

John Deere Active Implement Guidance



JOHN DEERE

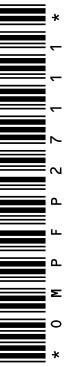
INSTRUKTIONSBOK

John Deere Active Implement Guidance
(serienr PCXL01C200000–)
(serienr PCXL02C200000–)
(serienr PCXL01D3500000–)

OMPFP27111 UTGÅVA L5 (SWEDISH)

John Deere Ag Management Solutions

PRINTED IN U.S.A.



Introduktion

Förord

TACK för köpet av en John Deere-produkt.

LÄS IGENOM DENNA INSTRUKTIONSBOK noggrant för att lära dig hantera och underhålla produkten på rätt sätt. Felaktig användning kan leda till personskador eller skador på utrustningen. Denna handbok samt varningsdekalerna finns även tillgängliga på andra språk. Se www.techpubs.deere.com (Ag&Turf/JDPS), www.johndeereinfo.com (C&F) eller beställ av din återförsäljare av John Deere.

DENNA INSTRUKTIONSBOK bör anses som en permanent del av systemet och ska medfölja produkten om den säljs.

ALLA VÄRDEN i denna instruktionsbok anges både med metrisk måttenheter och amerikanska motsvarigheter. Använd endast korrekta reservdelar och skruvförband. Använd metrisk verktyg för metrisk skruvförband och verktyg med imperiella måttenheter för skruvförband med imperiella måttenheter.

Beteckningarna HÖGER och VÄNSTER gäller i maskinens eller redskapets korriktning vid körning framåt.

NOTERA MASKINENS SERIENUMMER (P.I.N.) i instruktionsboken. Det kompletta numret behövs för att

kunna spåra produkten vid eventuell stöld. Likaså behöver återförsäljaren dessa nummer vid reservdelsbeställning. Notera även identifieringsnumren på annan säker plats avskilt från maskinen eller produkten.

GARANTIN ingår som en del av serviceprogrammet från John Deere för kunder som använder och tar hand om utrustningen enligt beskrivningen i den här instruktionsboken. Garantin förklaras på garantisedeln eller -utlåntag som du får av din återförsäljare.

Garantin innebär att John Deere tar ansvar för sina produkter om eventuella fel inträffar under garantiperioden. Under vissa omständigheter utför John Deere också förbättringar på plats, ofta utan kostnad för kunden även om garantitiden har gått ut. Om utrustningen missbrukas eller modifieras för att ändra dess prestation utöver de ursprungliga fabriksspecifikationerna, blir garantin ogiltig och arbeten på anläggningen kan förnekas.

Om du inte är den första ägaren till produkten bör du kontakta din lokala John Deere-återförsäljare och meddela maskinens serienummer. John Deere kan då enklare informera dig om eventuella problem eller produktförbättringar.

DX,IFC,PRE -67-24SEP25-1/1

John Deere önskar stå till tjänst

KUNDNÖJDHET är viktigt för John Deere.

Våra återförsäljare strävar att förse dig med snabb, effektiv service och reservdelar:

- underhåll och reservdelar som stöder din utrustning.
- utbildade tekniker och de diagnos- och reparationsverktyg som behövs för service på din utrustning.
- **John Deere reservdelar, reparationstjänster och information om underhåll eller reparation finns tillgängliga. Mer information finns på deere.com eller deere.ca.**



TS201—UN—15APR13

DX,IFC,JDS -67-30SEP25-1/1

Varumärken

Varumärken	
AutoTrac™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
CommandARM™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
CommandCenter™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
GreenStar™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
iGrade™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
ILS™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
RowSense™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
RTK Extend™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
Service ADVISOR™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
StarFire™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
TLS™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company
TouchSet™	Ett varumärke som tillhör Deere & Company

zb48j1t,1693379220046 -67-30AUG23-1/1

John Deere bokhandel för teknisk information

Produktens funktion kanske inte är helt representerad i detta dokument på grund av ändringar i produkten

som har inträffat efter tryckningen. Läs den senaste instruktionsboken före användningen. Kontakta återförsäljaren eller besök techpubs.deere.com för att erhålla ett exemplar.

