și urmați indicațiile de la paragraful Utilizați sistemele de automatizare a instrumentelor în siguranță din secțiunea Siguranța înainte de a efectua calibrarea.

NOTĂ: Valorile pragului sunt unice pentru fiecare supapă de control selectiv (SCV) datorită toleranțelor normale de fabricație. Reglarea fină a pragului la valoarea minimă care generează o schimbare a tensiunii senzorului oferă performanțe optime. Senzorul de feedback trebuie să aibă o diferență de minimum 1 V între pozițiile maxime din stânga, respectiv dreapta.

Calibrările direcției sunt utilizate pentru a calibra unitatea de control al aplicațiilor UCC2, astfel încât aceasta să determine valoarea minimă a semnalului necesar de la unitatea hidraulică de control pentru a pune în mișcare mecanismul de direcție. Fără calibrarea direcției, mecanismul de direcție poate acționa direcția mai rapid într-un sens, poate acționa direcția mai puțin sau mai mult sau este posibil să nu funcționeze conform așteptărilor, din cauza limitărilor sistemului hidraulic. Din cauza acestor probleme, va fi dificilă menținerea unei erori laterale zero de unitatea de control.

NOTĂ: Este important ca senzorul de unghi al roților să se miște simultan cu cilindrul hidraulic care determină mișcarea mecanismului de direcție.

Calibrați dacă:

- Se creează un profil nou.
- Atât valoarea de extindere, cât și cea de retragere sunt setate la 5 sau 250 (valorile implicite).
- Valorile sunt copiate de pe altă mașină.
- Traseul furtunurilor hidraulice se schimbă între supapele SCV.
- Se efectuează reparații la componentele hidraulice ale mașinii sau instrumentului.
- Supapa de contrabalansare este reglată.
- Este reglat debitul hidraulic.

NOTĂ: Asigurați-vă că uleiul hidraulic se află la temperatura de funcționare înainte de a efectua calibrarea.

Ordinea de operațiuni pentru reglarea sau ajustarea valorilor de sensibilitate ale sistemului de ghidare activă a instrumentului

1. Efectuați calibrarea automată a direcției. În cazul în care Calibrarea automată a direcției eșuează, treceți la Calibrarea manuală a direcției.
2. Asigurați-vă că valorile de tensiuni sunt adecvate și că pragurile sunt corecte.
3. Verificați comanda de poziție pentru senzorul de unghi al roților (WAS).

NOTĂ: Dacă oricare dintre elementele de mai sus este incorect, nimic nu va funcționa corect.

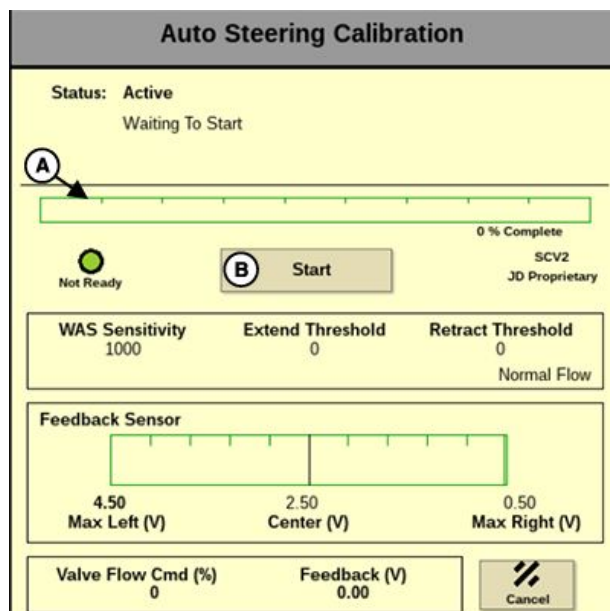
4. Treceți la Urme de ghidare și Sensibilități cumulate în funcție de comportamentul utilajului. De exemplu, dacă utilajul ajunge la linie și depășește limitele, reglați Sensibilitatea urmei de ghidare în mod corespunzător (reduceți valoarea). Dacă sensibilitatea cumulată este prea mare, aceasta afectează sensibilitatea urmei de ghidare.

Calibrarea direcției automate

Selectați tasta soft Sistemul de ghidare activă a instrumentului > fila Calibrări > butonul Calibrare automată.

Calibrarea automată este o calibrare ghidată, care îndrumă operatorul în procesul de calibrare, pentru a determina pragul supapei, polaritatea furtunului hidraulic și sensibilitatea unghiului roților. Calibrarea automată poate fi aplicată la majoritatea mecanismelor de direcție ale instrumentelor. Bara de progres (A) afișează progresul calibrării direcției.

1. Aduceți supapa SCV selectată în modul automat.
2. Conduceți utilajul în direcția înainte, cu o viteză mai mare de 0,7 km/h (0.45 mph), și cuplați AutoTrac.
(Consultați manualul de utilizare al utilajului pentru informații privind cerințele de viteză ale SCV.)
3. Selectați butonul Pornire (B).



Calibrarea automată a direcției

A—Bara de progres

B—Butonul Pornire

PC29145 —UN—26MAY23

zb48j1t,1693514109289 -58-07AUG25-2/9

- Deplasați manual actuatorul de direcție în poziție centrală, apoi selectați butonul Setare centru.

PC29143 —UN—26MAY23



Butonul Setare centru

zb48j1t,1693514109289 -58-07AUG25-3/9

- Deplasați manual actuatorul de direcție în poziția maximă la stânga, apoi selectați butonul Setare maxim stânga.

PC29142 —UN—26MAY23



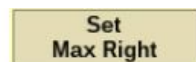
Butonul Setare maxim stânga

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693514109289 -58-07AUG25-4/9

- Deplasați manual actuatorul de direcție în poziția din extrema dreaptă, apoi selectați butonul Setare maxim dreapta.

PC29144 —UN—26MAY23



Butonul Setare maxim dreapta

- Continuați să vă deplasați înainte și permiteți finalizarea calibrării direcției. În cazul în care calibrarea automată nu reușește, efectuați calibrarea manuală.

Calibrarea manuală a direcției

Când efectuați o calibrare manuală a direcției, sensibilitățile urmei de ghidare, cumulate și ale senzorului de unghi al roților (WAS) trebuie setate manual. (Consultați secțiunea Sensibilitatea direcției—Active Implement Guidance pentru mai multe detalii despre modul de reglare a acestor sensibilități.)

Selectați tasta soft Sistemul de ghidare activă a instrumentului > fila Calibrări > butonul Calibrare manuală.

- Aduceți supapa SCV selectată în modul automat.
- Aduceți SCV în poziția de reținere mecanică pentru extindere, nu în cea de flotare.
- Conduceți utilajul înainte la o viteză mai mare de 0,7 km/h (0.45 mph). Nu cuplați AutoTrac.

(Consultați manualul de utilizare al utilajului pentru informații privind cerințele de viteză ale SCV.)

zb48j1t,1693514109289 -58-07AUG25-5/9

- Mutați manual actuatorul de direcție în poziție centrală, apoi selectați butonul Setare centru (A).

NOTĂ: Pentru unele instrumente este necesară retragerea completă a senzorului pentru a mări raza de deplasare pentru extindere.

- Selectați butonul Extindere test (B).

NOTĂ: Direcțiile stânga și dreapta sunt cele văzute de către operatorul așezat în cabină, cu fața către parbriz. Dacă instrumentul se deplasează în direcția opusă celei scontate, selectați caseta de bifare Inversare ieșire (C).

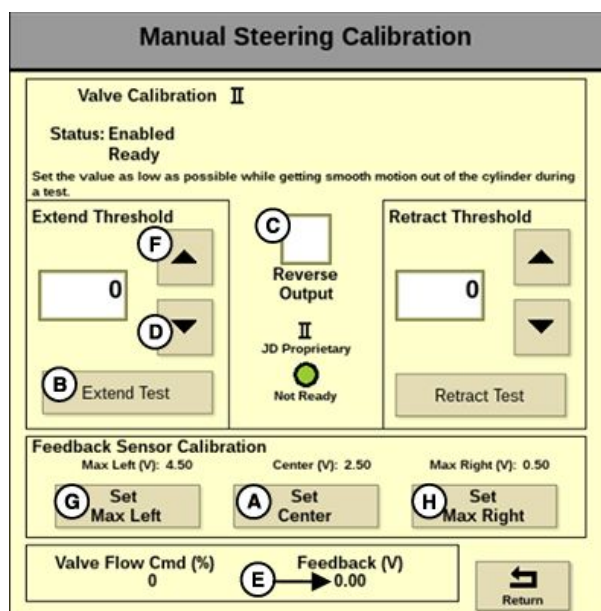
- Selectați butonul de reducere (D) până când nu mai apar modificări ale tensiunii de reacție (E).

- Selectați butonul de mărire (F) până când tensiunea senzorului se schimbă cât mai lent posibil în timp ce mișcarea continuă este menținută.

NOTĂ: Pentru reglaje mai fine peste cele 10 incremente, faceți clic pe caseta numerică și introduceți manual valorile. Acest lucru asigură funcționarea optimă a cilindrului.

NOTĂ: În cazul în care cilindrul de direcție al instrumentului ajunge la cursa maximă sau minimă în timpul testului, re poziționați cilindrul.

- Amplasați complet cilindrul de direcție și selectați poziția maximă corespunzătoare. În cazul în care este extins complet spre stânga, selectați Setare maxim stânga (G) sau, dacă este extins complet spre dreapta, selectați Setare maxim dreapta (H).



Calibrarea manuală a direcției

- | | |
|-------------------------------------|--------------------------------|
| A—Butonul Setare centru | E—Tensiunea de reacție |
| B—Butonul Test extindere | F—Butonul de mărire |
| C—Caseta de bifare Inversare ieșire | G—Butonul Setare maxim stânga |
| D—Butonul de reducere | H—Butonul Setare maxim dreapta |

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693514109289 -58-07AUG25-6/9

PC29139 —UN—06JUN23

9. Selectați butonul Oprere test.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Butonul Oprere test

zb48j1t,1693514109289 -58-07AUG25-7/9

10. Selectați butonul Test retragere (A).

11. Selectați butonul de reducere (B) până când nu mai apar modificări ale tensiunii de reacție (C).

12. Selectați butonul de creștere (D) până când tensiunea senzorului se schimbă cât mai lent posibil în timp ce mișcarea continuă este menținută.

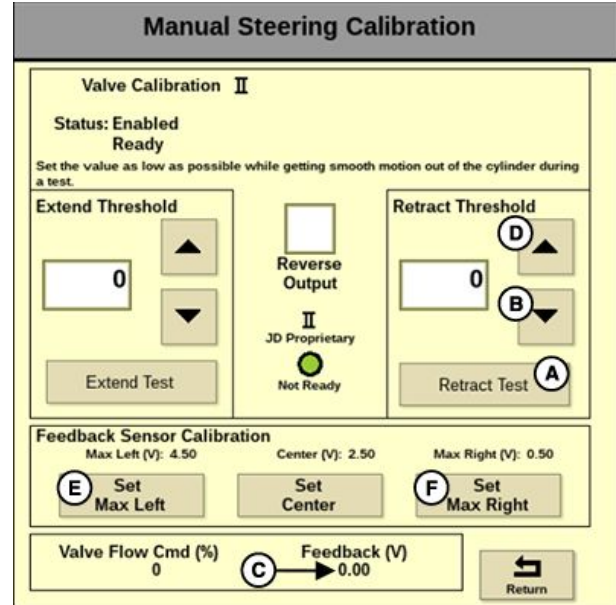
NOTĂ: Pentru reglaje mai fine peste cele 10 incremente, faceți clic pe caseta numerică și introduceți manual valorile. Acest lucru asigură funcționarea optimă a cilindrilor.

NOTĂ: În cazul în care cilindrul de direcție al instrumentului ajunge la cursa maximă sau minimă în timpul testului, re poziționați cilindrul.

13. Retrageți complet cilindrul de direcție și selectați poziția maximă corespunzătoare. Dacă este retras complet spre stânga, selectați Setare maxim stânga (E) sau dacă este retras complet spre dreapta, selectați Setare maxim dreapta (F).

A—Butonul Test retragere
B—Butonul de reducere
C—Tensiunea de reacție

D—Butonul de mărire
E—Butonul Setare maxim stânga
F—Butonul Setare maxim dreapta



Calibrarea manuală a direcției

PC29140 —UN—06JUN23

zb48j1t,1693514109289 -58-07AUG25-8/9

14. Selectați butonul Oprere test.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Butonul Oprere test

zb48j1t,1693514109289 -58-07AUG25-9/9

Sensibilitatea direcției—John Deere Active Implement Guidance™

Selectați tasta soft Sistemul de ghidare activă a instrumentului > fila Calibrări > butonul Sensibilitate direcție.

Pentru a ajusta setările de sensibilitate a direcției, selectați butoanele de reducere (A) sau de mărire (B). Asigurați-vă că reglajele reduc erorile la fiecare cursă. Pentru a vizualiza erorile, selectați comutatorul (C) pentru a comuta între Eroare urmărire instrument (D) sau Performanțe control 95% (E). Cu cât rata erorilor este mai mică, cu atât performanțele sunt mai bune. Utilizați butonul pentru pagina următoare (F) și cel pentru pagina anterioară (G) pentru a naviga între pagini.

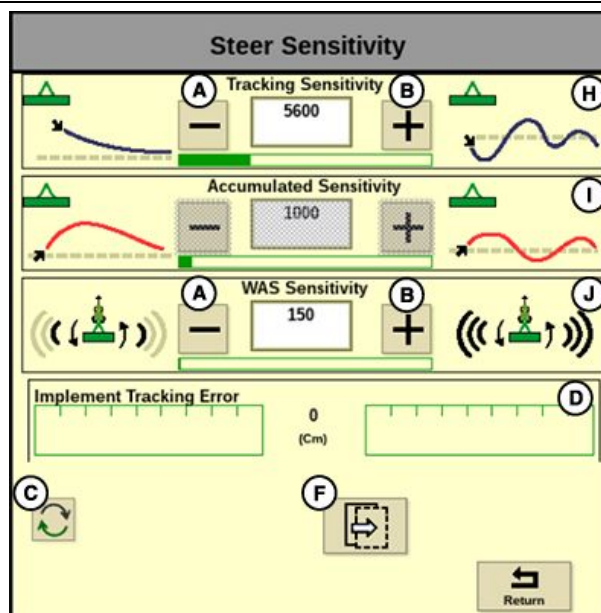
Sensibilitatea urmei de ghidare (H)—Sensibilitatea urmei de ghidare indică viteza cu care utilajul ajunge la linie. Dacă nu ajunge suficient de repede la linie, măriți valoarea. Afectează atât achiziția, cât și urmărirea. Amplificarea este proporțională, deci valoarea poziției comandate a actuatorului pentru o eroare laterală dată va fi direct proporțională. De exemplu, dacă valoarea de sensibilitate a urmăririi e de 100 și există o eroare laterală de 25 cm (10 in), sistemul comandă modificarea poziției actuatorului cu 10%. Dacă valoarea este mărită la 1000, sistemul comandă poziția de 100% a actuatorului. Aceasta este amplificarea care afectează, în general, agresivitatea cu care instrumentul își corectează eroarea laterală.

Sensibilitate acumulată (I) — Afectează performanța de achiziție a liniei și performanța în linie. Determină viteza cu care reacționează sistemul la erori atunci când nu se află pe linie, pe dealuri și în pantă. Mărirea setării crește viteza de reacție în condiții de deviere de la urma de ghidare. Sensibilitatea cumulată este de aproximativ 10—15% din sensibilitatea urmei de ghidare. Sensibilitatea acumulată este dezactivată atunci când este selectată schimbarea laterală.

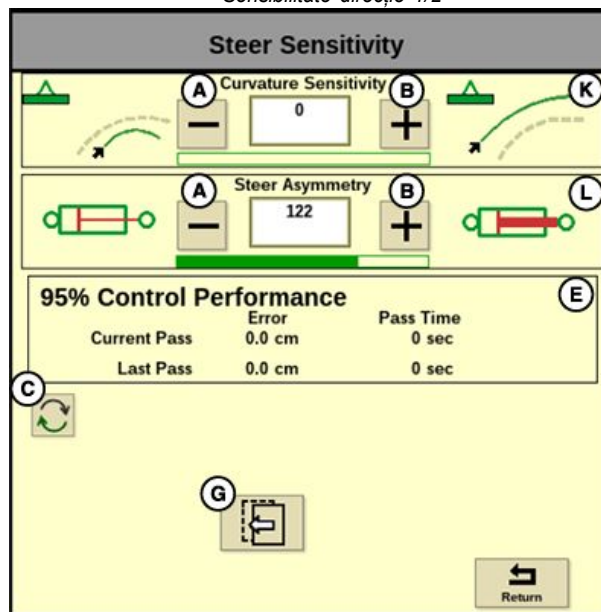
Sensibilitate senzor de unghi al roților (WAS) (J) — afectează debitul comandat pentru o eroare dată de poziție a actuatorului. Reglați valoarea printr-un test în trepte. Reglați fin sensibilitatea WAS până când actuatorul virează agresiv, fără să depășească traiectoria dorită și fără să prezinte oscilații în timpul menținerii traiectoriei. Cilindrii mici au valoare redusă, iar cei mari – valoare ridicată. Pentru a rafina sensibilitatea senzorului de unghi al roților, treceți la Teste de diagnosticare.

Comandă poziție: Începeți cu această comandă. Când este executată, va direcționa utilajul într-o anumită poziție. Pentru a regla sensibilitatea senzorului de unghi al roților, selectați o poziție și permiteți utilajului să se deplaseze spre aceasta, apoi modificați sensibilitatea până când obțineți viteza dorită cu o depășire minimă. Se recomandă să începeți cu incremente de 25. Utilajul trebuie să fie în mișcare în timpul acestui test. Pentru mai multe informații, consultați Comandă poziție—Active Implement Guidance din secțiunea Depanare.

Comandă debit: Acest test verifică dacă se poate atinge un anumit procent de debit și determină dacă



Sensibilitate direcție 1/2



Sensibilitate direcție 2/2

- | | |
|------------------------------|-----------------------------|
| A—Butonul de reducere | G—Butonul Pagina anterioară |
| B—Butonul de mărire | H—Sensibilitate urmărire |
| C—Butonul Comutare | I— Sensibilitate acumulată |
| D—Eroare urmărire instrument | J— Sensibilitate WAS |
| E—Performanțe control 95% | K—Sensibilitate curbura |
| F—Butonul Pagina următoare | L—Asimetria direcției |

mișcarea poate fi efectuată într-o direcție prestabilită, fie spre dreapta, fie spre stânga, la o viteză specificată. Dacă suspectați că supapa de control selectiv (SCV) nu funcționează la capacitate maximă, se recomandă să efectuați mai întâi acest test. Pentru mai multe informații, consultați Comandă debit—Active Implement Guidance din secțiunea Depanare.

Baleierea frecvenței: Acest lucru este rareori necesar. Această funcție că se va oscila înainte și înapoi la o frecvență specificată. Pentru mai multe informații, consultați Baleiere frecvență—Active Implement Guidance din secțiunea Depanarea.

Reacție la pas: Acest lucru este rareori necesar. Această funcție implică efectuarea de creșteri incrementale ale comenzilor de debit. Pentru mai multe informații, consultați Reacție la pas—Active Implement Guidance din secțiunea Depanare.

NOTĂ: Porniți sistemul complet după ce sunteți mulțumit de răspuns. Dacă nu se obțin rezultatele dorite, treceți la Sensibilitate urme de ghidare și apoi Sensibilitate cumulată.

Sensibilitate curbura (K) – determină amplitudinea mișcării de corecție a roții pentru a menține instrumentul

pe o urmă de ghidare curbată. Măriți valoarea dacă instrumentul se deplasează pe exteriorul curbilor și reduceți-o dacă instrumentul se deplasează pe interiorul curbilor.

NOTĂ: La trecerea de pe un teren în pantă pe un teren plat, sensibilitatea va rămâne activă și va fi necesară o nouă reglare.

Asimetria direcției (L)—Calibrarea automată a direcției setează automat această valoare. Modificați valoarea până când extinderea și retragerea se derulează cu aceeași viteză. Măriți valoarea când extinderea este mai rapidă decât retragerea. Reduceți valoarea când retragerea este mai rapidă decât extinderea. Domeniul este 50–150. Valoarea 100 indică faptul că nu există nicio diferență între extindere și retragere.

zb48j1t,1693514411961 -58-10AUG25-2/2

Corecția erorilor—John Deere Active Implement Guidance™

Selecționați tasta soft Sistemul de ghidare activă a instrumentului > fila Configurare > butonul de editare corecție erori.