CZ76372,000071F -67-04AUG25-1/1

Innehåll

Sida	Sida
Säkerhet	
Varningssymbol	05-1
Varningstexter	05-1
Följa säkerhetsföreskrifterna	05-1
Utföra säkert underhåll	05-2
Korrekt användning av steg och räckan	05-2
Hantera elektroniska komponenter och fästen med försiktighet	05-3
Korrekt användning av elektronisk monitor	05-3
Säker användning av guidningssystem	05-4
Använda säkerhetsbältet på rätt sätt	05-4
Använda redskapets automatsystem på ett säkert sätt	05-5
Risk för utsprutande högttrycksvätskor	05-5
Information om regler och efterlevnad	
Identifiera datumkod	20-1
Eurasiska ekonomiska unionen – EAC	20-2
EU-försäkran om överensstämmelse	20-5
Försäkran om överensstämmelse för Storbritannien	20-6
Systemöversikt	
Funktionsbeskrivning	30-1
Krav	30-2
Navigera till Application Controller-sidorna	30-3
Navigera till StarFire-sidorna	30-4
Ange aktiveringskoden	30-5
Maskinens kompatibilitet	30-6
Byt ut det programmerbara läsminnet (EPROM)	30-6
Översikt över komponenter	
StarFire-mottagare	40-1
Monitor	40-3
Hjulvinkelsensor	40-4
Application Controller	40-5
Balansventil	40-5
Utvändig ventil	40-6
Redskapets höjdinställningskontakt	40-6
Autotrac Vision-kamera	40-7
Hopsättning	
Lågsidesdrivning	50-1
Konfiguration—Maskin och redskap	
Ansluta redskap	60A-1
Konfigurera redskapets StarFire-mottagare	60A-1
Optimera terrängkompenseringsmodulen (TCM)	60A-2
Kalibrering av terrängkompenseringsmodulen (TCM)	60A-2
Justera hydrauluttaket (SCV)	60A-5
Justera den dubbla balansventilen	60A-7
Inställning—UCC2 Application Controller	
Översikt över inställningsguide	60B-1
GPS-förskjutningar	60B-2
Serieportar	60B-4
Ställa in körsida	60B-4
Konfiguration—John Deere Active Implement Guidance	
Styrkontroll – Aktiv redskapsstyrning	60C-1
Styrkalibreringar – Aktiv redskapsstyrning	60C-2
Styrkänslighet—John Deere Active Implement Guidance	60C-6
Felkorrektion—John Deere Active Implement Guidance	60C-7
Hastighetsreglage – Aktiv redskapsstyrning	60C-8
RowSense-inställningar—John Deere Active Implement Guidance	60C-9
Automatiseringsalternativ—John Deere Active Implement Guidance	60C-10
Vision-guidning kamerakalibrering—John Deere Active Implement Guidance	60C-11
Redskapsspårning—John Deere Active Implement Guidance	60C-13
Konfiguration—Traktor-integrerad John Deere Active Implement Guidance	
Traktorintegrerad aktiv redskapsstyrning, översikt	60D-1
Ställa in John Deere Active Implement Guidance för traktorer med integrerad John Deere Active Implement Guidance	60D-1
Första användningen - Inställning av redskap ..	60D-5

Fortsättning på nästa sida

Originalinstruktionsbok. All information, alla illustrationer och specifikationer i denna handbok baserar på den senast tillgängliga informationen vid tiden för publiceringen. Rätten att när som helst och utan tillkännagivelse göra förändringar förbehålles.