Receptorul GPS completează automat valoarea pe baza dispozitivelor CAN și conexiunilor fizice detectate. Dacă sunt instalate mai multe receptoare GPS pentru instrument, asigurați-vă că este selectat cel corect. Asigurați-vă că receptorul GPS cu cel mai mic număr de serie se află pe instrumentul din față, iar cel cu cel mai mare număr de serie se află pe instrumentul din spate.

1. Selecționați receptorul GPS din meniul derulant (A).
2. Dacă este necesar, selecționați casetele de bifare pentru:
 - RowSense instrument (B)—utilizați ghidarea pe baza imaginii, palpatoarele sau alte dispozitive de detectare a rândurilor.
 - Control viteză (C)—ajustează automat viteza pentru a maximiza viteza de lucru, menținând performanțe acceptabile.

NOTĂ: Controlul vitezei necesită un tractor compatibil, cu o activare validă a controlului vitezei.

Corecția erorilor

A—Meniul derulant Receptor GPS
B—Casetă de bifare RowSense instrument

C—Casetă de bifare Control viteză

zb48j1t,1693514184172 -58-31AUG23-1/1

PC29146—UN—26MAY23

Controlul vitezei – John Deere Active Implement Guidance™

Selectați tasta soft Sistemul de ghidare activă a instrumentului > fila Calibrări > butonul Control viteză.

Controlul vitezei permite controlului automat al vitezei mașinii să optimizeze vitezele operaționale pe baza funcționării sistemului de ghidare activă a instrumentului. Dacă performanța se degradează din cauza condițiilor de pe teren, mașina încetinește automat până la îmbunătățirea performanțelor la pragul definit de operator. Viteza mașinii variază între eroarea maximă și cea minimă de urmărire.

Reglați limitele erorii de urmărire conform preferințelor operatorului. Dacă performanțele de urmărire se degradează până la atingerea pragului maxim al erorii de urmărire, mașina este controlată la viteza minimă configurată de operator. Ca alternativă, dacă performanțele de urmărire sunt mai bune decât eroarea minimă de urmărire, mașina este controlată la viteza maximă configurată de operator.

1. Introduceți viteza maximă a mașinii în caseta de introducere (A).
2. Introduceți viteza minimă a mașinii în caseta de introducere (B).
3. Introduceți accelerația mașinii în caseta de introducere (C).
4. Introduceți decelerarea mașinii în caseta de introducere (D).
5. Introduceți eroarea maximă de urmărire în caseta de introducere (E).

Control viteză

A—Caseta de introducere
Viteză maximă mașină
B—Caseta de introducere
Viteză minimă mașină
C—Caseta de introducere
Accelerație mașină

D—Caseta de introducere
Decelerare mașină
E—Caseta de introducere
Eroare maximă de urmărire
F—Caseta de introducere
Eroare minimă de urmărire

6. Introduceți eroarea minimă de urmărire în caseta de introducere (F).

zb48j1t,1693514214305 -58-31AUG23-1/1

PC29147 —UN—26MAY23

Setările RowSense—John Deere Active Implement Guidance™

Selectați tasta soft John Deere Active Implement Guidance™ > fereastra Calibrări > butonul RowSense.

Sistemul RowSense al instrumentului necesită un senzor RowSense compatibil, instalat pe instrument și configurat corect.

1. Introduceți valoarea minimă a fiabilității în caseta de introducere (A). Valoarea de pornire recomandată este de 80% sau mai mare. Fiabilitatea indică încrederea senzorului în valorile raportate.

- 0% = Nu există date
- 100% = Estimare aproape perfectă a erorilor

Cu cât nivelul de fiabilitate minim este mai redus, cu atât senzorul RowSense este utilizat pentru o perioadă mai îndelungată înainte de comutarea sistemului la GPS.

2. Introduceți pragul de promovare automată în caseta de introducere (B). Acesta este pragul la care John Deere Active Implement Guidance™ comută automat sistemul GPS la sursa locală de erori (RowSense) când aceasta este validă.

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

Setări RowSense

A—Caseta de introducere
Fiabilitate minimă

B—Pragul de promovare
automată

zb48j1t,1693514239538 -58-31AUG23-1/1

PC26408 —UN—18OCT18

Opțiunile de automatizare—John Deere Active Implement Guidance™

Selectați tasta soft John Deere Active Implement Guidance™, apoi fila Configurare și apoi butonul de editare opțiuni de automatizare.

1. Selectați comportamentul comutatorului de reluare din meniul derulant (A). Comportamentul comutatorului Reluare îi permite operatorului să selecteze comportamentul de sincronizare între AutoTrac și automatizarea supapei John Deere Active Implement Guidance™.

- Independent—cuplează ghidarea instrumentului când SCV este comutat manual în poziția de reținere mecanică față.
- Cuplare toate—cuplează atât ghidarea utilajului, cât și cea a instrumentului atunci când comutatorul de reluare AutoTrac este apăsat, iar supapa SCV de ghidare a instrumentului este în poziția de reținere mecanică.

2. Selectați modul de intrare pe rând din meniul derulant (B). Modul de intrare pe rând este modul inițial de funcționare la prima cuplare.

- GPS—la apăsarea butonului de reluare AutoTrac, sistemul începe să funcționeze folosind numai ghidarea GPS. La a doua apăsare a butonului de reluare AutoTrac, sistemul utilizează AutoTrac Vision sau RowSense dacă este posibil. Dacă nu este detectată nicio cultură sau ghidarea AutoTrac Vision nu poate fi realizată, sistemul comută automat la ghidarea pe baza semnalului GPS. Utilizați modul GPS numai dacă rândurile au fost plantate cu semnalul GPS activat.
- RowSense—Când comutatorul de reluare AutoTrac este apăsat, sistemul trece automat la AutoTrac Vision sau RowSense ori de câte ori este detectată o cultură. Sistemul comută la ghidarea GPS atunci când nu este detectată nicio cultură. Utilizați modul RowSense atunci când ghidarea GPS nu a fost folosită în timpul plantării sau dacă rândurile nu sunt drepte.

3. Pentru ca sistemul să comute automat la instrumentul RowSense atunci când criteriile sunt îndeplinite, selectați caseta de bifare Comutare automată la RowSense (C). Setări criteriile în setările RowSense.

NOTĂ: Pe afișajele din generația 4, se recomandă selectarea casetei de bifare Decuplare direcție când

Opțiuni de automatizare

- | | |
|--|--|
| A—Meniul derulant
Comportament al
comutatorului de reluare | D—Caseta de bifare
Dezactivare direcție când
înregistrarea lucrărilor este
oprită |
| B—Meniul derulant Mod intrare
pe rând | E—Meniul derulant de
introducere a cifrelor |
| C—Caseta de bifare Comutare
automată la RowSense | F—Caseta de bifare Menținere
în starea activat |

înregistrarea lucrărilor este oprită (D) dacă utilizați funcția Întoarcere automată AutoTrac împreună cu John Deere Active Implement Guidance™.

4. Pentru a preveni modificarea direcției în timp ce instrumentul este ridicat sau pentru a centra instrumentul ridicat, selectați caseta de bifare Dezactivare direcție când înregistrarea lucrărilor este oprită (D). Direcția poate fi cuplată automat de un senzor înălțime dacă este conectată la o intrare digitală (E).
5. Pentru a menține cuplat sistemul John Deere Active Implement Guidance™ și pentru a urmări urmele actuale de ghidare chiar dacă AutoTrac se decuplează, selectați caseta de bifare Menținere în starea activat (F). Urmărirea continuă până la dispariția numărului actual al urmei de ghidare.

zb48j11,1693514275430 -58-31AUG23-1/1

PC29148—UN—08JUN23

Calibrarea camerei de ghidare pe baza imaginii—John Deere Active Implement Guidance™

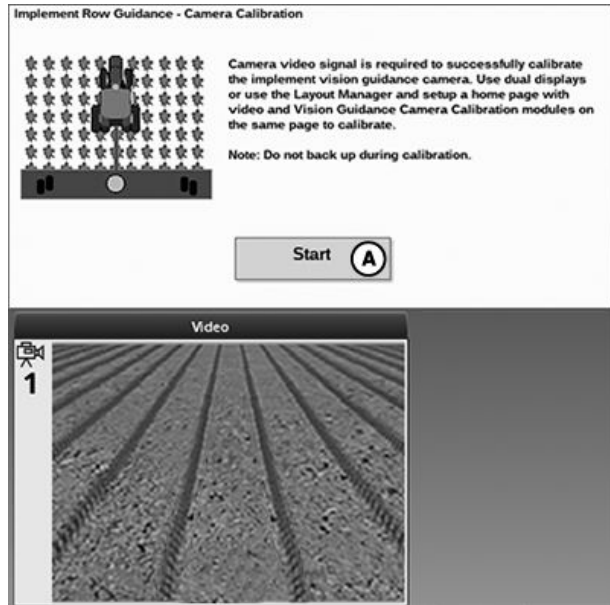
Selectați tasta soft Sistemul de ghidare activă a instrumentului > fila Calibrări > Calibrare cameră ghidare vizuală.

Sistemul de ghidare vizuală este o îmbunătățire a sistemului de ghidare activă a instrumentului. O camera de ghidare vizuală montată pe instrument caută diferențele de culoare dintre cultură și sol pentru a determina poziția rândurilor de cultură. Semnalele furnizate de camera de ghidare pe baza imaginii sunt integrate cu semnalele senzorilor existenți pentru a menține instrumentul pe rânduri. Când nu provine niciun semnal de la camera de ghidare pe baza imaginii (de exemplu, când conduceți printr-un canal), ghidarea normală prin sistemul global de poziționare (GPS) menține instrumentul pe linia de ghidare.

Semnalul camerei video este obligatoriu pentru calibrarea cu succes a camerei de ghidare vizuală a instrumentului. Utilizați afișaje duale sau aplicația Administrator amplasare pentru a configura o pagină principală cu modulele video și de calibrare a camerei de ghidare video pe aceeași pagină, pentru calibrare.

NOTĂ: Nu vă deplasați în marșarier în timpul calibrării.

1. Selectați butonul Pornire (A).



Calibrarea camerei de ghidare vizuală

A—Butonul Pornire

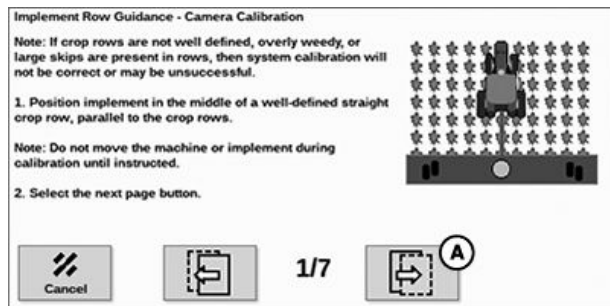
zb48j1t,1693514331294 -58-31AUG23-1/6

NOTĂ: Dacă rândurile de cultură nu sunt bine definite, prezintă un număr mare de buruieni sau omisiuni mari, calibrarea sistemului va fi incorectă sau poate eșua.

2. Aduceți instrumentul în poziția de lucru, paralel cu rândurile de cultură și în mijlocul unui rând de cultură drept, bine definit.

NOTĂ: Nu deplasați mașina sau instrumentul în timpul calibrării decât atunci când primiți instrucțiuni.

3. Selectați butonul Pagina următoare (A).



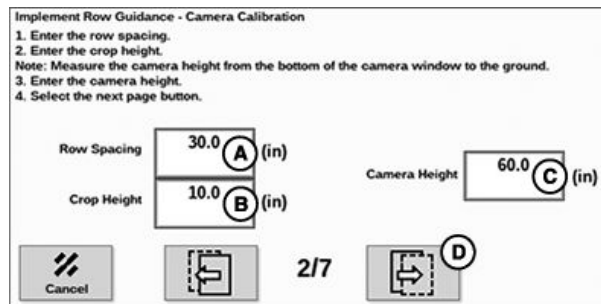
Calibrarea camerei de ghidare vizuală

A—Butonul Pagina următoare

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693514331294 -58-31AUG23-2/6

4. Introduceți spațierea rândurilor în caseta de introducere (A).
 5. Introduceți înălțimea culturii în caseta de introducere (B).
- NOTĂ:** Cu instrumentul în poziția de lucru, măsurați înălțimea camerei din partea de jos a obiectivului camerei până la sol.
6. Introduceți înălțimea camerei în caseta de introducere (C).
 7. Selectați butonul Pagina următoare (D).



Calibrarea camerei de ghidare vizuală

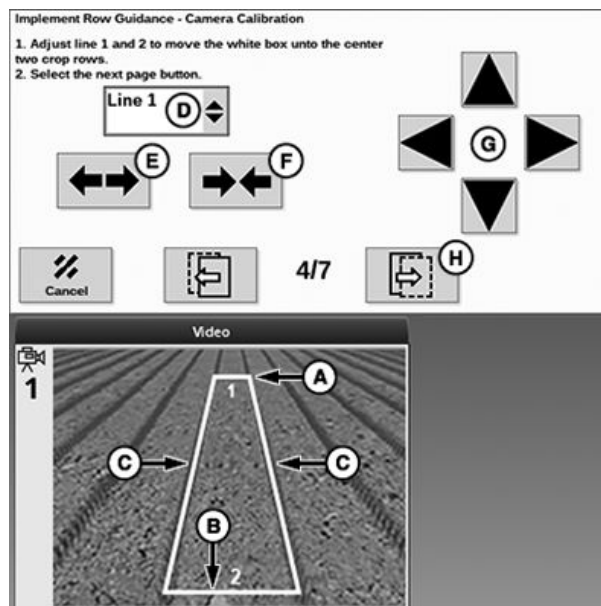
- A—Caseta de introducere Spațiere rânduri
B—Caseta de introducere Înălțime cultură
C—Caseta de introducere Înălțime cameră
D—Butonul Pagina următoare

zb48j1t,1693514331294 -58-31AUG23-3/6

8. Reglați linia 1 (A) și linia 2 (B) pentru a muta caseta albă peste cele două rânduri de cultură centrale (C).
- a. Selectați o linie din meniul derulant (D).
 - b. Selectați butoanele (E–G) și centrați linia pe cele două rânduri de cultură.
 - c. Repetați pașii pentru liniile 1 și 2 până când caseta albă este centrată pe rândurile de cultură.
9. Selectați butonul Pagina următoare (H).

- A—Linia 1
B—Linia 2
C—Două rânduri de cultură centrale
D—Meniul derulant Selecție linie

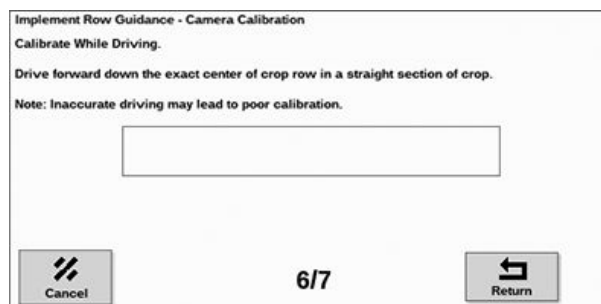
- E—Butonul Mărire lățime linie
F—Butonul Reducere lățime linie
G—Butoane direcționale
H—Butonul Pagina următoare



Calibrarea camerei de ghidare vizuală

zb48j1t,1693514331294 -58-31AUG23-4/6

10. După afișarea paginii Calibrarea în timpul mersului, deplasați-vă înainte, spre centrul rândului de cultură, într-o porțiune dreaptă a culturii.



Calibrarea camerei de ghidare vizuală – Calibrarea în timpul mersului

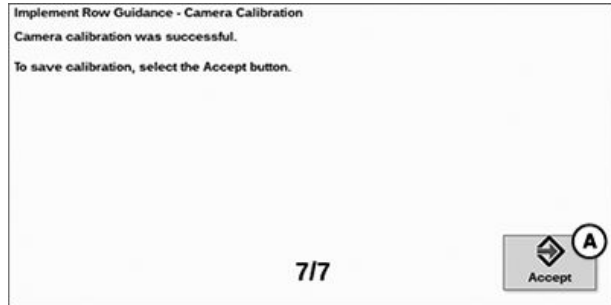
Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693514331294 -58-31AUG23-5/6

11. Pentru a salva calibrarea, selectați butonul Acceptare (A).

NOTĂ: În cazul unei calibrări nereușite, re poziționați instrumentul paralel cu rândurile de cultură, în mijlocul unui rând de cultură rectiliniu, bine definit. Asigurați-vă că aveți spațiu suficient pentru calibrare și repetați procesul.

A—Buton Acceptare



Calibrarea camerei de ghidare vizuală

zb48j1t,1693514331294 -58-31AUG23-6/6

PC26502 —UN—09NOV18

Urmărirea instrumentului—John Deere Active Implement Guidance™

Selectați tasta soft Sistemul de ghidare activă a instrumentului > fila Configurare > butonul de editare urmărire instrument.

1. Pentru a decala urmele de ghidare ale instrumentului independent de urmele de ghidare AutoTrac, selectați caseta de bifare Activare deplasare independentă a instrumentului pe linie (A). De regulă, se utilizează la urmele de ghidare drepte pentru aplicațiile de trafic controlat, la plasarea de semințe între rânduri.

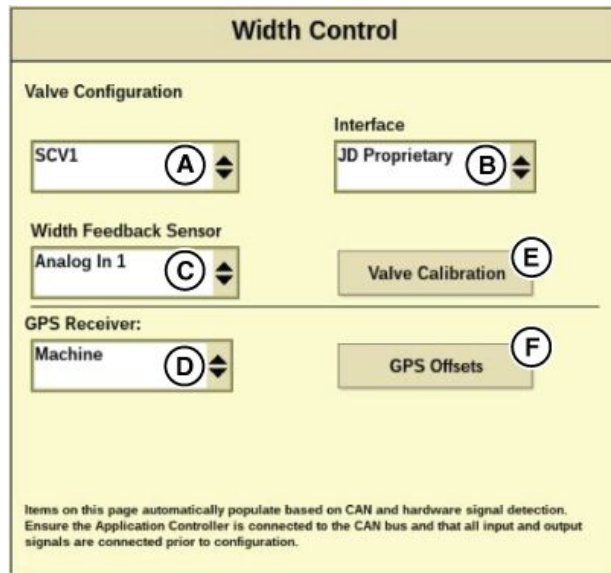
- a. Introduceți direcția în caseta de introducere (B) (0° = nord, 90° = est, 180° = sud, 270° = vest).

NOTĂ: De exemplu, pentru a deplasa urma de ghidare nord-sud către est, introduceți 90 pentru direcție.

- b. Introduceți distanța în caseta de introducere (C).

2. Introduceți incrementele de deplasare ale erorii locale în caseta de introducere (D). Aceasta este valoarea cu care este ajustat instrumentul la fiecare apăsare pe butonul de deplasare.

NOTĂ: Deplasarea instrumentului este disponibilă numai când se utilizează ghidarea locală (ghidarea vizuală) pentru navigare.



Urmărirea instrumentului

A—Caseta de bifare Activare deplasare independentă a instrumentului pe linie
B—Caseta de introducere Direcție

C—Caseta de introducere Distanță
D—Caseta de introducere Incremente deplasare eroare locală

zb48j1t,1693514360243 -58-31AUG23-1/1

PC589289 —UN—09AUG23

Prezentare generală a sistemului John Deere Active Implement Guidance™ integrat pe tractor

ATENȚIE: Pentru a evita accidentele grave sau chiar mortale, utilizați cilindrul hidraulic bidirecțional numai în timpul lucrărilor pe teren, niciodată pe drumuri publice. Înainte de a ridica instrumentul, asigurați-vă că cuplajul și instrumentul se află în poziția centrală. Odată ce instrumentul este ridicat sau se află în modul de transport, nu activați poziția de flotare a supapei de control selectiv (SCV).

Sistemul John Deere Active Implement Guidance™ integrat pe tractor este o soluție hardware vândută în anumite zone în care se utilizează sistemul John Deere Active Implement Guidance™. Compatibilitatea și funcționarea sistemului John Deere Active Implement Guidance™ variază în funcție de locație și configurația echipamentului. Pentru mai multe informații despre

disponibilitatea componentelor, funcțiile sistemului și compatibilitate, contactați distribuitorul John Deere sau alt furnizor de service. Pentru informații suplimentare, consultați ghidul de compatibilitate privind Value Selling Navigator.

Sistemul John Deere Active Implement Guidance™ integrat pe tractor este o soluție de cultivare care utilizează următoarele elemente:

- Cilindrul hidraulic bidirecțional instalat pe tractor

NOTĂ: Receptorul StarFire instalat pe instrument este opțional.

- Receptorul StarFire instalat pe tractor
- Camera AutoTrac Vision instalată pe instrument
- Senzor de unghi al roților (WAS) instalat pe brațele inferioare ale tractorului

(Pentru mai multe informații, consultați instrucțiunile de instalare a sistemului John Deere Active Implement Guidance™ integrat pe tractor.)

zb48j1t,1693514521819 -58-07AUG25-1/1

Configurarea John Deere Active Implement Guidance™ pentru sistemul John Deere Active Implement Guidance™ integrat pe tractor

Atunci când configurați sistemul John Deere Active Implement Guidance™ integrat pe tractor, sunt necesare următoarele setări.

NOTĂ: Atunci când configurați afișajul, este recomandat să utilizați aceeași lățime utilă, aceleași urme de ghidare și aceeași direcție de lucru pentru plantare și cultivare.

1. Configurați mașina și instrumentul pe afișaj. Asigurați selectarea cuplajului ca sursă de înregistrare pentru afișaj.

(Pentru mai multe informații, consultați manualul de utilizare al afișajului.)

2. La Control direcției, selectați caseta de bifare Direcție deplasare laterală (A).

A—Caseta de bifare Direcție deplasare laterală

The screenshot shows the 'Steer Control' interface. Under 'Valve Configuration', 'Valve Selection' is set to 'SCV2' and 'Interface' is set to 'JD Proprietary'. A note states: 'Minimum Control Speed is 0.06 mph (0.1 kph) for this valve interface.' Under 'Steering Feedback Sensor', 'Analog In 1' is selected. A checkbox labeled 'Side Shifting Steering' is checked and marked with a circled 'A'. At the bottom, there are buttons for 'Auto Calibration', 'Manual Calibration', and a 'Return' button with a back arrow. A disclaimer at the bottom of the screen reads: 'Items on this page automatically populate based on CAN and hardware signal detection. Ensure the Application Controller is connected to the CAN bus and that all input and output signals are connected prior to configuration.'

Control direcție

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693514521757 -58-31AUG23-1/7

PC29152 —UN—26MAY23

3. La Corecție erori, selectați caseta de bifare RowSense instrument (A).

A—Casetă de bifare RowSense instrument

Error Correction

GPS Receiver:
Imp. 1

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

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

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

Return

Corecția erorilor

zb48j1t,1693514521757 -58-31AUG23-2/7

PC29153 —UN—26MAY23

4. La Setări RowSense, introduceți valoarea de 80% în caseta de introducere Fiabilitate minimă (A).
5. Introduceți valoarea de 10 cm în caseta de introducere Prag promovare automată (B).

A—Casetă de introducere Fiabilitate minimă

B—Casetă de introducere Prag promovare automată

RowSense Settings

Source: Vision

Lateral Error: 0 (Cm)

Heading Error: 0 (deg)

Curvature: 0.0 (dpm)

Confidence: 0 %

Source Addr: C6

Is Driving: ☐

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

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

Setări RowSense

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693514521757 -58-31AUG23-3/7

PC27853 —UN—15MAY20

6. La Opțiuni de automatizare, selectați Cuplare toate din meniul derulant Comportament al comutatorului de reluare (A).

NOTĂ: Sistemul GPS este opțional și necesită instalarea unui receptor StarFire pentru instrument.

7. Selectați modul de intrare pe rând din meniul derulant (B).
8. Caseta de bifare Comutare automată la RowSense (C).
9. Selectați caseta de bifare Dezactivare direcție când înregistrarea lucrărilor este oprită (D). Această funcție centrează instrumentul atunci când este ridicat.

A—Meniul derulant Comportament al comutatorului de reluare
B—Meniul derulant Mod intrare pe rând

C—Caseta de bifare Comutare automată la RowSense
D—Caseta de bifare Dezactivare direcție când înregistrarea lucrărilor este oprită

Opțiuni de automatizare

zb48j1t,1693514521757 -58-31AUG23-4/7

PC29154 —UN—26MAY23

10. La Urmărire instrument, nu selectați caseta de bifare Activare deplasare independentă a instrumentului pe linie (A).

11. Introduceți incrementul de deplasare în caseta de introducere (B). Aceasta este valoarea cu care este ajustat instrumentul la fiecare apăsare pe butonul de deplasare.

A—Caseta de bifare Activare deplasare independentă a instrumentului pe linie

B—Caseta de introducere a incrementului de deplasare

Urmărirea instrumentului

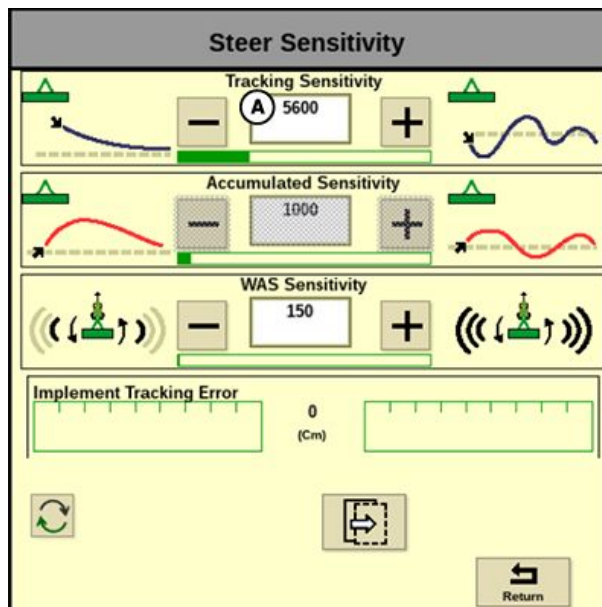
Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693514521757 -58-31AUG23-5/7

PC29155 —UN—26MAY23

12. La Sensibilitate direcție, setați sensibilitatea de urmărire (A) la 5600.

A—Sensibilitate urmărire



Sensibilitate direcție 1/2

zb48j1t,1693514521757 -58-31AUG23-6/7

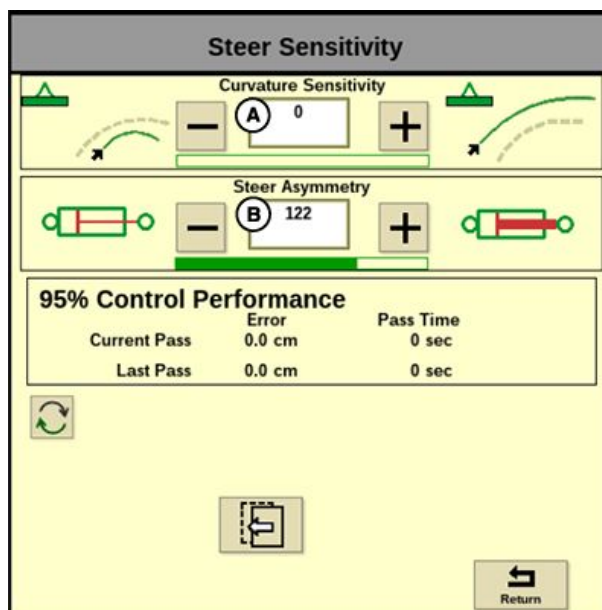
PC29156 —UN—26MAY23

13. Pe cea de-a doua pagină de la Sensibilitate direcție, setați sensibilitatea la curbură (A) la 0.

14. Setați asimetria direcției (B) la 122.

A—Sensibilitate curbură

B—Asimetria direcției

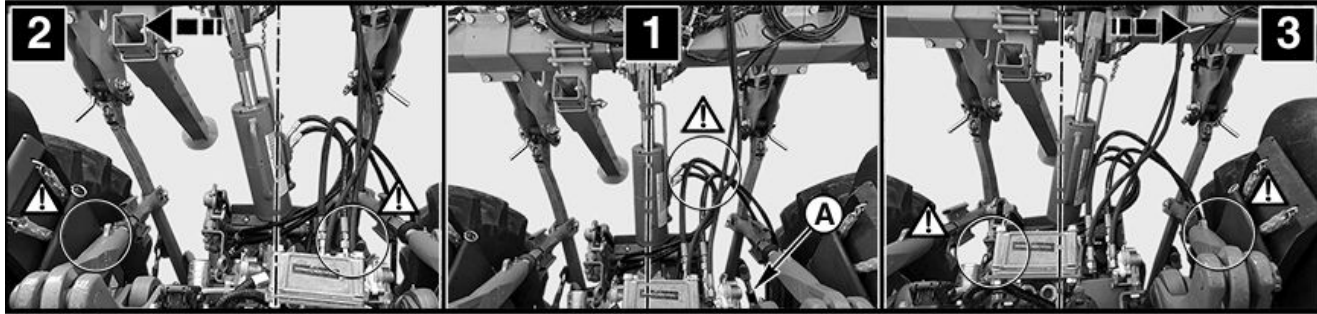


Sensibilitate direcție 2/2

zb48j1t,1693514521757 -58-31AUG23-7/7

PC29157 —UN—26MAY23

Prima utilizare - Configurarea instrumentului



ZX500193 —UN—07 JAN21

Prima utilizare

A—Cilindru hidraulic
1—Poziția articulației de tracțiune - Cilindru hidraulic centrat

2—Poziția articulației de tracțiune - Cilindru hidraulic complet extins

3—Poziția articulației de tracțiune - Cilindru hidraulic complet retras

Înainte de prima utilizare, trebuie să se efectueze configurarea instrumentului și calibrarea sistemului. Procedați în felul următor:

NOTĂ: Pentru a accesa ecranele de calibrare necesare, consultați Configurare - John Deere Active Implement Guidance™ - Calibrările direcției - John Deere Active Implement Guidance™.

1. Configurarea instrumentului

IMPORTANT: Asigurați-vă că timoneria centrală în poz. 1 sau 3 nu lovește sau interferează cu alte furtunuri hidraulice ale tractorului sau cu alte componente similare.

Fiți atenți la timoneria centrală în poz. 2 sau 3 să nu lovească și nu interfereze cu nicio componentă a instrumentului.

IMPORTANT: Asigurați-vă că articulațiile de tracțiune inferioare 2 sau 3 nu lovesc sau nu interferează niciodată cu pneul sau cu carcasa diferențialului atunci când cilindrul hidraulic (A) este complet extins/retras și articulațiile de tracțiune sunt complet ridicate sau coborâte.

- Verificați reglajul prealabil al furcii cilindrului hidraulic.
- Extindeți încet și complet cilindrul hidraulic (A) și fiți atenți să nu loviți sau să deteriorați nimic (de exemplu, carcasa diferențialului).
- Amortizorul de șocuri trebuie să aibă suficient spațiu. Asigurați-vă că senzorul de feedback nu lovește carcasa senzorului de feedback. Dacă da, reglați lungimea amortizorului de șocuri.
- Retrageți încet și complet cilindrul hidraulic (A) și verificați dacă articulațiile inferioare nu lovesc sau nu deteriorează nimic (de exemplu, carcasa diferențialului).

e. Asigurați-vă că senzorul de feedback nu lovește carcasa senzorului de feedback.

f. Asigurați-vă că instrumentul rămâne în poziție mediană în spatele tractorului atunci când cilindrul hidraulic (A) este în poziție mediană.

2. Informații generale

Verificați dimensiunea roților și spațiul urmelor de ghidare ale tractorului utilizat.

Dacă sistemul este utilizat în alte situații care necesită setări speciale, dimensiuni ale roților sau spații ale urmelor de ghidare (de ex.), utilizați NUMAI "Calibrarea manuală".

Setați "Min și max" la valori dedicate, pentru a nu lovi nicio piesă/roată.

3. Furtunuri hidraulice

Furtunurile hidraulice trebuie să fie conectate corect - Extindeți pentru a extinde și retrageți pentru a retrage. Dacă se face acest lucru, se poate introduce o "Asimetrie de direcție" de 124 (consultați **Sensibilitate direcție** în pagina **Configurarea unității de control**). În caz contrar, trebuie introdus 83.

Acest lucru poate fi verificat prin intermediul unei comenzi de frecvență și a unei comenzi de poziție = sistemul direcționează/se mișcă foarte lin. Cilindrul hidraulic (A) se extinde și se retrage cu aceeași viteză.

4. Calibrare/Reglare

Treceți la calibrarea instrumentului și a camerei. Calibrarea instrumentului se poate face manual sau automat (consultați Manualul operatorului pentru John Deere Active Implement Guidance™).

NOTĂ: Calibrarea automată a direcției poate duce la praguri de extindere/retragere mai puțin agresive. Dacă este necesară o agresivitate mai mare, efectuați o calibrare manuală.

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t, 1693514521707 -58-31AUG23-1/2

După o calibrare a sistemului, "Urmărire sensibilitate" și "Asimetrie direcție" nu trebuie modificate.

Dacă este necesar, începeți reglajul fin cu:

- Sensibilitatea WAS – este importantă și face ca sistemul să fie mai mult sau mai puțin agresiv.
- Pragul de extindere/retragere – se stabilește o singură dată pentru instrument și nu este necesar să fie modificat ulterior. Instrumentul se va deplasa cât mai încet posibil, menținând în același timp o mișcare continuă.

- Tensiunea maximă a senzorului – trebuie să fie setată o singură dată și poate rămâne pentru acest sistem (instrument). Poate fi reglat de fiecare dată, în funcție de necesități.
- Reglarea camerei – pentru a îmbunătăți performanțele camerei sau pentru a evita pierderea rândurilor de plante, unghiul camerei poate fi modificat (pentru a fi îndreptat în fața punții față de puntea față), dar înălțimea trebuie să rămână aceeași. În unele cazuri, ar putea fi de ajutor și acțiunea asupra agresivității Pragurilor de extindere/retragere.

zb48j1t,1693514521707 -58-31AUG23-2/2

Configurarea—Direcția plugului

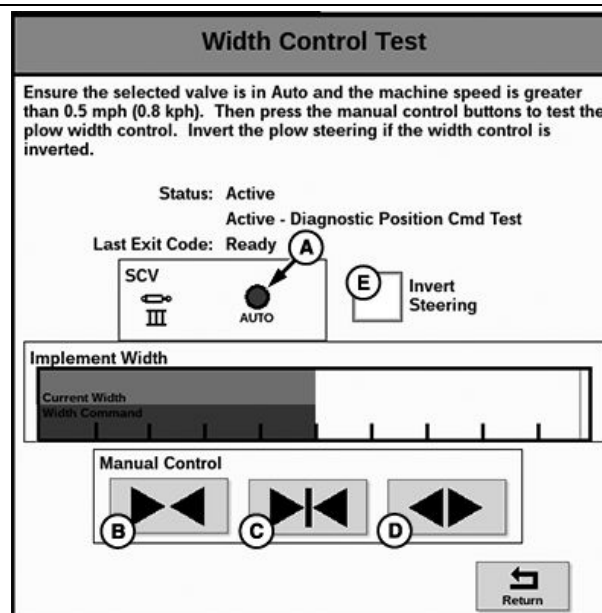
Testul controlului lățimii—Direcție plug

Selectați tasta soft Direcție plug > fila Calibrări > butonul Test control lățime.

1. Asigurați-vă că indicatorul de stare (A) al supapei de control selectiv (SCV) indică starea AUTO și că viteza mașinii este mai mare de 0,1 km/h (0.06 mph).
2. Pentru a testa controlul lățimii plugului, utilizați butoanele de control manual (B–D).
3. Dacă lățimea plugului se deplasează în direcție opusă, selectați caseta de bifare Inversare direcție (E).

A—Indicator de stare SCV
B—Butonul Contract
C—Butonul Centru

D—Butonul Extindere
E—Caseta de bifare Inversare direcție



Test control lățime

zb48j1t,1693514880552 -58-31AUG23-1/1

PC27025 —UN—23MAY19

Calibrarea manuală a SCV—Direcție plug

⚠ ATENȚIE: Pentru a evita accidentele grave, asigurați-vă că zona din jurul echipamentului este liberă. Pentru această procedură este necesară deplasarea în față a vehiculului. Instrumentul se va deplasa în timpul calibrării. Citiți și urmați indicațiile de la paragraful Utilizați sistemele de automatizare a instrumentelor în siguranță din secțiunea Siguranța înainte de a efectua calibrarea.

NOTĂ: Valorile pragului sunt unice pentru fiecare supapă de control selectiv (SCV) datorită toleranțelor normale de fabricație. Reglarea fină a pragului la valoarea minimă care generează o schimbare a tensiunii senzorului oferă performanțe optime. Senzorul de feedback trebuie să aibă o diferență de cel puțin 1 V între poziția maximă extinsă și cea maximă retrasă.

Calibrarea SCV este utilizată pentru a calibra unitatea de control al aplicațiilor UCC2 astfel încât să determine semnalul minim necesar de la unitatea de control hidraulic pentru punerea în mișcare a mecanismului de săpat brazde. În lipsa unei calibrări SCV, mecanismul de săpat brazde se extinde sau se retrage prea rapid, prea lent sau nu se comportă conform așteptărilor, din cauza limitărilor de ordin hidraulic. Din cauza acestor probleme, pentru unitatea de control va fi dificil să păstreze lățimea necesară de săpat în vederea menținerii unor brazde omogene.

NOTĂ: Este important ca senzorul de unghi al roților să se miște simultan cu cilindrul hidraulic care determină mișcarea mecanismului de săpat brazde.

Calibrați dacă:

- Se creează un profil nou.
- Atât valoarea de extindere, cât și cea de retragere sunt setate la 5 sau 250 (valorile implicite).
- Valorile sunt copiate de pe altă mașină.

- Traseul furtunurilor hidraulice se schimbă între supapele SCV.
- Se efectuează reparații la componentele hidraulice ale mașinii sau instrumentului.
- Supapa de contrabalansare este reglată.
- Este reglat debitul hidraulic.

NOTĂ: Asigurați-vă că uleiul hidraulic se află la temperatura de funcționare înainte de a efectua calibrarea.

Calibrarea manuală a SCV

Selectați tasta soft Direcție plug > fila Calibrări > butonul Calibrare manuală.

1. Aduceți supapa SCV selectată în modul automat.
2. Aduceți SCV în poziția de reținere mecanică pentru extindere, nu în cea de flotare.
3. Conduceți utilajul înainte la o viteză mai mare de 0,7 km/h (0.45 mph). Nu cuplați AutoTrac.

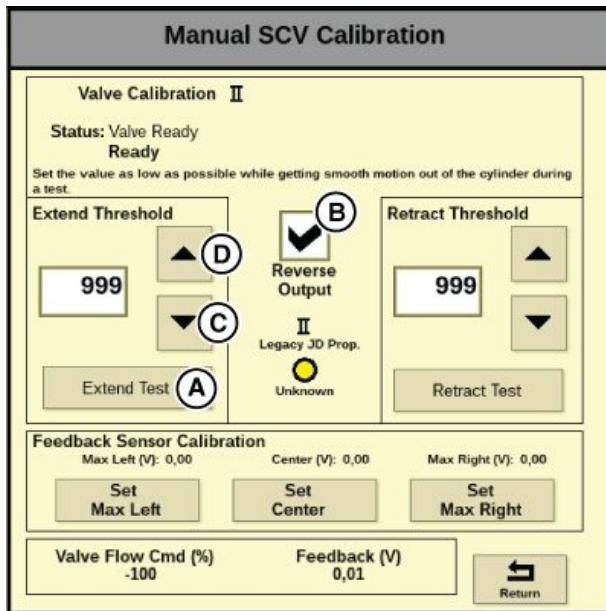
(Consultați manualul de utilizare al utilajului pentru informații privind cerințele de viteză ale SCV.)

4. Selectați butonul Test extindere (A).

NOTĂ: Direcțiile stânga și dreapta sunt cele văzute de către operatorul așezat în cabină, cu fața către parbriz. Dacă instrumentul se mișcă în direcția opusă celei scontate, selectați caseta de bifare Inversare ieșire (B).

5. Selectați butonul de reducere (C) până când instrumentul nu se mai mișcă.
6. Selectați butonul de mărire (D) până când instrumentul se deplasează cât mai lent posibil, cu menținerea mișcării continue.

NOTĂ: În cazul în care cilindrul de direcție al instrumentului ajunge la cursa maximă sau minimă în timpul testului, re poziționați cilindrul.



Calibrarea manuală a SCV – Testul de extindere

- A—Butonul Test extindere
B—Caseta de bifare Inversare
C—Butonul de reducere
D—Butonul de mărire

PC589251 —UN—09AUG23

zb48j1t,1693514880488 -58-31AUG23-2/5

7. Selectați butonul Oprire test.

PC29141 —UN—26MAY23



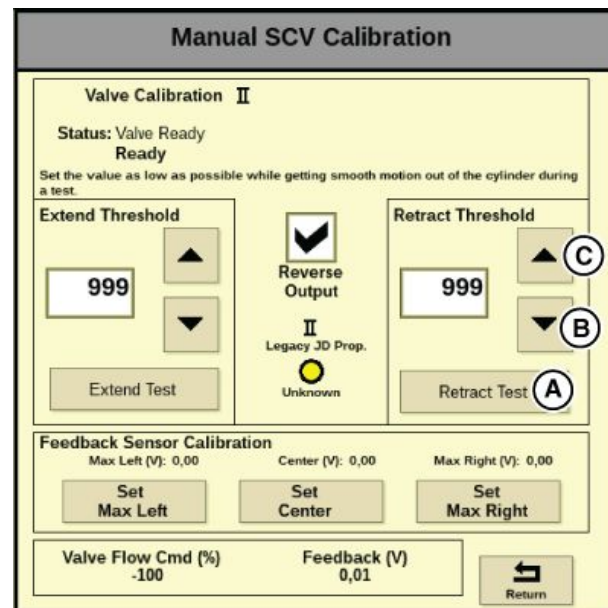
Butonul Oprire test

zb48j1t,1693514880488 -58-31AUG23-3/5

8. Selectați butonul Test retragere (A).
9. Selectați butonul de reducere (B) până când instrumentul nu se mai mișcă.
10. Selectați butonul de mărire (C) până când instrumentul se deplasează cât mai lent posibil, menținând o mișcare continuă.

NOTĂ: În cazul în care cilindrul de direcție al instrumentului ajunge la cursa maximă sau minimă în timpul testului, re poziționați cilindrul.

- A—Butonul Test retragere
B—Butonul de reducere
C—Butonul de mărire



Calibrarea manuală a SCV – Test de retragere

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693514880488 -58-31AUG23-4/5

PC589252 —UN—09AUG23

11. Selectați butonul Oprere test.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Butonul Oprere test

zb48j1t,1693514880488 -58-31AUG23-5/5

Configurarea plugului—Direcție plug

Selectați tasta soft Direcție plug > fila Configurare > butonul de editare configurare plug.

Parametrul Lățime totală instrument măsoară lățimile minimă și maximă ale instrumentului de la punctele de lucru extreme.

Parametrul Elemente individuale măsoară lățimea minimă, respectiv maximă a elementului între două puncte de lucru adiacente.

Lățime totală instrument

1. Selectați Lățime totală instrument din meniul derulant Mod (A).
2. Extindeți complet instrumentul, introduceți lățimea fizică maximă în caseta de introducere (B) și selectați butonul Setare lățime maximă (C).
3. Retrageți complet instrumentul, introduceți lățimea fizică minimă în caseta de introducere (D) și selectați butonul Setare lățime minimă (E).
4. Poziționați instrumentul în poziție centrală, introduceți lățimea poziției centrale în caseta de introducere (F), apoi selectați butonul Setare centru (G).

NOTĂ: Asigurați-vă că ecartamentul corespunde lățimii instrumentului, setate în aplicația Manager echipament.

5. Introduceți ecartamentul în caseta de introducere (H).

NOTĂ: Introduceți limite de utilizator pentru a nu permite instrumentului să atingă lățimea maximă, respectiv minimă.

6. Introduceți limita minimă de utilizator în caseta de introducere (I).

The screenshot shows the 'Plow Configuration' screen. At the top, 'Definition Mode' is set to 'Total Implement Width' (A). Below this, there are three sections: 'Total Implement Width Physical Limits' with 'Minimum' (800 cm, D), 'Center' (1600 cm, F), and 'Maximum' (2400 cm, B); 'Total Implement Width User Limits' with 'Minimum' (800 cm, I), 'Maximum' (2400 cm, J), and 'Track Width' (200 cm, H); and 'Feedback Sensor Calibration' with 'Min. Width (V): 0,50', 'Center (V): 2,50', and 'Max. Width (V): 4,50'. Below these are three buttons: 'Set Min. Width' (E), 'Set Center' (G), and 'Set Max Width' (C). At the bottom, 'Current Width (cm):' is 800 and 'Feedback (V)' is 0,01.

Lățime totală instrument

- | | |
|-------------------------|--------------------------|
| A—Meniul derulant Mod | F—Caseta de introducere |
| B—Caseta de introducere | Lățime poziție centrală |
| Limită fizică maximă | G—Butonul Setare centru |
| C—Butonul Setare lățime | H—Caseta de introducere |
| maximă | Ecartament |
| D—Caseta de introducere | I—Caseta de introducere |
| Limită fizică minimă | Limită minimă utilizator |
| E—Butonul Setare lățime | J—Caseta de introducere |
| minimă | Limită maximă utilizator |

7. Introduceți limita maximă de utilizator în caseta de introducere (J).

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693514880432 -58-31AUG23-1/2

PC589253 —UN—09AUG23

Elemente individuale

1. Selectați Elemente individuale din meniul derulant Mod (A).
2. Extindeți complet instrumentul, introduceți lățimea fizică maximă în caseta de introducere (B) și selectați butonul Setare lățime maximă (C).
3. Retrageți complet instrumentul, introduceți lățimea fizică minimă în caseta de introducere (D) și selectați butonul Setare lățime minimă (E).
4. Introduceți numărul de elemente în caseta de introducere (F).
5. Poziționați instrumentul în poziție centrală și selectați butonul Setare centru (G).

NOTĂ: Asigurați-vă că ecartamentul corespunde lățimii instrumentului, setate în aplicația Manager echipament.

6. Introduceți ecartamentul în caseta de introducere (H).

NOTĂ: Introduceți limite de utilizator pentru a nu permite instrumentului să atingă lățimea maximă, respectiv minimă.

7. Introduceți limita minimă de utilizator în caseta de introducere (I).
8. Introduceți limita maximă de utilizator în caseta de introducere (J).

Plow Configuration

Definition Mode: Individual Elements (A)

Physical Element Limits

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

User Element Limits

Minimum	Maximum	Track Width
100 (I) cm	300 (J) cm	200 (H) cm

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

Feedback Sensor Calibration

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

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

Elemente individuale

A—Meniul derulant Mod
 B—Caseta de introducere Limită fizică maximă
 C—Butonul Setare lățime maximă
 D—Caseta de introducere Limită fizică minimă
 E—Butonul Setare lățime minimă

F—Caseta de introducere Număr de elemente
 G—Butonul Setare centru
 H—Caseta de introducere Ecartament
 I—Caseta de introducere Limită minimă utilizator
 J—Caseta de introducere Limită maximă utilizator

zb48j1t,1693514880432 -58-31AUG23-2/2

PC589254—UN—09AUG23

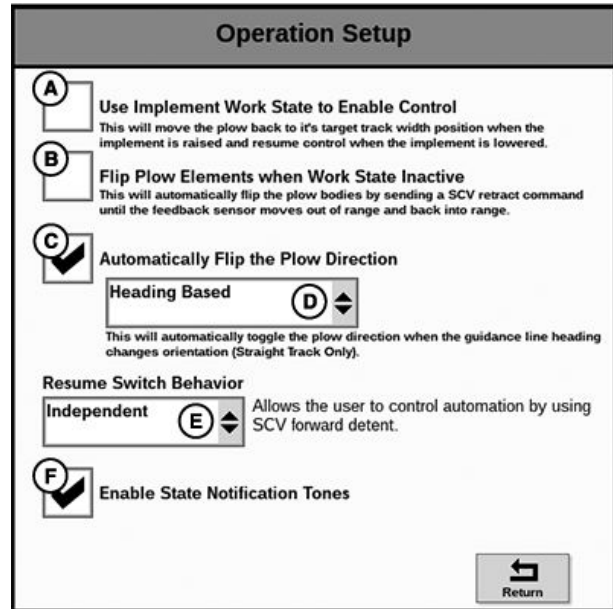
Configurarea operațiunii – Direcție plug

Selectați tasta soft Direcție plug > fila Configurare > butonul de editare configurare operațiune.

1. Pentru a deplasa plugul înapoi în poziția țintă a ecartamentului la ridicarea instrumentului și a relua controlul la coborârea instrumentului, selectați caseta de bifare Utilizare stare de lucru instrument pentru activare control (A). Atunci când funcția este activată, iar instrumentul nu este în poziția de lucru, funcția Direcție plug nu poate acționa instrumentul.
2. Pentru a inversa automat elementele plugului prin trimiterea unei comenzi de retragere a supapei de control selectiv (SCV) până ce senzorul de feedback iese în afara intervalului și apoi revine în interval, selectați caseta de bifare Inversare elemente plug când lucrarea este inactivă (B).
3. Pentru a inversa automat direcția plugului, selectați caseta de bifare (C) și selectați Bazat pe cap-compass sau Bazat pe ruliu din meniul derulant (D).

- Opțiunea Bazat pe ruliu selectează automat direcția plugului pe baza unghiului de ruliu al tractorului (numai pentru arat în brazdă).
- Opțiunea Bazat pe cap-compass comută automat direcția plugului atunci când cap-compassul liniei de ghidare își schimbă orientarea (numai pentru urmă de ghidare dreaptă).

4. Selectați Independent sau Cuplare toate din meniul derulant Comportament comutator de reluare (E).
 - Opțiunea Independent cuplează ghidarea instrumentului când SCV este comutată manual în poziția de reținere mecanică față.
 - Cuplare toate cuplează atât ghidarea utilajului, cât și cea a instrumentului atunci când comutatorul de reluare AutoTrac este apăsat, iar supapa SCV de



Configurarea operațiunii

- | | |
|---|--|
| A—Caseta de bifare Utilizare stare lucru instrument pentru activare control | D—Meniul derulant Inversare automată direcție plug |
| B—Caseta de bifare Inversare elemente plug când starea lucrării este inactivă | E—Meniul derulant Comportament al comutatorului de reluare |
| C—Caseta de bifare Inversare automată direcție plug | F—Caseta de bifare Activare tonuri notificare stare |

ghidare a instrumentului este în poziția de reținere mecanică.

5. Pentru activarea tonurilor atunci când operațiunea comută într-o altă stare, bifați caseta de selectare (F).

zb48j1t,1693514880390 -58-31AUG23-1/1

PC27015—UN—15APR19

Calibrarea controlului lățimii – Direcție plug

Selectați tasta soft Direcție plug > fila Calibrări.

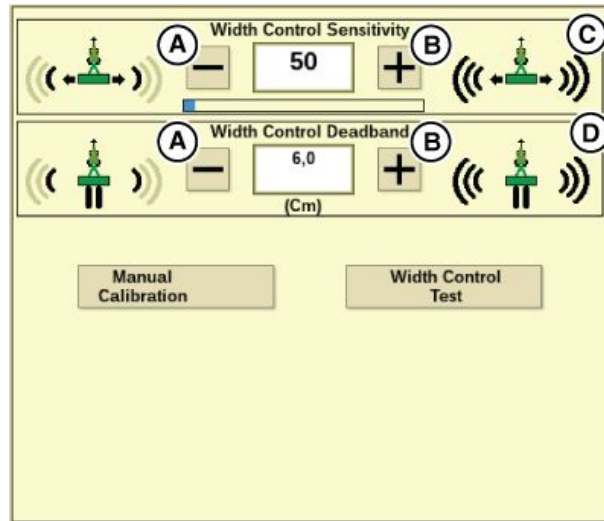
Pentru a ajusta setările controlului lățimii, selectați butoanele de reducere (A) sau de creștere (B).

Sensibilitate control lățime (C) – determină agresivitatea cu care sistemul răspunde la comenzile de la controlerul de aplicații. Valorile mai ridicate determină sistemul să reacționeze mai agresiv.

Bandă moartă control lățime (D) – determină un interval sau o toleranță unde sistemul nu deplasează plugul pentru corecții. Dacă valoarea setată este prea redusă, supapa va ajusta constant instrumentul.

A—Butonul de reducere
B—Butonul de mărire

C—Sensibilitate control lățime
D—Bandă moartă control lățime



Setările controlului lățimii

zb48j1t,1693514880352 -58-31AUG23-1/1

PC589255 —UN—09AUG23

Controlul lățimii—Direcție plug

Selectați tasta soft Direcție plug > fila Configurare > butonul Editare control lățime.

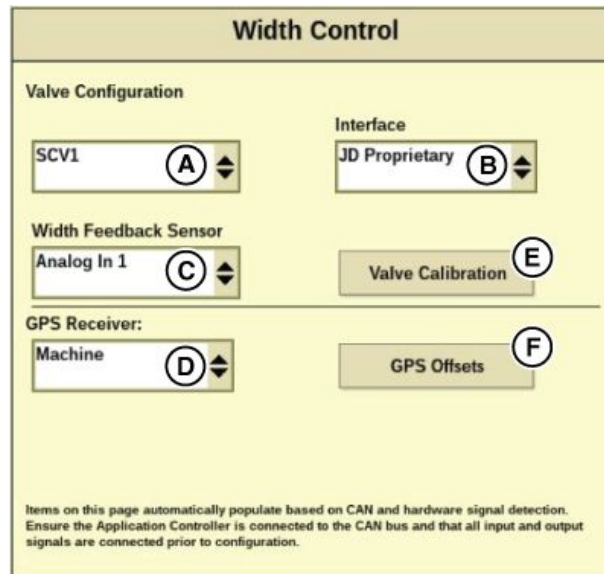
Meniurile derulante (A–D) sunt completate automat în funcție de detecția semnalelor CAN și hardware. Asigurați-vă că există o conexiune a controlerului de aplicații la magistrală și că toate dispozitivele de intrare și de ieșire sunt conectate înainte de configurare.

1. Asigurați-vă că fiecare selecție este corectă.
2. Selectați butonul Calibrare supapă (E) și efectuați calibrarea manuală.
3. Selectați butonul Decalaje GPS (F) și introduceți decalajele receptoarelor.

(Consultați Calibrările de direcție pentru mai multe informații despre calibrarea manuală.)

A—Meniul derulant Selecție supapă
B—Meniul derulant Interfață
C—Meniul derulant Senzor feedback lățime

D—Meniul derulant Receptor GPS
E—Butonul Calibrare supapă
F—Butonul Decalaje GPS



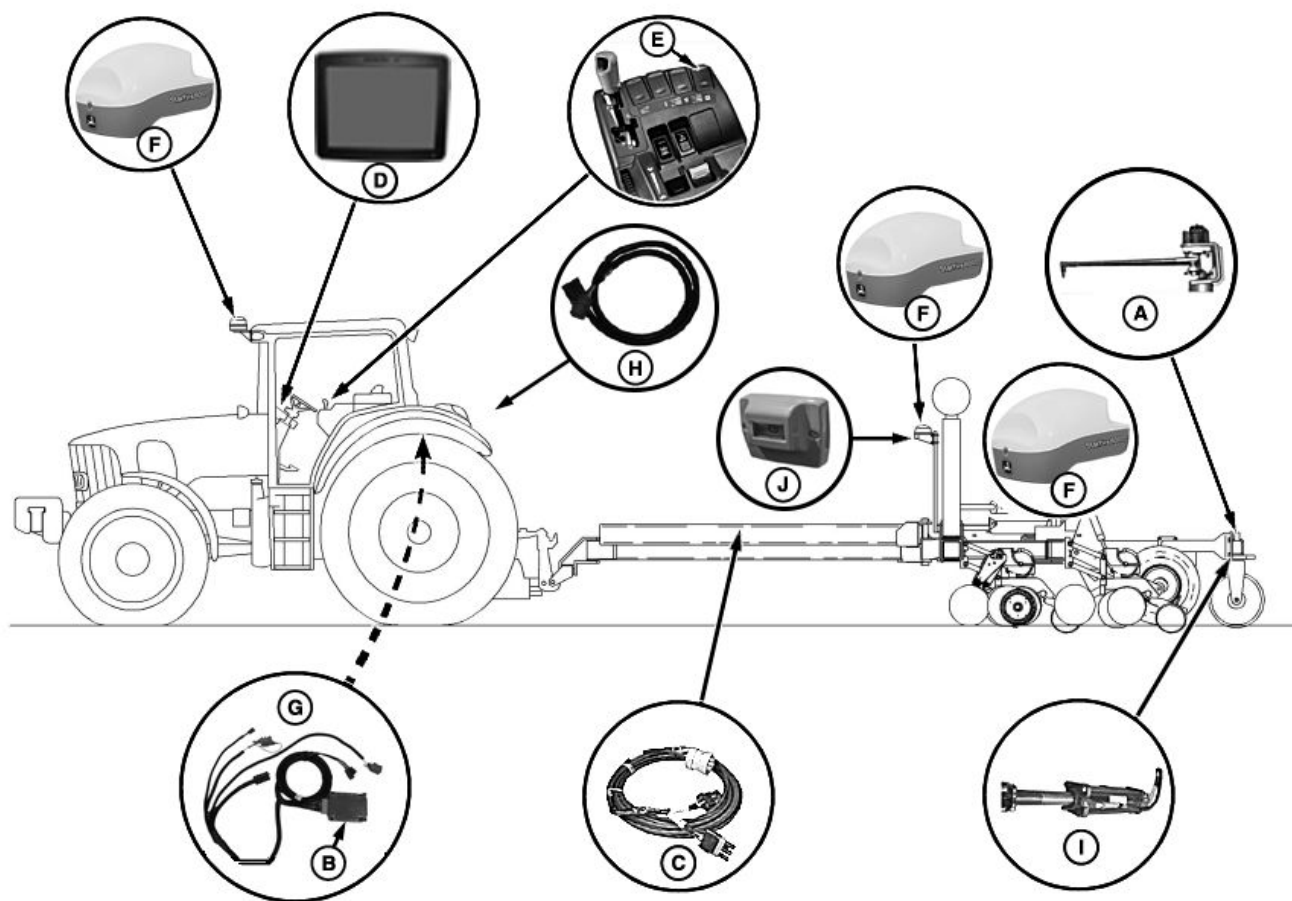
Controlul lățimii

zb48j1t,1693514880296 -58-31AUG23-1/1

PC589269 —UN—09AUG23

Utilizarea

Prezentare generală a operațiunilor de bază



Prezentare generală a sistemului de ghidare activă a instrumentului

- | | | | |
|---|--|---|-------------------------------------|
| A—Senzorul de unghi al roților | D—Afișajul | H—Cablaj cu 9 pini de feedback al instrumentului pe partea utilajului | J—Camera AutoTrac Vision (opțional) |
| B—Unitatea de control al aplicațiilor UCC2 | E—Maneta de control SCV | I—Mecanism de direcție a instrumentului | |
| C—Cablajul senzorului de feedback al instrumentului | F—Receptor StarFire | | |
| | G—Cablajul unității de control al aplicațiilor | | |

- Supapa de control selectiv (SCV) este setată la modul automat.

NOTĂ: SCV nu poate comuta la modul automat atunci când mașina se află în poziția de parcare. Modul automat necesită o viteză de cel puțin 0,1 km/h (0,06 mph) pentru a activa automat elementele hidraulice ale instrumentului.

- Comunicația dintre senzorul de unghi al roților (A) și Unitatea de control al aplicațiilor UCC2 (B) se realizează prin cablajul senzorului de feedback al instrumentului (C).
- Operatorul calibrează sistemul cu ajutorul afișajului (D) și al manetei de control al SCV (E).
- Unitatea de control al aplicațiilor UCC2 calculează poziția instrumentului cu ajutorul receptoarelor StarFire (F).
- Atunci când este necesară o reglare, este trimis un semnal de la unitatea de control al aplicațiilor UCC2,

prin cablajul unității de control al aplicațiilor (G), către unitatea de control SCV al mașinii prin cablajul de feedback al instrumentului (H) sau către o supapă externă prin magistrala CAN.

NOTĂ: Dacă utilizați o supapă externă, nu trebuie utilizat cablajul cu 9 pini al senzorului de feedback al instrumentului pe partea mașinii. Deconectați cablajul după oprirea mașinii.

- Unitatea de control SCV comunică instrucțiuni pentru trimiterea lichidului hidraulic la mecanismul de direcție al instrumentului (I).
- Camera AutoTrac Vision (J) este o componentă opțională care comunică Unității de control al aplicațiilor UCC2 poziția locală pentru a permite calcularea corecțiilor și sporirea performanțelor.
- Sistemul monitorizează și ajustează continuu poziția instrumentului.

zb48j1t,1693515046544 -58-31AUG23-1/1

PC27855—UN—18FEB20

Cuplarea automatizării instrumentului

ATENȚIE: Pentru a evita decesul sau rănirea gravă, dezactivați sistemele de ghidare ale mașinii și instrumentului înainte de a intra pe drumuri publice.

1. Configurați linia de ghidare pe afișaj.
2. Verificați dacă aplicația este pregătită de utilizare:

- Verificați dacă diagrama de stare a sistemului John Deere Active Implement Guidance™ (A) conține 2 din 4 componente.
- Verificați dacă Direcție plug are starea Gata de activare (galben) (A).

(Consultați Diagnostic pentru mai multe informații.)

NOTĂ: SCV nu poate comuta la modul automat atunci când mașina se află în poziția de parcare.

Modul automat necesită o viteză de cel puțin 0,1 km/h (0.06 mph) pentru a activa automat elementele hidraulice ale instrumentului.

3. Scoateți mașina din poziția de parcare.

NOTĂ: Lăsați maneta SCV 3 în poziția de reținere mecanică după fiecare cursă.

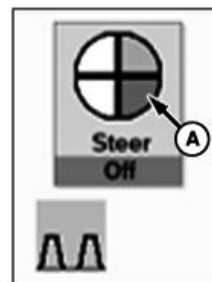
4. Pentru a activa modul automat al instrumentului, aduceți maneta de control al SCV (A) în poziția de reținere mecanică din față.
 - Dacă utilizați un utilaj cu afișaj TouchSet, asigurați-vă că starea EC se schimbă la AC (B).
 - Dacă utilizați un utilaj cu CommandCenter, asigurați-vă că starea Mod automat dezactivat (C) se schimbă la Mod automat activat (D).
5. Dacă este cazul, coborâți instrumentul în poziția de lucru.

ATENȚIE: John Deere Active Implement Guidance™ începe achiziția liniei imediat după cuplare. Pentru instrumentele care utilizează un sistem de direcție pentru cuțitul de plug, deplasarea va începe chiar dacă instrumentul nu este în contact cu solul. Pentru a evita accidentele grave sau chiar mortale, asigurați-vă că nu se află nimeni în apropierea mașinii.

6. Cuplați automatizarea instrumentului. Cerințele sistemului privind cuplarea depind de configurație.

NOTĂ: Sistemul se decuplează dacă viteza utilajului este mai mare decât limita maximă.

- Viteza maximă a AutoTrac pentru John Deere Active Implement Guidance™ variază în funcție de platformă.



Butonul Direcție

A—Diagramă circulară

PC589256 —UN—09AUG23



Butonul Direcție plug

A—Starea Gata de activare



Maneta de control SCV

A—Maneta de control SCV

(Pentru mai multe informații, consultați manualul de utilizare a utilajului.)

- Viteza maximă pentru modul subordonat este de 36 km/h (22.4 mph).
- Viteza maximă pentru Direcție plug este de 15 km/h (9,3 mph).

Diagrama de stare a sistemului John Deere Active Implement Guidance™ (A) afișează 4 componente din 4 când sistemul este cuplat.

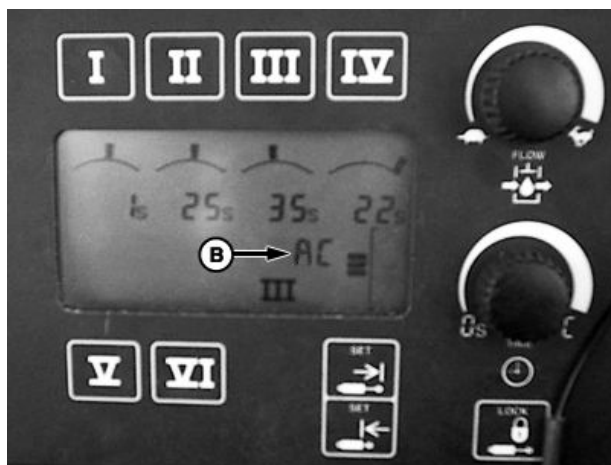
- a. Activați butonul Direcție (B).

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693515046462 -58-31AUG23-1/2

PC28290 —UN—13NOV20

PC18220 —UN—05DEC13



Afișajul din dreapta

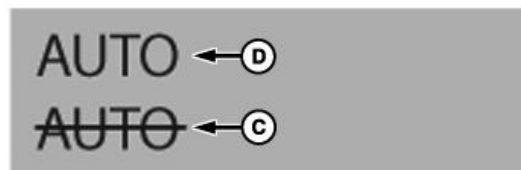
NOTĂ: Modul subordonat setează calea de ghidare a instrumentului la aceeași cale cu cea a receptorului mașinii. Acest lucru include întoarcerile la capăt de rând sau situațiile în care mașina este condusă fără o linie de ghidare definită. Modul subordonat este util la prima trecere, când este definită linia de ghidare. Modul subordonat se decuplează automat dacă viteza mașinii este mai mică decât viteza minimă de 0,1 km/h (0.06 mph) timp de 120 de secunde.

- Activați AutoTrac și selectați comutatorul de reluare AutoTrac sau selectați butonul Mod subordonat (C).
- În cazul în care caseta de bifare Se dezactivează direcția când Înregistrarea lucrărilor este selectată, activați Înregistrarea lucrărilor.

Direcție plug afișează o stare activă (albastră) (A) când este cuplată.

- Activați butonul Direcție plug (B).
- Dacă este selectată caseta de bifare Utilizare stare lucru instrument pentru activare control, activați Înregistrarea lucrărilor.
- Dacă opțiunea Cuplare toate este selectată pentru Comportament comutator de reluare, activați

B—Mod AC

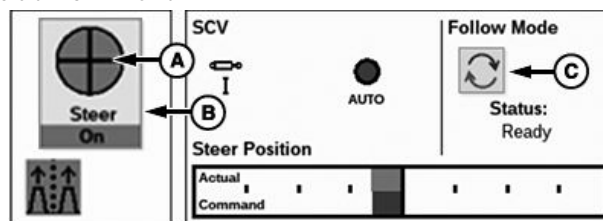


Controlul automat al SCV de către CommandCenter

C—Mod automat dezactivat

D—Mod automat activat

PC28291 —UN—17NOV20



Diagramă John Deere Active Implement Guidance™ 4/4

A—Diagramă circulară
B—Butonul Direcție

C—Butonul Mod subordonat

PC28293 —UN—17NOV20



Stare activă Direcție plug

A—Stare activă

B—Butonul Direcție plug

AutoTrac și selectați comutatorul de reluare AutoTrac.

zb48j1t,1693515046462 -58-31AUG23-2/2

PC22235 —UN—01MAR16

Decuplarea, dezactivarea și invalidarea automatizării instrumentului

⚠ ATENȚIE: Pentru a evita decesul sau rănirea gravă, dezactivați sistemele de ghidare ale mașinii și instrumentului înainte de a intra pe drumuri publice.

Decuplarea automatizării instrumentului

- Reduceți viteza mașinii sub limita minimă de 0,1 km/h (0.06 mph).
 - John Deere Active Implement Guidance™ și Direcție plug se decuplează imediat dacă viteza de deplasare scade sub limita minimă.
 - Modul subordonat se decuplează după 120 de secunde dacă viteza de deplasare scade sub limita minimă.

- În funcție de configurație, dezactivați butonul Direcție, butonul Mod subordonat sau butonul Direcție plug.
- În funcție de configurație, decuplați AutoTrac. (Pentru mai multe informații despre AutoTrac, consultați manualul de utilizare al afișajului.)

Dezactivarea automatizării instrumentului

În funcție de configurație, dezactivați butonul Direcție, butonul Mod subordonat sau butonul Direcție plug.

Invalidarea automatizării instrumentului

- Opriți supapa de control selectiv (SCV).
- Opriți modul automat.
- În funcție de configurație, decuplați AutoTrac. (Pentru mai multe informații despre AutoTrac, consultați manualul de utilizare al afișajului.)

zb48j1t,1693515046420 -58-31AUG23-1/1

Controlul comenzii SCV

Dacă profilul selectat al unității de control al aplicațiilor UCC2 este configurat pentru a utiliza supapele de control selectiv (SCV), acesta va comanda controlul supapelor SCV respective, chiar și atunci când aplicația nu este în

uz, iar alte aplicații nu vor putea trimite comenzi către supapele SCV respective. Pentru a elibera controlul comenzii SCV, creați și selectați un profil de unitate de control al aplicațiilor UCC2 fără supape SCV sau deconectați unitatea de control al aplicațiilor UCC2.

RW00482,0000A93 -58-25NOV20-1/1

Suprapunere AutoTrac Vision

Suprapunerea AutoTrac Vision afișează imaginea de la camera de ghidare pe baza imaginii împreună cu indicatoarele intrărilor și stărilor sistemului. Suprapunerea ghidării pe baza imaginii este afișată pe pagina principală, cu ajutorul opțiunii Video din Administratorul de amplasare.

Pictograma Cameră (A) indică nivelul de fiabilitate a camerei de ghidare pe baza imaginii, prin codificare cromatică. Valoarea reală de fiabilitate (0–10) este afișată pe paginile de diagnosticare ale sistemului.

Atunci când nivelul de fiabilitate este zece, pictograma camerei este afișată cu verde. Acest lucru indică faptul că ghidarea pe baza imaginii poate determina cu precizie poziția liniei centrale a rândului.

Atunci când nivelul de fiabilitate este opt sau nouă, pictograma camerei este afișată cu galben. În această stare, ghidarea pe baza imaginii este în continuare activă și poate asigura acționarea corectă a direcției mașinii. La acest nivel de fiabilitate, însă, ghidarea pe baza imaginii nu funcționează în condiții ideale; de exemplu, părțile de sus ale plantelor sunt prea apropiate, cultura este prea scundă sau există prea multe buruieni.

Atunci când nivelul de fiabilitate este de șapte sau mai mic, pictograma camerei este afișată cu roșu. Acest nivel de fiabilitate nu este acceptabil pentru ghidare. În această situație, ghidarea pe baza imaginii este decuplat, iar mașina este ghidată prin sistemul global de poziționare (GPS) dacă a fost configurată o linie de ghidare. Dacă operatorul nu a configurat nicio linie de ghidare, acesta trebuie să preia controlul asupra mașinii și să acționeze manual volanul.

NOTĂ: Nivelul de fiabilitate a camerei de ghidare pe baza imaginii nu indică precizia de urmărire a mașinii. Ghidarea pe baza imaginii localizează numai linia centrală a rândului. Sistemul AutoTrac are rolul de a asigura urmărirea rândului de către utilaj.



Suprapunere AutoTrac Vision

- | | |
|-----------------------------------|---------------------------------------|
| A—Pictograma Cameră | C—Pictograma Spațiere rânduri |
| B—Pictograma Unghi de rulu | D—Pictograma de stare RowSense |

Pictograma Unghi de rulu (B) oferă feedback în timp real atunci când lucrați în pantă. Sistemul AutoTrac poate compensa pantele; performanțele pot scădea, însă, pe măsură ce pantele devin mai abrupte. Pictograma indică panta atât numeric, cât și cromatic:

- Pictogramă verde – panta este de 0–2 grade
- Pictogramă galbenă – panta este de 2–6 grade
- Pictogramă roșie – panta este de peste 6 grade

Pictograma Spațiere rânduri (C) afișează spațierea curentă a rândurilor selectată pentru sistem. Dacă spațierea afișată nu este corectă, operatorul trebuie să introducă spațierea corectă a rândurilor și să calibreze sistemul AutoTrac Vision.

Decalajul curent aplicat sistemului este, de asemenea, afișat pe pictogramă. Dacă decalajul nu este corect sau nu trebuie aplicat, operatorul trebuie să schimbe setarea folosind procedura de configurare.

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693515046343 -58-31AUG23-1/2

PC590596 —UN—21AUG23

Indicatorul centrului rândului (E)—afișat ca linie albă punctată, indică linia centrală a rândului, respectiv linia ideală pentru urmărirea de către roata mașinii. Linia se modifică ușor în funcție de starea culturii. Modificări mai substanțiale ale liniei apar atunci când mașina funcționează pe un rând estimat sau dacă cultura a fost plantată fără ghidare prin GPS.

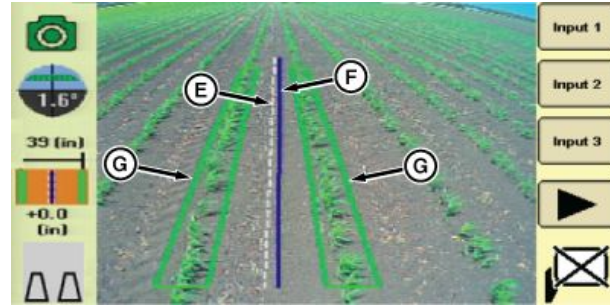
Indicatorul centrului roților (F)—o linie albastră continuă, care indică centrul roților, definit în timpul procesului de calibrare. Indicatorul centrului roților se deplasează dacă sistemului îi este aplicat un decalaj.

Indicatorul rândurilor de cultură (G)—două dreptunghiuri verzi care încadrează rândurile de cultură și indică operatorului locația calculată de camera de ghidare pe baza imaginii pentru rândurile de cultură.

Pictograma de stare RowSense (D) indică starea RowSense. Fiecare pictogramă indică ce se întâmplă cu utilajul în momentul respectiv. Culoarea pictogramei se modifică potrivit cu modul de funcționare RowSense.

- Culoarea gri: Sistem instalat
- Culoare verde: Sistem activ, care funcționează atât cu senzor de rând, cât și cu GPS
- Culoarea galbenă: Date GPS pierdute, care funcționează numai cu date de la senzorul de rânduri
- Culoarea portocalie: Semnal pierdut de la senzorul de rânduri, care funcționează numai cu GPS

Tabelul de mai jos conține reguli generale care trebuie aplicate la observarea comportamentului indicatorului centrului rândurilor și al indicatorului centrului roților atunci când mașina urmărește un rând.



Suprapunere AutoTrac Vision

E—Indicatorul centrului rândului
F—Indicatorul centrului roților

G—Indicatorul rândurilor de cultură

Calitatea calibrării AutoTrac Vision	Setare AutoTrac	Rezultat observat
Bun	Bun	Indicatorul centrului rândului și indicatorul centrului roților sunt aliniate corect (cu un decalaj mai mic de 10 mm [4 in]) la toate vitezele.
Bun	Slab	Indicatorul centrului rândului și indicatorul centrului roților sunt aliniate corect la viteze mici (sub 16 km/h [10 mph]). Alinierea indicatorilor la viteze mai mari este prea agresivă sau prea lentă.
Slab	Bun sau slab	Indicatorul centrului rândului și indicatorul centrului roților nu sunt aliniate la nicio viteză. În acest caz, indicatoarele pot fi barate.

zb48j1t,1693515046343 -58-31AUG23-2/2

PC582181 —UN—21AUG23

Depanarea

Informații de la satelit

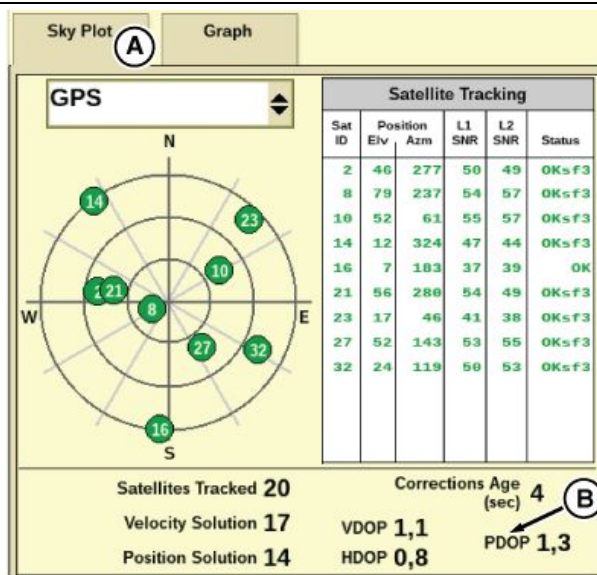
Unitatea de control al aplicațiilor UCC2 depinde de distribuția sateliților care furnizează semnale pentru sistemul de poziționare globală (GPS). PDOP (Positional Dilution of Precision – Diluția pozițională a preciziei) este un indicator al acoperirii sateliților GPS vizualizați de receptor. Un PDOP redus indică o acoperire mai bună a sateliților pentru calcularea pozițiilor orizontală și verticală.

Înainte de a regla valorile sensibilității sau ale benzii moarte, verificați dacă valoarea PDOP este sub 2,5. Valorile de sensibilitate setate când valoarea PDOP este peste 2,5 sunt inexacte și trebuie să fie ajustate din nou.

1. Navigați către paginile StarFire.
2. Selectați fila Hartă cer (A).
3. Verificați dacă PDOP (B) are o valoare mai mică de 2,5.

A—Fereastra Hartă cer

B—PDOP



Fereastra Hartă cer

zb48j1t,1693893831197 -58-05SEP23-1/1

PC589257 —UN—09AUG23

Resetarea unității de control al aplicațiilor UCC2

IMPORTANT: Nu conectați unitatea de control al aplicațiilor UCC2 cât timp mașina este pornită. Conectarea cu mașina pornită poate genera erori pe magistrala CAN și defecțiuni ale unității de control hidraulic.

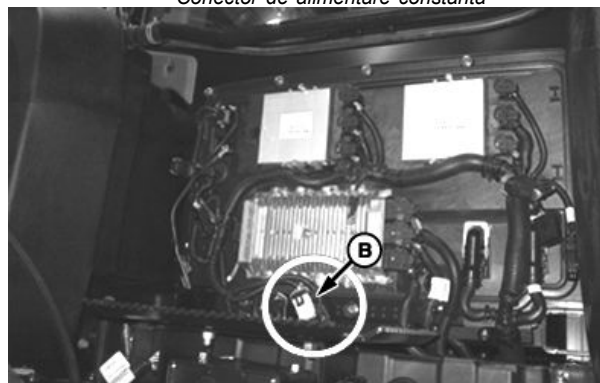
1. Opriți mașina.
2. Decuplați conectorul de alimentare permanentă (A) și conectorul opțional (B).

A—Conector de alimentare constantă

B—Conector de șuntare



Conector de alimentare constantă



Conector de șuntare

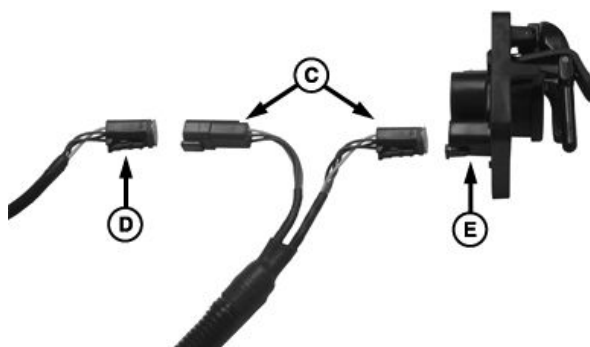
zb48j1t,1693893905613 -58-05SEP23-1/2

3. Deconectați conectorii în T ai magistralei CAN (C) și conectați conectorul cu 4 pini al magistralei CAN (D) direct la conectorul instrumentului ISO (E).
4. Porniți utilajul. Odată ce toate sistemele sunt pornite, afișați și ștergeți toate codurile de diagnosticare ale mașinii, apoi opriți mașina.
5. Reconectați conectorul de alimentare constantă și conectorul de șuntare.
6. Reconectați conectorii în T ai magistralei CAN între conectorul cu 4 pini și conectorul instrumentului ISO.

C—Conectori în T ai magistralei CAN

E—Conectorul instrumentului ISO

D—Conector cu 4 pini al magistralei CAN



Conectorii magistralei CAN

zb48j1t,1693893905613 -58-05SEP23-2/2

Codul de stare, sursa de navigație și codul de ieșire

Cod de stare	Descriere	Soluție
Dezactivat	Sistemul conține defectiuni.	Verificați paginile de diagnosticare a sistemului de ghidare activă a instrumentului pentru mai multe informații și pentru eliminarea defectiunilor.
Gata de activare	Sistemul așteaptă ca operatorul să activeze.	Pentru a activa, selectați butonul Direcție activă.
Activat	Sistemul așteaptă ca operatorul să activeze automatizarea instrumentului.	Activarea sistemului depinde de modul de configurare a acestuia. (Consultați secțiunea Operare pentru mai multe informații.)
Activat	Sistemul controlează activ instrumentul utilizând ghidarea pe baza sistemului de poziționare globală (GPS).	Sistemul funcționează normal.

Sursă de navigație	Descriere	Soluție
Nicio stare	Sistemul nu este activ. Niciun senzor nu este în uz.	Configurați sistemul.
Activ – GPS	Sistemul controlează activ instrumentul, utilizând ghidarea pe bază de GPS.	Funcționare normală, definită în procesul de configurare.
Activ – Senzor local primar	Sistemul controlează în mod activ instrumentul, utilizând ghidarea pe bază de erori locale primare.	Funcționare normală, definită în procesul de configurare.
Activ – Senzor local secundar	Sistemul controlează în mod activ instrumentul, utilizând ghidarea pe bază de erori locale secundare.	Funcționare normală, definită în procesul de configurare.
Activ – Direcția rămâne pe GPS	Sistemul controlează activ instrumentul, utilizând ghidarea pe bază de GPS. Sistemul va dezactiva automatizarea instrumentului când AutoTrac selectează urma de ghidare următoare.	Funcționare normală, definită în procesul de configurare.
Activ – Direcția rămâne pe erori locale primare	Sistemul controlează în mod activ instrumentul, utilizând ghidarea pe bază de erori locale primare. Sistemul va dezactiva automatizarea instrumentului când AutoTrac selectează urma de ghidare următoare.	Funcționare normală, definită în procesul de configurare.
Activ – Direcția rămâne pe erori locale secundare	Sistemul controlează în mod activ instrumentul, utilizând ghidarea pe bază de erori locale secundare. Sistemul va dezactiva automatizarea instrumentului când AutoTrac selectează urma de ghidare următoare.	Funcționare normală, definită în procesul de configurare.

Coduri de ieșire	Descriere	Soluție
OK	Automatizarea instrumentului este gata de funcționare sau funcționează fără erori. Orice defectiuni sunt, probabil, independente de sistemul unitate de control al aplicațiilor UCC2.	Sistemul funcționează corespunzător.
Neactivată	Aplicația dorită nu a fost activată pe unitatea de control al aplicațiilor UCC2.	Consultați Introducerea codului de activare pentru mai multe informații.
Precizie GPS mașină nerespectată	Nu există niciun semnal GPS disponibil pentru utilaj sau nivelul de precizie este prea redus.	Pentru mai multe informații, consultați Informații despre satelit sau manualul de utilizare al receptorului StarFire.
Precizie GPS instrument nerespectată	Nu există niciun semnal GPS disponibil pentru instrument sau nivelul de precizie este prea redus.	Pentru mai multe informații, consultați Informații despre satelit sau manualul de utilizare al receptorului StarFire.
Senzor feedback neselectat	Nu este selectat niciun senzor de feedback.	Selectați una dintre opțiunile: - Tasta soft Sistemul de ghidare activă a instrumentului > fila Configurare > butonul de editare control direcție > un senzor de feedback de direcție. - Selectați tasta soft Direcție plug > fila Configurare > Control lățime.
Senzor feedback nedetectat	Senzorul de feedback selectat nu este disponibil sau este în afara intervalului (< 0,1 V sau > 4,9 V).	Conectați senzorul sau ajustați timoneria pentru a vă încadra în intervalul de tensiune.
Senzor feedback necalibrat	Opțiunile Maxim stânga, Centru sau Maxim dreapta nu sunt setate pentru senzorul de feedback de direcție selectat sau sunt setate incorect.	Verificați dacă opțiunile Maxim stânga, Centru sau Maxim dreapta sunt setate corespunzător. Verificați dacă între valorile Maxim stânga și Maxim dreapta este o diferență de cel puțin 1 V. Ajustați timoneria dacă este necesar.

Supapă neselectată	Selecția supapei sau interfața nu este selectată.	Selecționați una dintre opțiunile: • Tasta soft Sistemul de ghidare activă a instrumentului > fila Configurare > butonul de editare control direcție > o selecție de supapă sau o interfață. • Selecționați tasta soft Direcție plug > fila Configurare > Control lățime.
Supapă indisponibilă	Supapa selectată nu este detectată sau nu poate funcționa.	Verificați conexiunile și apoi reporniți mașina pentru a încerca recuperarea.
Supapa nu este în modul automat	Supapa selectată nu a fost trecută în modul Automat.	Dacă se utilizează brevetul JD vechi sau brevetul JD, blocați și eliberați supapa dorită din poziția de reținere mecanică. Dacă există o interferență la supapa ISO, selecționați comutatorul de reluare.
Defecțiune supapă	Supapa selectată raportează o defecțiune și nu poate fi utilizată.	Inspectați supapa și reporniți mașina pentru a încerca recuperarea.
Supapa nu este calibrată	Pragurile supapei selectate nu au fost calibrate.	Calibrați pragurile. Selecționați una dintre opțiunile: • Tasta soft Sistemul de ghidare activă a instrumentului > fila Calibrări > butonul Calibrare automată sau Calibrare manuală. • Tasta soft Direcție plug > fereastra Calibrări > butonul Calibrare manuală.
Fără AutoTrac pe utilaj	Sistemul AutoTrac al utilajului nu este detectat sau nu este configurat.	Verificați dacă AutoTrac este instalat și funcționează.
Numărul urmelor de ghidare schimbat	Comportament și afișaje normale când menținerea direcției este activată și sistemul decuplează când AutoTrac schimbă urma de ghidare selectată.	Sistemul funcționează normal.
Întrerupere GPS	Diluție pozițională a preciziei (PDOP) sau vechimea corecției este prea mare.	Verificați precizia GPS și sateliții. (Pentru mai multe informații, consultați manualul de utilizare al receptorului StarFire.)
Viteză prea mică	Viteza mașinii este sub 0,1 km/h (0.06 mph) și nu se pot controla supapele.	Măriți viteza mașinii peste pragul minim de 0,1 km/h (0.06 mph).
Instrumentul nu înregistrează	Opțiunea Dezactivare direcție când înregistrarea lucrărilor este oprită este activată, iar afișajul raportează că înregistrarea lucrărilor este oprită.	Verificați setările afișajului pentru înregistrarea lucrărilor.
Nu s-a detectat nicio eroare locală primară	RowSense este activat, dar nu s-au detectat surse de erori locale.	Conectați o sursă de erori locale sau dezactivați RowSense.
Nu s-a detectat nicio eroare locală secundară	RowSense este activat, dar nu s-au detectat surse de erori locale.	Conectați o sursă de erori locale sau dezactivați RowSense.
Se așteaptă activarea de către utilizator	Se așteaptă ca utilizatorul să selecteze butonul Direcție activată.	Selecționați butonul Direcție activată.
Viteză în afara intervalului	Viteza este prea mare sau prea mică.	Utilizați utilajul la viteze între 0,1 km/h (0.06 mph) și viteza maximă. • Viteza maximă a AutoTrac pentru John Deere Active Implement Guidance™ variază în funcție de platformă. (Pentru mai multe informații, consultați manualul de utilizare a utilajului.) • Viteza maximă pentru modul subordonat este de 36 km/h (22.4 mph). • Viteza maximă pentru Direcție plug este de 15 km/h (9.3 mph).
Operator absent	Operatorul nu este prezent.	Operatorul trebuie să fie așezat pe scaun. Verificați comutatorul de prezență a operatorului.
Pregătit	Sistemul este pregătit pentru cuplare.	Selecționați comutatorul de reluare.
Eroare supapă – Reporniți pentru a încerca recuperarea	S-a raportat o defecțiune la supapă.	Verificați cablajul și reporniți utilajul pentru a încerca recuperarea.
AutoTrac inactiv	AutoTrac nu este activ.	Cuplați AutoTrac.

zb48j1t,1693893916402 -58-05SEP23-2/2

Coduri de diagnosticare (DTC)

DTC	Descriere	Acțiune recomandată
168,03	Tensiunea de alimentare comutată este mai mare decât cea normală.	Verificați alimentarea furnizată.
168,04	Tensiunea de alimentare comutată este mai mică decât cea normală.	Verificați alimentarea furnizată.
629	Sistemul de operare nu a răspuns la comenzi timp de 1 secundă.	Dacă problema persistă, reporniți contactul mașinii.
517232,02	Magistrala CAN a instrumentului este inactivă.	Dacă problema persistă, reporniți contactul mașinii.
517857,14	Sistemul a detectat mai multe Unități de control al aplicării pe magistrala CAN.	Deconectați una dintre Unitățile de control al aplicării.
523773,03	Tensiunea înaltă de pe magistrala CAN a mașinii este peste cea normală.	Dacă problema persistă, reporniți contactul mașinii.
523773,04	Tensiunea înaltă de pe magistrala CAN a mașinii este sub cea normală.	Dacă problema persistă, reporniți contactul mașinii.
523774,03	Tensiunea joasă de pe magistrala CAN a mașinii este peste cea normală.	Dacă problema persistă, reporniți contactul mașinii.
523774,04	Tensiunea joasă de pe magistrala CAN a mașinii este sub cea normală.	Dacă problema persistă, reporniți contactul mașinii.
524215,03	Tensiunea înaltă de pe magistrala CAN a instrumentului este peste cea normală.	Dacă problema persistă, reporniți contactul mașinii.
524215,04	Tensiunea înaltă de pe magistrala CAN a instrumentului este sub cea normală.	Dacă problema persistă, reporniți contactul mașinii.
524217,03	Tensiunea joasă de pe magistrala CAN a instrumentului este peste cea normală.	Dacă problema persistă, reporniți contactul mașinii.
524217,04	Tensiunea joasă de pe magistrala CAN a instrumentului este sub cea normală.	Dacă problema persistă, reporniți contactul mașinii.
524259,00	Temperatura Unității de control al aplicării este peste 90°C (194°F).	Asigurați-vă că pe Unitatea de control al aplicațiilor nu se află murdărie, praf sau materii străine.

RW00482,0000987 -58-06OCT21-1/1

Diagnosticare

Selecțai una dintre opțiunile:

- Tasta soft Sistemul de ghidare activă a instrumentului > fila Diagnostică > Diagnostică
- Tasta soft Direcție plug > fila Diagnostică

Diagnosticul afișează:

- Stare (A) – starea de funcționare.
- Condiție (B) – cerințele pentru atingerea fiecărei stări.
- Este gata (C) – indică faptul că a fost îndeplinită o condiție.

A—Stare
B—Stare

C—Este gata

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

Diagnostică – Sistemul de ghidare activă a instrumentului

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

Diagnostică – Direcție plug

zb48j1t,1693893964042 -58-05SEP23-1/1

PC589258 —UN—09AUG23

PC589259 —UN—09AUG23

Reacție la pas – John Deere Active Implement Guidance™

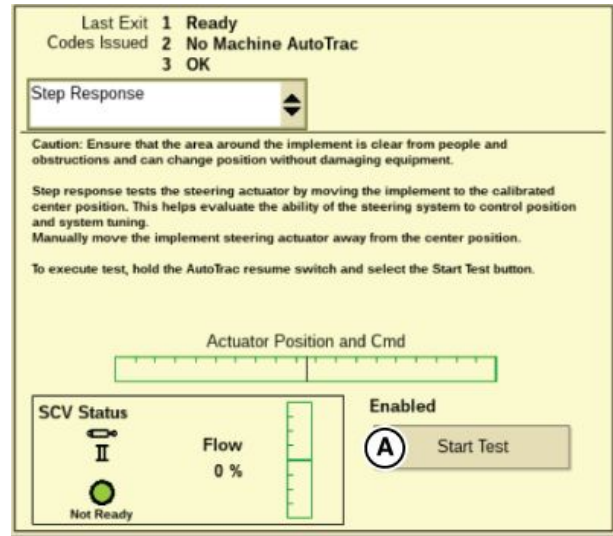
Selectați tasta soft Sistemul de ghidare activă a instrumentului > fila Diagnostice > Reacție la pas.

ATENȚIE: Pentru a evita accidentele, asigurați-vă că în zona din jurul instrumentului nu se află persoane sau obstacole și că instrumentul își poate schimba poziția fără a deteriora echipamentul.

Reacția la pas testează actuatorul de direcție prin deplasarea instrumentului în poziția centrală calibrată. Aceasta contribuie la evaluarea capacității sistemului de direcție de a controla poziția și reglarea sistemului.

Îndepărtați manual actuatorul de direcție al instrumentului de poziția centrală.

Pentru a executa testul, mențineți comutatorul de reluare AutoTrac și selectați butonul Începere test (A).



Reacție la pas

A—Butonul Începere test

zb48j1t,1693893982740 -58-05SEP23-1/1

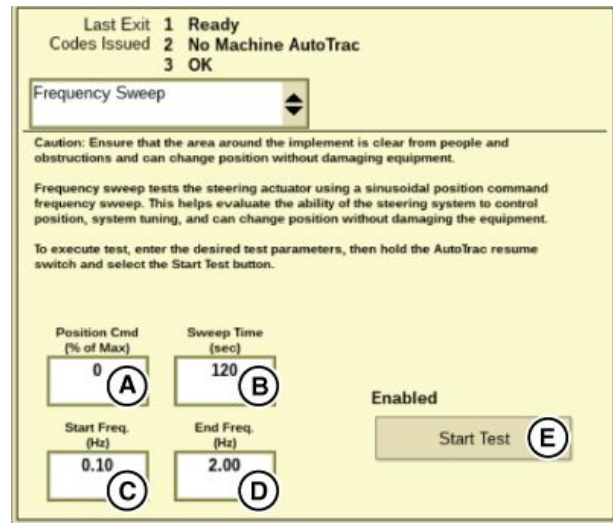
Baleierea frecvenței—John Deere Active Implement Guidance™

Selectați tasta soft Sistemul de ghidare activă a instrumentului > fila Diagnostice > Baleiere frecvență.

ATENȚIE: Pentru a evita accidentele, asigurați-vă că în zona din jurul instrumentului nu se află persoane sau obstacole și că instrumentul își poate schimba poziția fără a deteriora echipamentul.

Baleierea frecvenței testează actuatorul de direcție utilizând o baleiere a frecvenței sinusoidale de comandă a poziției. Aceasta contribuie la evaluarea posibilității sistemului de direcție de a controla poziția, reglarea sistemului, și capacitatea de modificare a poziției fără deteriorarea echipamentului.

Pentru a executa testul, introduceți parametrii de test doriți (A—D), apoi mențineți comutatorul de reluare AutoTrac și selectați butonul Începere test (E).



Baleiere frecvență

A—Comandă poziție
B—Durată de baleiere
C—Frecvență de început

D—Frecvență de sfârșit
E—Butonul Începere test

zb48j1t,1693894028541 -58-05SEP23-1/1

Comanda poziției—John Deere Active Implement Guidance™

Selectați tasta soft Sistemul de ghidare activă a instrumentului > fila Diagnostiche > Comandă poziție.

ATENȚIE: Pentru a evita accidentele, asigurați-vă că în zona din jurul instrumentului nu se află persoane sau obstacole și că instrumentul își poate schimba poziția fără a deteriora echipamentul.

Comanda de poziție testează actuatorul de direcție prin deplasarea instrumentului într-o poziție specificată de operator. Aceasta contribuie la evaluarea capacității sistemului de direcție de a controla poziția și reglarea sistemului.

Pentru a executa testul, introduceți comanda de poziție dorită (A), apoi mențineți comutatorul de reluare AutoTrac și selectați butonul Începere test (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

Comandă poziție

A—Comandă poziție

B—Butonul Începere test

zb48j1t,1693894110616 -58-05SEP23-1/1

Comandă debit—John Deere Active Implement Guidance™

Selectați tasta soft Sistemul de ghidare activă a instrumentului > fila Diagnostiche > Comandă debit.

ATENȚIE: Pentru a evita accidentele, asigurați-vă că în zona din jurul instrumentului nu se află persoane sau obstacole și că instrumentul își poate schimba poziția fără a deteriora echipamentul.

Comanda de debit testează actuatorul de direcție folosind un procent din debitul comandat introdus manual. Aceasta contribuie la evaluarea eficienței comenzilor de control.

Pentru a executa testul, introduceți comanda de debit dorită (A), apoi mențineți comutatorul de reluare AutoTrac și selectați butonul Începere test (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

Comandă debit

A—Comandă debit

B—Butonul Începere test

zb48j1t,1693894110545 -58-05SEP23-1/1

Senzori de navigație—John Deere Active Implement Guidance™

Selectați tasta soft Sistemul de ghidare activă a instrumentului > fila Diagnostiche > Senzori de navigație.

Senzorii de navigație afișează următoarele informații pentru sistemul de poziționare globală (GPS), senzorul primar și senzorul secundar:

- Sursă (A)
- Eroare laterală (B)
- Eroare de cap-compas (C)
- Curbură (D)
- Fiabilitate (E)
- Adresă sursă (F)
- Principal (G)

A—Sursa
B—Eroare laterală
C—Eroare cap-compas
D—Curbură

E—Încredere
F—Adresă sursă
G—Principal

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

Senzori de navigație

zb48j1t,1693894128823 -58-05SEP23-1/1

PC26431—UN—25OCT18

Controlul vitezei – John Deere Active Implement Guidance™

Selectați tasta soft Sistemul de ghidare activă a instrumentului > fila Diagnostiche > Control viteză.

Afișaje de control al vitezei:

- Stare control (A)
- Stare limită (B)
- Cod de ieșire (C)
- Limită operator (D)
- Viteza mașinii (E)
- Comandă viteză (F)

A—Stare control
B—Stare limită
C—Cod de ieșire

D—Limită operator
E—Viteza mașinii
F—Comandă viteză

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

Control viteză

zb48j1t,1693894235577 -58-05SEP23-1/1

PC589274—UN—09AUG23

Diagnostică – Direcție plug

Selectați tasta soft Direcție plug > fila Diagnostică.

Diagnosticul afișează:

- Stare (A) – starea de funcționare pentru Direcție plug.
- Condiții (B) – cerințele pentru atingerea fiecărei stări.
- Este gata (C) – indică dacă a fost îndeplinită condiția.

A—Stare
B—Stare

C—Este gata

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

Diagnosticare

zb48j1t,1693894235528 -58-05SEP23-1/1

PC589259 —UN—09AUG23

Hardware/software

Selectați tasta soft Configurare controler > fila Diagnostică > Hardware/software din meniul derulant (A).

Opțiunea Hardware/software afișează controlerul de aplicații:

- Versiune hardware (B)
- Versiune software (C)
- Număr de serie (D)
- Adresă sursă primară (E)
- Adresă sursă secundară (F)

Pentru a activa difuzarea valorilor și stărilor de diagnosticare pentru înregistrarea CAN, selectați caseta de bifare Activare diagnostice CAN (G). Înregistrările CAN sunt utilizate pentru depanarea avansată.

A—Meniul derulant
B—Versiune hardware
C—Ediție software
D—Număr de serie

E—Adresă sursă primară
F—Adresă sursă secundară
G—Caseta de bifare Activare diagnostice 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 -58-05SEP23-1/1

PC589260 —UN—09AUG23

Ore

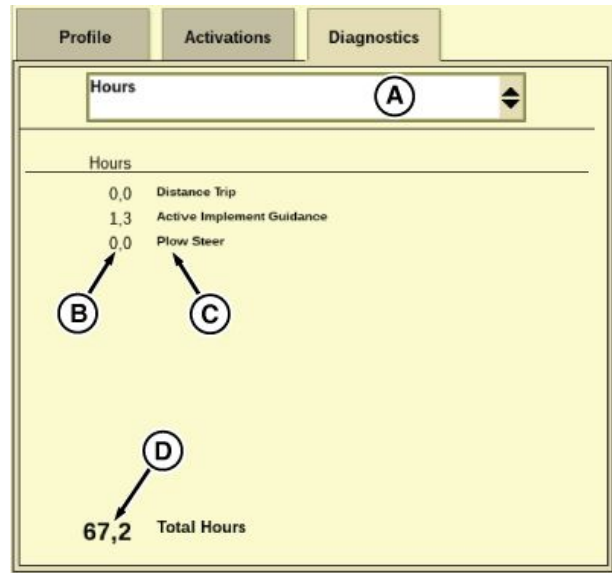
Selectați tasta soft Controler aplicații > fila Diagnostiche > Ore de funcționare din meniul derulant (A).

Orele de funcționare (B) afișate reprezintă intervalul de timp în care fiecare aplicație (C) a funcționat cu o stare activă.

Numărul total de ore de funcționare (D) afișate reprezintă intervalul total în care controlerul de aplicații a operat cu o stare activă.

A—Meniul derulant
B—Ore

C—Aplicație
D—Total ore de funcționare



Ore

zb48j1t,1693894235420 -58-05SEP23-1/1

PC589261—UN—09AUG23

Diagnostiche SCV

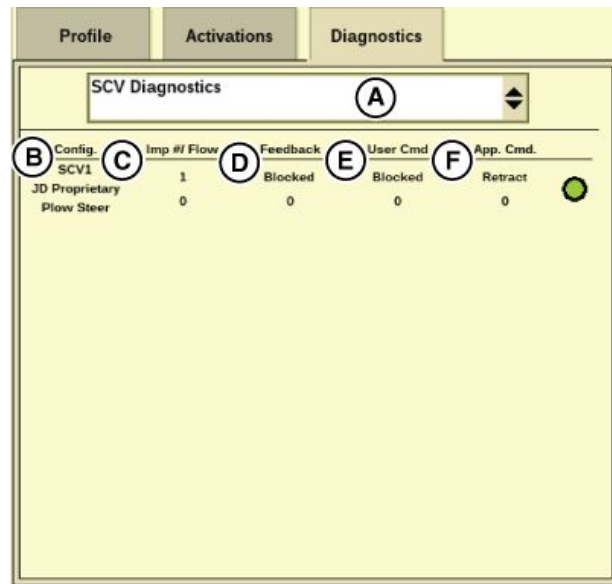
Selectați tasta soft Configurare controler > fila Diagnostiche > Diagnostiche SCV din meniul derulant (A).

Opțiunea Diagnostiche SCV afișează:

- Configurare (B)
- Flux număr instrument (C)
- Feedback senzor (D)
- Comandă utilizator (E)
- Comandă unitate de control aplicații (F)

Valori diagnosticare SCV		
Stare debit	Număr	Definiție
Blocare	0	Supapa nu permite debit.
Extindere	1	Supapa permite debit pozitiv.
Retragere	2	Supapa permite debit negativ.
Flotare	3	Supapa este deschisă.
Eroare	14	S-a produs o eroare.

Valori diagnosticare SCV



Diagnostiche SCV

A—Meniul derulant
B—Configurare
C—Flux număr instrument

D—Feedback senzor
E—Comandă utilizator
F—Comandă unitate de control aplicații

zb48j1t,1693894235326 -58-05SEP23-1/1

PC589262—UN—09AUG23

Valorile măsurate de intrare/ieșire

Selectați tasta soft Configurare controler > fila Diagnostică > Valori măsurate intrare/ieșire din meniul derulant (A).

Opțiunea Valori măsurate intrare/ieșire afișează tipul de semnal (B–D) și numărul de pini (E) utilizați la conectorul controlerului de aplicație.

- Tensiune afișare semnale analogice (F).
- Semnalele digitale afișează starea (G) și frecvența (H).
- Circuitele de comandă "low side" afișează starea (G) și curentul (I).

A—Meniul derulant
B—Semnal analogic
C—Semnal digital
D—Semnal circuit de comandă "low side"
E—Număr de pini
F—Tensiune
G—Stare
H—Frecvență
I—Curent

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

Valorile măsurate de intrare/ieșire

Analogic și tensiune			Tip SCV selectat		
Semnal	Știft	Tensiune	Brevet JD vechi	Brevet JD	ISO
Intrare analogică 1	G2	Valoarea de tensiune a senzorului de unghi al roților pentru SCV selectată. (Instrumentul de calibrare a SCV pentru Direcție plug utilizat de distribuitor poate utiliza, de asemenea, această intrare.) 0–5 V, 2.5 V = neutru	Tensiunea actuală măsurată a senzorului de unghi al roților, atunci când acesta este conectat la supapa de control selectiv (SCV) alocată pe cablajul de feedback al instrumentului.		
Intrare analogică 2	K2	Valoarea de tensiune a senzorului de unghi al roților pentru SCV selectată. (Instrumentul de calibrare a SCV pentru Direcție plug utilizat de distribuitor poate utiliza, de asemenea, această intrare.) 0–5 V, 2.5 V = neutru	Tensiunea actuală măsurată a senzorului de unghi al roților, atunci când acesta este conectat la SCV alocată pe cablajul de feedback al instrumentului.		
Intrare analogică 3	G3	Nu se aplică pentru John Deere Active Implement Guidance™, Direcție plug sau Acționare distanță.	Nu se aplică		

PC589263 —UN—09AUG23

Depanarea

leșire analogică 1	H1	Valoarea tensiunii de comandă SCV. 0–5 V, 2.5 V = neutru	Atunci când sistemul este configurat pentru a utiliza SCV 1, aceasta este tensiunea comandată către unitatea de control a sistemului hidraulic sau tensiunea actuală de comandă a supapei SCV respective dacă nu este activat modul automat.	Nu se aplică	Nu se aplică	Atunci când sistemul este configurat pentru utilizarea SCV 1, aceasta este tensiunea manetei SCV externe. Unghiul neutru corespunde unei tensiuni de cca 2,8 V. Dacă tensiunea este apropiată de 0 V și/sau nu se modifică odată cu deplasarea manetei electronice montate la distanță de control al SCV, asigurați-vă că supapa externă este conectată, iar lumina este aprinsă.
leșire analogică 2	J1	Valoarea tensiunii de comandă SCV. 0–5 V, 2.5 V = neutru	Atunci când sistemul este configurat pentru a utiliza SCV 3, aceasta este tensiunea comandată către unitatea de control a sistemului hidraulic sau tensiunea actuală de comandă a supapei SCV respective dacă nu este activat modul automat.	Nu se aplică	Nu se aplică	Atunci când sistemul este configurat pentru utilizarea SCV 2, aceasta este tensiunea manetei SCV externe. Unghiul neutru corespunde unei tensiuni de cca 2,8 V. Dacă tensiunea este apropiată de 0 V și/sau nu se modifică odată cu deplasarea manetei electronice montate la distanță de control al SCV, asigurați-vă că supapa externă este conectată, iar lumina este aprinsă.
Intrare de 5 V	E1	Tensiune senzor de 0–5 V. Cu cablajul de feedback al instrumentului conectat, este de 5 V. Cu o SCV de tractor, este de 0 V și se schimbă în funcție de comandă.	Tensiunea provenită de la unitatea de control a sistemului hidraulic trebuie să fie de 5 V.	Nu se aplică	Nu se aplică	Nu se aplică
leșire 5 V	K3	Tensiune de alimentare pentru sistem. 0–5 V	Tensiunea de alimentare a sistemului trebuie să aibă o valoare apropiată de 5 V.			

Analogic și tensiune

Semnal digital	Știft	Stare	Frecvență (Hz)
Intrare digitală 1	G1	Manetă electronică montată la distanță de control al SCV pentru supapa externă, 0 = nicio comandă, 1 = comandă	Nu se aplică pentru John Deere Active Implement Guidance™ sau Direcție plug.
Intrare digitală 2	K1	Valoarea afișată este 1	
Intrare digitală 3	C3	Nu se aplică pentru John Deere Active Implement Guidance™ sau Direcție plug.	

Semnal digital

Circuite de comandă	Știft	Stare	Curentul (mA)
Circuitul de comandă "low side" 1	E3	Circuit de comandă pentru releul utilizat pentru instrumentele echipate cu frâne electronice, care blochează și eliberează roțile de direcție în timpul virajelor, instrumentele cu sisteme hidraulice de direcție care utilizează valorile electronice pentru a permite flotarea cilindrilor de direcție în timpul virajelor. 0 = John Deere Active Implement Guidance™ inactiv, 1 = John Deere Active Implement Guidance™ activ	< 3000 mA

zb48j1t,1693894270695 -58-05SEP23-2/2

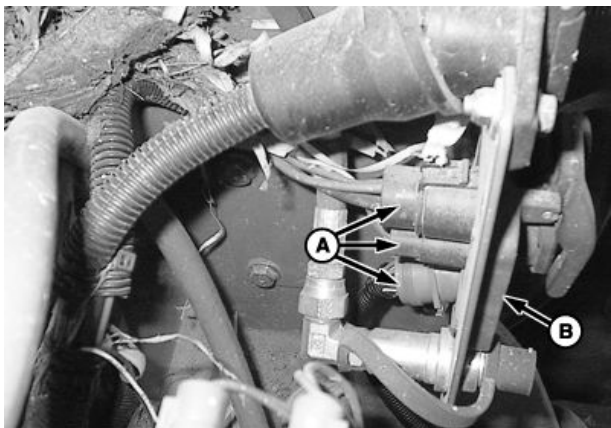
Depanarea

Circuitul de comandă "low side" 2	E2	Nu se aplică pentru John Deere Active Implement Guidance™ sau Direcție plug.	< 3000 mA
Circuitul de comandă "low side" 3	D3	Nu se aplică pentru John Deere Active Implement Guidance™ sau Direcție plug.	< 3000 mA

Circuite de comandă

zb48j1t,1693894270695 -58-05SEP23-3/2

Configurarea utilajului



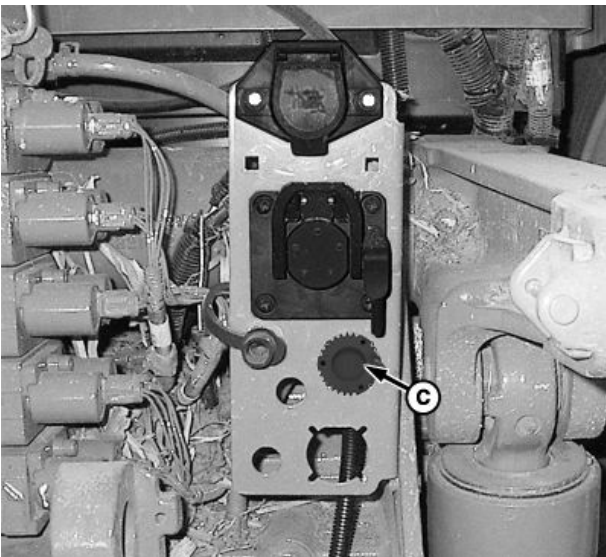
Conector ISO

PC19673 —UN—28MAY14



Conector în Y

PC19672 —UN—27MAY14



Conectorul senzorului de feedback

PC19674 —UN—28MAY14

- A—Conectori pe partea
utilajului
B—Conector ISO
- C—Conectorul senzorului de
feedback

Simptom	Problemă	Soluție
Instrumentul nu este afișat sau nu este utilizabil.	Conectorii (A) de pe partea mașinii ai conectorului ISO (B) sunt murdari sau slăbiți.	Curățați conectorii și cuplați-i la loc strâns.
	Conectorul cablajului GreenStar este conectat necorespunzător.	Opriti utilajul și sistemul, deconectați cablajul, curățați-l și conectați-l corespunzător.

Simptom	Problemă	Soluție
	Există un scurtcircuit electric în cablaj.	Verificați cablajul electric pentru a găsi întreruperi, scurtcircuite și deteriorări.
	Unitatea de control al aplicațiilor UCC2 a fost conectat cu mașina pornită și/sau există coduri active pe mașină.	Opriti mașina și deconectați complet unitatea de control al aplicațiilor UCC2 de la sistem. Porniți mașina și așteptați pornirea completă a afișajului. Opriti mașina și reconectați unitatea de control al aplicațiilor UCC2 și toate cablajele.
	Unitatea de control al aplicațiilor UCC2 nu comunică cu magistrala CAN după oprirea și repornirea contactului.	Asigurați-vă că alimentarea comutată este utilizată de unitatea de control al aplicațiilor UCC2. Dacă dispune de alimentare permanentă, unitatea de control al aplicațiilor UCC2 nu se oprește și apare pe afișaj la repornirea mașinii.
Supapa de control selectiv (SCV) nu accesează modul Auto.	Conectorul opțiunii SCV nu este conectat.	Asigurați-vă că conectorul cu 9 pini al opțiunii SCV este conectat la mașină.
	SCV nu este configurat.	Verificați dacă SCV este configurat. (Pentru mai multe informații, consultați Controlul direcției pentru sistemul de ghidare activă a instrumentului sau Controlul lățimii și configurația plugului pentru Direcția plugului.)
AC (controlul automat) nu apare pe afișajul SCV (tractoare din seria 30 sau mai vechi). Caseta de bifare Mod automat este afișată estompat și nu poate fi selectată (tractoare seria R).	Conectorul de pe partea mainii al senzorului de feedback al instrumentului (C), aflat în spatele mainii, este murdar sau slăbit. Versiunile vechi ale cablajului utilizau un conector dreptunghiular cu 10 pini.	Curățați conectorii și cuplați-i la loc strâns.
	SCV nu se află în poziția de reținere mecanică.	Asigurați-vă că SCV se află în poziția de reținere mecanică, nu în modul de flotare. Dacă maneta SCV rămâne în poziția deplasată în față, aceasta se află în modul de flotare.
	Configurarea este incorectă.	Asigurați-vă că este selectat tipul corect de control, că sunt selectate supapele SCV la configurarea John Deere Active Implement Guidance™ și că a fost oprită și repornită alimentarea.
	Selecția SCV de pe CommandCenter (seria R) este incorectă.	În CommandCenter, selectați SCV-ul care este utilizat.

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693894927443 -58-07AUG25-2/4

Simptom	Problemă	Soluție
Sistemul se mișcă într-o direcție.	În sistem sunt instalate supape unisens în linie. Furtunurile hidraulice sunt inversate.	Scoateți supapele unisens. Schimbați pozițiile furtunurilor hidraulice sau selectați caseta de bifare Inversare ieșire și calibrați SCV și senzorul de feedback. (Pentru mai multe informații, consultați Controlul direcției pentru sistemul de ghidare activă a instrumentului sau Controlul lățimii și configurația plugului pentru Direcția plugului.)
Cuplajul în 3 puncte cu deplasare laterală se blochează într-o direcție după ajungerea la hat.	Unitatea de control al aplicațiilor UCC2 a fost conectat în timpul funcționării mașinii, ceea ce a creat coduri de defecțiune ale unității de control hidraulic. Cursa cuplajului nu este paralelă cu puntea spate a mașinii.	(Consultați Resetarea unității de control al aplicațiilor UCC2 pentru mai multe informații.) Instalați un senzor de feedback al instrumentului și un cablaj pentru senzor. Schimbați selecția controlului de la Deplasare instrument la Direcție instrument. Calibrați pozițiile din stânga, centru și dreapta.
Instrumentul se îndepărtează de linie când este apăsat butonul de reluire AutoTrac.	Furtunurile SCV sunt cuplate invers. Un conector incorect al senzorului de feedback al instrumentului este conectat la senzorul de unghi al roților.	Schimbați pozițiile furtunurilor hidraulice sau selectați caseta de bifare Inversare ieșire și calibrați SCV și senzorul de feedback. (Pentru mai multe informații, consultați Controlul direcției pentru sistemul de ghidare activă a instrumentului sau Controlul lățimii și configurația plugului pentru Direcția plugului.) Cuplați conectorul corect de feedback al instrumentului în funcție de supapa SCV selectată în setări.
Mașina nu virează către linie.	Este afișat EC pe afișajul SCV.	Împingeți maneta de comandă SCV corectă în poziția de reținere mecanică pentru a activa modul AC.
Cilindrul hidraulic nu reacționează adecvat.	Cilindrul hidraulic are scurgeri de lichid.	Verificați dacă există scurgeri. (Consultați producătorul cilindrului de direcție al instrumentului pentru mai multe informații.)

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693894927443 -58-07AUG25-3/4

Simptom	Problemă	Soluție
		Reparați sau înlocuiți cilindrul. Contactați distribuitorul John Deere sau alt furnizor de service pentru asistență.
	Presiunea hidraulică a mașinii este insuficientă.	Verificați presiunea hidraulică a mașinii. (Pentru mai multe informații, consultați manualul de utilizare a mașinii.) Asigurați-vă că uleiul hidraulic se află la temperatura de funcționare. Folosiți cilindri hidraulici de dimensiune corectă pentru presiunea mașinii.
	Supapa de contrabalansare este reglată incorect.	Reglați cartușele supapei de contrabalansare și efectuați calibrarea pragurilor.
	Furtunurile hidraulice sunt conectate necorespunzător sau prost.	Verificați garniturile inelare ale furtunurilor, conectați furtunurile corespunzător și strângeți conexiunile.
	Supapa este înghețată.	Acționați manual cilindrii hidraulici complet la dreapta și la stânga. Dacă problema se repetă, uleiul poate fi contaminat, producând înfundarea, sau poate fi necesară o supapă a inversorului pentru supapa SCV pentru a preveni activarea modului de decantare în condiții de debit redus.
	Setările aplicației sunt incorecte.	Verificați dacă sistemul se mișcă uniform prin teste de extindere și retragere și reglați corespunzător sensibilitățile și pragurile.

zb48j1t,1693894927443 -58-07AUG25-4/4

Simptom	Problemă	Soluție
Aplicația nu cuplează.	Starea nu afișează OK. Unitatea de control al aplicațiilor UCC2 a fost conectat în timpul funcționării mașinii, ceea ce a creat coduri de defecțiune ale unității de control hidraulic.	(Consultați Codul de stare, Sursa erorii și Codul de ieșire pentru mai multe informații.) 1. Opriți mașina. 2. Deconectați unitatea de control al aplicațiilor UCC2, cablajul de alimentare permanentă și conectorul opțiunii de la panoul exterior spate al cabinei. 3. Deconectați conectorii în T ai magistralei CAN și conectați conectorul cu 4 pini direct la conectorul instrumentului ISO. 4. Porniți mașina. Odată ce toate sistemele sunt pornite, opriți mașina. 5. Reconectați unitatea de control al aplicațiilor UCC2, cablajul de alimentare permanentă și conectorul opțiunii. 6. Reconectați conectorii în T ai magistralei CAN între conectorul cu 4 pini și conectorul instrumentului ISO.

zb48j1t,1693894927443 -58-07AUG25-5/4

Supapa externă

Simptom

Problemă

Soluție

Supapa externă nu răspunde.

Conectorul de pe partea mașinii al senzorului de feedback al instrumentului, aflat în partea din spate a mașinii pentru controlul integrat al supapei de control selectiv (SCV), este conectat. Versiunile anterioare ale cablajului utilizau un conector dreptunghiular cu 10 pini.

Deconectați conectorul senzorului de feedback de pe partea mașinii.

Cablajul supapei externe este deconectat.

Conectați cablajul supapei externe. LED-ul de la supapa externă trebuie să lumineze.

Supapa externă instalată nu este compatibilă cu structura sistemului hidraulic al mașinii (structură cu centru deschis față de cu centru închis).

Asigurați-vă că numărul de catalog al supapei instalate pe instrument este compatibil cu structura sistemului hidraulic al mașinii.

(Consultați instrucțiunile de instalare privind unitatea de control al aplicațiilor UCC2 și supapa externă sau contactați distribuitorul John Deere sau alt furnizor de service pentru mai multe informații.)

Cablajul de control al SCV are o conexiune slăbită sau este deconectat de la cablajul unității de control al aplicațiilor.

Verificați conexiunile.

Cablajul de control al SCV este conectat la receptorul instrumentului sau la cablajul extensiei față.

Verificați conectarea cablajului de control al SCV la cablajul controlerului de aplicații.

Supapa unisens în linie de pe furtunul pompei nu funcționează sau nu este prezentă.

Instalați, reparați sau înlocuiți supapa unisens.

Simptom	Problemă	Soluție
Lumina LED-ului este roșie.	S-a acumulat contrapresiune în supapa externă.	⚠ ATENȚIE: Pentru a evita accidentele grave, asigurați-vă că zona din jurul echipamentului este liberă. Acționarea manetei de control a supapei externe poate determina deplasarea instrumentului. Furtunurile sunt conectate invers, generând contrapresiune. Asigurați-vă că furtunurile sunt conectate corect. Dacă problema persistă, procedați după cum urmează: 1. Cu tractorul pornit, aduceți sistemul hidraulic în poziția de flotare. 2. Oprii motorul mainii. 3. Acționați manual de mai multe ori maneta de control al supapei externe. 4. Pornii i oprii motorul pentru a stinge lumina roie.
	Eroare la supapa externă.	Contactați distribuitorul John Deere sau alt furnizor de service calificat.

RW00482,00007A8 -58-05AUG25-2/2

Receptor

Avertizare precizie receptor

Conectați receptorul cu cel mai înalt nivel de precizie la mașina (vehiculul) principală pentru a obține performanțe superioare.



Avertizare precizie receptor

PC13798 —UN—02JUN11

Simptom

Problemă

Soluție

Este afișată avertizarea privind precizia receptorului.

Semnalul de corecție are un nivel mai înalt la receptorul instrumentului.

Semnalul partajat utilizează automat semnalul de corecție al mașinii. Instalați pe mașină receptorul cu semnal de corecție superior.

Avertismentul privind precizia nu decuplează semnalul partajat.

Semnalul partajat nu poate fi utilizat cât timp mașina se deplasează.

Există o problemă software.

Asigurați-vă că afișajul, controlerul de aplicații și receptorul dispun de cele mai recente actualizări software.

Ambele receptoare utilizează semnalul cinematic în timp real (RTK), iar RTK este activat.

Dezactivați RTK pe receptorul instrumentului.

(Consultați manualul de utilizare a receptorului StarFire.)

Valorile distanței pivot pentru receptorul instrumentului nu sunt setate la zero.

Setați la zero valorile distanței pivot pentru receptorul instrumentului.

Receptoarele nu sunt asociate cu semnal partajat.

Semnalul partajat este decuplat pe pagina Configurare direcție instrument.

1. Selectați butonul de meniu.
2. Selectați butonul controlerului de aplicații.
3. Selectați tasta soft Controler de aplicații Principal.
4. Selectați butonul Configurare direcție instrument.
5. Selectați Semnal partajat activat din meniul derulant.

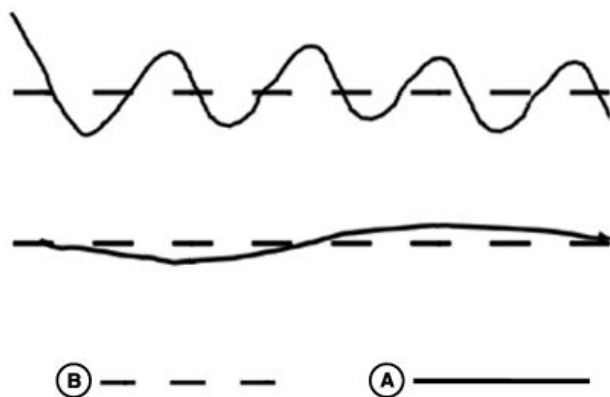
zb48j1t,1693894986469 -58-05SEP23-1/1

Camera AutoTrac Vision

Simptom	Problemă	Soluție
Nu este detectată nicio cameră de ghidare pe baza imaginilor.	Camera de ghidare AutoTrac pe baza imaginii nu este conectată sau conexiunea este slăbită.	Verificați camera de ghidare pe baza imaginii este conectată și nu este slăbită. Dacă problema persistă, contactați distribuitorul autorizat sau un furnizor de service.
Nu există imagine sau calitatea imaginii este slabă.	Obiectivul camerei este murdar sau deteriorat.	Asigurați-vă că obiectivul camerei nu este murdar sau deteriorat. Curățați obiectivul camerei.
Performanțele de ghidare pe baza imaginii sunt slabe.	Condițiile meteo afectează funcționarea.	Vântul puternic poate cauza mișcări considerabile ale culturii. Calibrați sistemul într-o zi cu vânt mai slab sau treceți la ghidarea GPS, dacă este disponibilă. Asigurați-vă că obiectivul camerei de ghidare pe baza imaginii este curat. Praful și noroiul proiectate de vânt și ploaie se pot acumula pe obiectivul camerei.
	Razele solare care intră direct în cameră sau lumina slabă afectează funcționarea.	Orientați camera de ghidare pe baza imaginii către sol, cu vedere clară asupra a cel puțin două rânduri de lângă tractor. Utilizați proiectoarele de câmp și luminile de zi ale tractorului. Utilizați ghidarea GPS, dacă este disponibilă, până ce condițiile de iluminare se îmbunătățesc.
	Unghiul camerei de ghidare pe baza imaginii nu este corect.	Orientați camera de ghidare pe baza imaginii către sol, cu vedere clară asupra a cel puțin două rânduri de lângă tractor.

zb48j1t,1693894999968 -58-07AUG25-1/1

Performanțele instrumentului – John Deere Active Implement Guidance™

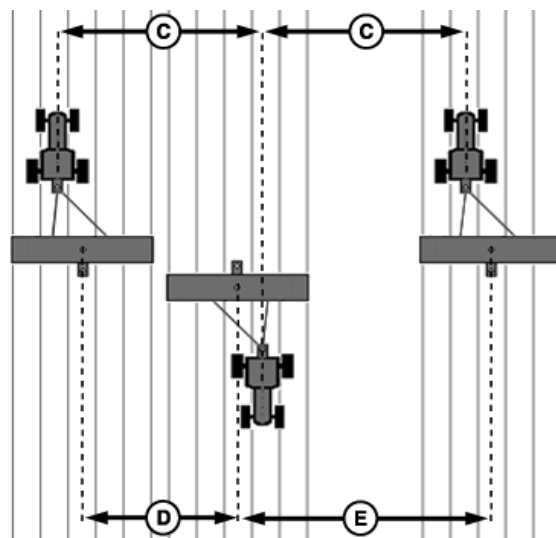


Șerpuire

A—Calea de deplasare a instrumentului
B—Urmele de ghidare dorite

C—Distanță identică între centrele utilajului
D—Distanță redusă între centrele instrumentului

PC19677 —UN—12JUN14



Spaiere largă a rândurilor înguste

E—Distanță mare între centrele instrumentului

PC19676 —UN—12JUN14

Simptom

Problemă

Soluție

Șerpuire – calea de deplasare a instrumentului (A) traversează în mod repetat linia de ghidare dorită (B).

Câmpul se află într-o stare defectuoasă calitativ.

Utilizați mecanismul de blocare a diferențialului tractorului, dacă este inclus în dotare.

Bara de tractare nu este blocată în poziție.

Blocați bara de tractare în poziție.

Setările de sensibilitate a liniei la urmărire sau de sensibilitate acumulată a liniei nu sunt optimizate.

(Consultați Sensibilitatea direcției pentru mai multe informații.)

Simptom	Problemă	Soluție
Spațiere largă și îngustă între rânduri – există inconsecvențe ale paralelismului spațierii rândurilor pe întreaga lungime a câmpului, de la o trecere la alta.	Distanța de la centrul mașinii la centru (C) rămâne aceeași de la o trecere la alta. Distanțele între centrele instrumentului (D și E) sunt diferite la fiecare trecere, afectând lățimea rândurilor de la o trecere la alta.	1. Obțineți cele mai recente actualizări software la unitatea de control al aplicațiilor UCC2, afișaj și receptor. (Accesați www.StellarSupport.com și navigați la pagina privind actualizările software.) 2. Activați și calibrați modulul de compensare a terenului (TCM). (Pentru mai multe informații, consultați Calibrarea modulului de compensare a terenului (TCM).) 3. Verificați și reglați lestul mașinii, presiunea din pneuri și ecartamentul. (Pentru mai multe informații, consultați manualul de utilizare a mașinii.)
	Distanța de la centrul instrumentului la centru rămâne aceeași de la o trecere la alta. Instrumentul nu se deplasează direct în spatele mainii.	1. Măsurați introduceți cu precizie decalajele instrumentului. (Pentru mai multe informații, consultați Decalajele GPS.) 2. Reparați sau înlocuiți componentele uzate sau deteriorate ale instrumentului. (Pentru mai multe informații, consultați manualul de operare al instrumentului.) 3. Reglați cuplajul în 3 puncte. Reglați blocurile de pivotare și articulațiile de ridicare ale mașinii la setările recomandate. (Pentru mai multe informații, consultați manualul de utilizare a mașinii.) 4. Măsurați și reglați toate unitățile de rând în mod simetric în raport cu linia centrală a instrumentului. (Pentru mai multe informații, consultați manualul de operare al instrumentului.)

Continuare pe pagina următoare

zb48j1t,1693895025120 -58-05SEP23-2/3

Simptom	Problemă	Soluție
Linia de ghidare AB nu se află în locația corectă pentru instrument.	Deplasările utilizate în cadrul unei lucrări anterioare nu fost terse de pe afiaj.	Creai din nou linia de ghidare utilizând modul A + cap-compas. Practica optimă este de a seta liniile de ghidare pentru cea mai importantă operațiune. Utilizați deplasări pentru operațiunile mai puțin importante de pe același câmp. Ștergeți toate deplasările atunci când părăsiți câmpul. (Pentru informații privind crearea liniilor de ghidare, consultați manualul de utilizare al afișajului.)
Funcționarea este haotică.	Valoarea de diluție a preciziei poziției (PDOP) este mai mare de 2,5 și există obstacole aflate la mai mult de 5 grade înălțime deasupra elevației. Semnalul cinematic în timp real (RTK) este slab sau comută la diferențialul RTK extins (RTK-X). Valoarea PDOP depășește 2,5 și nu există obstacole. După o întoarcere la hat, funcționarea devine haotică. Eroarea de urmărire a ghidării pentru mașină este mai mare decât cea a sistemului de ghidare activă a instrumentului pentru instrument.	Asigurați-vă că receptorul instrumentului nu este umbrat de obstacole sau de cabina utilajului în niciuna dintre direcțiile de deplasare. Utilizați o stație de bază care furnizează semnal cu contact vizual direct. Așteptați îmbunătățirea soluției de sateliți. Dacă sunt efectuate setări i reglaje, notați valorile setate inițial pentru a le introduce atunci când PDOP scade sub 2,5. Asigurați-vă că afișajul, controlerul de aplicații și receptorul dispun de cele mai recente actualizări software. (Accesați www.StellarSupport.com și navigați la pagina privind actualizările software.) Determinați cauza principală a erorii de urmărire a mașinii. (Consultați manualul de utilizare al afișajului pentru mai multe informații.)
Sistemul de direcție nu răspunde, dar afișează starea OK.	Pragul SCV este setat la o valoare prea mică.	Efectuați calibrarea sistemului de direcție. (Pentru mai multe informații, consultați Calibrările direcției—John Deere Active Implement Guidance™.)

zb48j1t,1693895025120 -58-05SEP23-3/3

Performanțele instrumentului – Direcția plugului

Simptom	Problemă	Soluție
Sistemul hidraulic nu răspunde, dar afișează starea OK.	Pragul SCV este setat la o valoare prea mică.	Efectuați o calibrare manuală a SCV. (Pentru mai multe informații, consultați Calibrarea manuală a SCV – Direcția plugului.)
	Senzorul de feedback nu este calibrat.	Efectuați calibrarea senzorului de feedback. (Pentru mai multe informații, consultați Configurația plugului – Direcția plugului.)
	Setările de sensibilitate a controlului lățimii sau setările de bandă moartă nu sunt corecte.	Calibrați setările de sensibilitate a controlului lățimii și setările de bandă moartă. (Pentru mai multe informații, consultați Calibrarea controlului lățimii – Direcția plugului.)

RW00482,0000883 -58-06OCT21-1/1

Întreținere

Mașina

Consultați producătorul modulului de direcție al instrumentului pentru proceduri de service.

CF86321,0000349 -58-23MAY11-1/1

Lista de verificări înaintea sezonului

În plus față de utilizarea listei de verificare la începutul sezonului, utilizați lista de verificare pre-sezon dacă survine oricare dintre următoarele situații:

- Sistemul este asociat unui tractor sau instrument nou.
- O componentă a sistemului hidraulic este reparată, înlocuită sau reglată.
- O componentă a sistemului Ag Management Solutions (AMS) este înlocuită.

Lista de verificări înaintea sezonului

- ☐ Obțineți cel mai recent manual de utilizare. (Pentru mai multe informații, consultați Librăria de informații tehnice John Deere.)

NOTĂ: Asigurați-vă că alimentarea cu energie a echipamentului nu se poate întrerupe în timpul actualizării software. Durata actualizării software va varia în funcție de echipament, viteza rețelei sau a magistralei CAN și dimensiunea fișierului programului. De exemplu, actualizarea unității de control al aplicațiilor UCC2 durează, în medie, 30 de minute.

- ☐ Actualizați software-ul. Accesați StellarSupport.com pentru cel mai recent software.
 - ☐ Afișajul
 - ☐ Receptorul mașinii
 - ☐ Receptorul/receptoarele instrumentului
 - ☐ Receptorul stației de bază

- ☐ Unitate de control
- ☐ Activați aplicațiile pe afișaj.
- ☐ Inspectați cablajul cu privire la uzură și deteriorare în jurul punctelor de perforare, colțurilor, muchiilor și locațiilor de susținere a cablajului. Reparați după cum este necesar.
- ☐ Inspectați cablajul la conectori cu privire la uzura firelor expuse. Reparați după cum este necesar.
- ☐ Inspectați etanșările conectorilor și mecanismele de fixare. Reparați după cum este necesar.
- ☐ Inspectați pinii conectorilor cu privire la uzură, reziduuri și coroziune. Curățați și (sau) reparați dacă este necesar.
 - ☐ Conector ISO
 - ☐ Receptoare
 - ☐ Afișajul
- ☐ Inspectați piesele de montare. Strângeți din nou dacă este necesar.
 - ☐ Afișajul
 - ☐ Receptoare
 - ☐ Stâlp
- ☐ Reglai debitul la supapa de control selectiv (SCV).
- ☐ Reglați supapa de contrabalansare (dacă există).
- ☐ Calibrați pragurile SCV.
- ☐ Calibrați modulele de compensare a terenului (TCM) de pe maină i instrument.
- ☐ Inspectați cilindrul hidraulic al instrumentului pentru a detecta eventualele scurgeri.

(Consultați manualul de utilizare al instrumentului pentru listele de verificare detaliate.)

RW00482,0000A8C -58-24NOV20-1/1

Lista de verificări zilnică

- ☐ Reglai sensibilitatea liniei pentru trasarea căilor i sensibilitatea acumulată a liniei în funcție de condițiile de teren.
- ☐ Inspectați cablajul cu privire la uzură și deteriorare în jurul punctelor de perforare, colțurilor, muchiilor și locațiilor de susținere a cablajului. Reparați după cum este necesar.
- ☐ Inspectați cablajul la conectori cu privire la uzura firelor expuse. Reparați după cum este necesar.
- ☐ Inspectați piesele de montare. Strângeți din nou dacă este necesar.

- ☐ Afișare
- ☐ Receptoare
- ☐ Stâlp
- ☐ Inspectați mecanismul de direcție a instrumentului pentru a detecta semnele de uzură.
- ☐ Inspectați mecanismul timoneriei de feedback a instrumentului pentru a detecta semnele de uzură.
- ☐ Inspectați cilindrul hidraulic al instrumentului pentru a detecta eventualele scurgeri.

(Consultați manualul de utilizare al instrumentului pentru listele de verificare detaliate.)

RW00482,0000307 -58-12JUN14-1/1

Lista de verificare post-sezon

- ☐ Inspectați cablajul cu privire la uzură și deteriorare în jurul punctelor de perforare, colțurilor, muchiilor și locațiilor de susținere a cablajului. Reparați după cum este necesar.
- ☐ Inspectați cablajul la conectori cu privire la uzura firelor expuse. Reparați după cum este necesar.
- ☐ Inspectați etanșările conectorilor și mecanismele de fixare. Reparați după cum este necesar.
- ☐ Inspectați pinii conectorilor cu privire la uzură, reziduuri și coroziune. Curățați și (sau) reparați dacă este necesar.
 - ☐ Conector ISO
 - ☐ Receptoare
- ☐ Afișare
- ☐ Inspectați piesele de montare. Strângeți din nou dacă este necesar.
 - ☐ Afișare
 - ☐ Receptoare
 - ☐ Stâlp
- ☐ Inspectați mecanismul de direcție a instrumentului pentru a detecta semnele de uzură.
- ☐ Inspectați mecanismul timoneriei de feedback a instrumentului pentru a detecta semnele de uzură.
- ☐ Inspectați cilindrul hidraulic al instrumentului pentru a detecta eventualele scurgeri.

(Consultați manualul de utilizare al instrumentului pentru listele de verificare detaliate.)

RW00482,0000308 -58-02JUN14-1/1

Index

	Pagina		Pagina
A		D	
Afișajul	40-3	Calibrările direcției	
Amplasarea componentelor	70-1	John Deere Active Implement Guidance	60C-2
Aplicații multiple	60B-1	Configurarea plugului	60E-4
Automatizarea instrumentului atașat		Control direcție	60C-1
Decuplarea, dezactivarea și invalidarea	70-4	Control viteză	60C-8
B		Corecția erorilor	60C-7
Baleierea frecvenței		Opțiuni de automatizare	60C-10
John Deere Active Implement Guidance	80-7	Sensibilitate direcție	60C-6
C		Sistemul John Deere Active Implement	
Calibrare		Guidance integrat pe tractor	60D-1
Bandă moartă control lățime	60E-7	Configurarea plugului	60E-4
Modul de compensare a terenului (TCM)	60A-2	Configurarea StarFire	60A-1
Sensibilitate control lățime	60E-7	Control direcție	60C-1
Sensibilitate direcție	60C-6	Control viteză	60C-8
Calibrarea automată a direcției		Controlul lățimii	60E-7
John Deere Active Implement Guidance	60C-2	Controlul vitezei	
Calibrarea camerei de ghidare pe baza imaginii	60C-11	John Deere Active Implement Guidance	80-9
Calibrarea manuală a direcției		Corecția erorilor	60C-7
John Deere Active Implement Guidance	60C-2	Cuplare	
Calibrarea manuală a SCV		Automatizarea instrumentului	70-2
Direcție plug	60E-2	Direcție plug	70-2
Calibrarea senzorului de feedback	60C-2	John Deere Active Implement Guidance	70-2
Direcție plug	60E-4		
Cerințe	30-2		
Cod de activare	30-5		
Codul de ieșire	80-3		
Codul de stare	80-3		
Coduri de diagnosticare	80-5		
Comandă debit			
John Deere Active Implement Guidance	80-8		
Comandă poziție			
John Deere Active Implement Guidance	80-8		
CommandCenter	40-3		
Comenzile SCV			
Configurare	60A-5		
Modul auto	60A-5		
Compatibilitatea cu utilajul	30-6		
Configurare			
Calibrarea senzorului de feedback			
John Deere Active Implement Guidance	60C-2		
Controlul lățimii	60E-7		
Decalaje ale echipamentului	60B-2		
Decalaje GPS	60B-2		
Pagina de rulare	60B-4		
Porturi seriale	60B-4		
Setări RowSense	60C-9		
Urmărirea instrumentului	60C-13		
Configurarea			
Calibrarea camerei de ghidare pe baza imaginii ..	60C-11		
Calibrarea SCV			
Direcție plug	60E-2		

Continuare pe pagina următoare

	Pagina		Pagina
F		L	
Fila Diagnosticări		Lista de verificare	
Baleierea frecvenței		Post-sezon.....	100-2
John Deere Active Implement Guidance.....	80-7	Zilnic.....	100-1
Comandă debit		Lista de verificări	
John Deere Active Implement Guidance.....	80-8	Înainte de sezonul.....	100-1
Comandă poziție		M	
John Deere Active Implement Guidance.....	80-8		
Controlul vitezei		Modul de compensare a terenului (TCM)	
John Deere Active Implement Guidance.....	80-9	Calibrare.....	60A-2
Diagnosticare.....	80-6	Optimizare.....	60A-2
Direcție plug.....	80-10	Poziționarea utilajului și calibrarea.....	60A-3
Reacție la pas		N	
John Deere Active Implement Guidance.....	80-7		
Senzori de navigație		Navigare.....	30-3, 30-4
John Deere Active Implement Guidance.....	80-9	O	
Funcțiile componentelor.....	70-1		
H		Optimizare	
Hidraulic		Modul de compensare a terenului (TCM).....	60A-2
Comenzile SCV		Opțiuni de automatizare.....	60C-10
Configurare.....	60A-5	Organe de asamblare.....	30-2
Modul auto.....	60A-5	P	
I			
iGrade		Pagina de rulare.....	60B-4
Utilizarea sistemului de ghidare activă a		Performanțele instrumentului	
instrumentului cu iGrade.....	60B-1	Direcție plug.....	80-27
Informații generale		John Deere Active Implement Guidance.....	80-24
Referințe generale		Porturi seriale.....	60B-4
Mărci comerciale.....	-3	Prezentare generală a sistemului John	
Informațiile de la satelit.....	80-1	Deere Active Implement Guidance™	
Instrucțiuni de utilizare		integrat pe tractor.....	60D-1
Suprapunere AutoTrac Vision.....	70-5	Principii de funcționare.....	30-1
Î		R	
Înălțime StarFire.....	60A-1		
Înlocuirea memoriei programabile de tip		Reacție la pas	
"numai citire" cu posibilitate de tergere (EPROM)....	30-6	John Deere Active Implement Guidance.....	80-7
J		Receptoare	
John Deere Active Implement Guidance		StarFire.....	40-1
Compatibilitatea cu utilajul.....	30-6	Receptoare StarFire.....	40-1
Depanarea		Receptor GPS.....	40-1
Utilaj.....	80-15	Receptor StarFire	
Înlocuirea memoriei programabile de tip		Semnal partajat.....	40-1
"numai citire" cu posibilitate de tergere (EPROM).....	30-6	Reglare	
Performanțele instrumentului.....	80-24	Supapa dublă de contrabalansare.....	60A-7
Principii de funcționare.....	30-1	Reglarea supapei de control selectiv (SCV)	
Receptoare StarFire.....	40-1	Afișaj TouchSet.....	60A-6
Software și setări.....	30-1	CommandCenter GreenStar 3.....	60A-6

Continuare pe pagina următoare

	Pagina		Pagina
S		Software	30-2
Senzori de navigație		Software și setări	30-1
John Deere Active Implement Guidance	80-9	Supapa dublă de contrabalansare	
Senzori de unghi al roților	40-4	Reglare	60A-7
Service		Supapa externă	
Mașină	100-1	Compatibilitatea cu mașina	30-6
Service la mașină	100-1	Suprapunere AutoTrac Vision	70-5
Setări RowSense	60C-9	Sursa de navigație	80-3
Siguranța		T	
Întreținerea în condiții de siguranță, practică	05-2	Test control lățime	60E-1
Siguranță, evitarea lichidelor sub înaltă presiune		U	
Evitați lichidele sub înaltă presiune	05-5	Unitate de control	
Siguranță, trepte și mănere		Actualizare	30-6
Utilizați corect treptele și mănerele	05-2	Upgrade-ul controlerului	30-6
Sistemul de control		Urmărirea instrumentului	60C-13
Senzori de unghi al roților	40-4		
Sistemul de ghidare activă a instrumentului			
Service la mașină	100-1		