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

Sida

Inställning—Plogstyrning

Test av breddstyrning—Plogstyrning	60E-1
Manuell kalibrering av hydraulut- tag—Plogstyrning	60E-2
Ploginställning—Plogstyrning	60E-4
Driftinställning – Plogstyrning	60E-6
Kalibrera breddstyrning – Plogstyrning.....	60E-6
Breddstyrning—Plogstyrning	60E-7

Använda

Översikt över grundläggande drift	70-1
Aktivera redskapsautomatik	70-2
Koppla ur, inaktivera och deaktivera redskapsautomatisering	70-4
Hydrauluttagets kommandostyrning	70-4
AutoTrac Vision-överläggsbild	70-5

Felsökning

Satellitinformation	80-1
Återställa UCC2 Application Controller.....	80-2
Statuskod, navigeringskälla och slutkod.....	80-3
Felsökningskoder	80-5
Diagnostik.....	80-6
Stegrespons – Aktiv redskapsstyrning	80-7
Frekvenssvep—John Deere Active Implement Guidance	80-7
Positionsbegäran—John Deere Active Implement Guidance	80-8
Flödesbegäran—John Deere Active Implement Guidance	80-8
Navigeringssensorer—John Deere Active Implement Guidance	80-9
Hastighetsreglage – Aktiv redskapsstyrning.....	80-9
Felsökning – Plogstyrning	80-10
Maskinvara/programvara	80-10
Driftstimmar	80-11
Felsökning av hydrauluttag.....	80-11
In-/utsignalvärden	80-12
Maskinkonfiguration.....	80-14
Utvändig ventil	80-19
Mottagare	80-21
Autotrac Vision-kamera	80-22
Redskapsprestanda – Aktiv redskapsstyrning ..	80-23
Redskapsprestanda – Plogstyrning	80-26

Underhåll

Maskin	100-1
Checklista före säsongen	100-1
Daglig checklista.....	100-1
Checklista efter säsongen	100-2

Säkerhet

Varningssymbol

Detta är varningssymbolen. Den finns både på maskinen och i denna bok och varnar för risken för personskador.

Undvik olyckor genom att alltid följa säkerhetsföreskrifterna.



DX,ALERT -67-29SEP98-1/1

T81388 —UN—28JUN13

Varningstexter

Ordet VARNING används tillsammans med varningssymbolen och varnar för allvarlig olycksrisk.

Maskinen är försedd med varningsdekaler där olycksrisken är som störst. Det kan även finnas varningsdekaler med allmänna säkerhetsföreskrifter. I denna bok används VARNING för att påkalla uppmärksamhet för olycksrisk.



DX,SIGNAL -67-03MAR93-1/1

TS187 —67—30SEP88

Följa säkerhetsföreskrifterna

Var noga med att läsa alla säkerhetstexter i instruktionsboken och på maskinens varningsskyltar. Håll varningsskyltarna i gott skick. Ersätt varningsskyltar som saknas eller är skadade. Se till att nya komponenter och reservdelar har aktuella varningsskyltar. Utbytesskyltar kan erhållas från en John Deere återförsäljare.

Det kan finnas ytterligare säkerhetsföreskrifter som inte finns med i denna instruktionsbok för de delar och komponenter som inte är tillverkade av John Deere.

Lär dig att använda maskinen och reglagen på rätt sätt. Låt inte någon använda maskinen utan instruktioner.

Håll maskinen i gott skick. Otilbörlig modifiering av maskinen kan leda till nedsatt funktion och/eller säkerhet, och påverka maskinens livslängd.



Kontakta din återförsäljare av John Deere om du inte förstår någon del av denna instruktionsbok och behöver hjälp.

DX,READ -67-01AUG22-1/1

TS201 —UN—15APR13

Utföra säkert underhåll

Sätt dig in i serviceförfarandet innan du påbörjar arbetet. Håll området rent och torrt.

Smörj eller utför aldrig någon service eller justering på maskinen medan den är igång. Håll undan händer, fötter och klädesplagg från motordrivna delar. Koppla ur all kraft och aktivera reglagen för att avlasta trycket. Sänk ner alla redskap till marken. Stäng av motorn och säkra maskinen. Ta i förekommande fall ur nyckeln, koppla loss batteriets jordfläta och låt maskinen svalna.

Delar som måste vara upphöjda under servicearbete skall stöttas på ett säkert sätt.

Se över komponenterna regelbundet och se till att de är riktigt monterade. Reparera skador omedelbart. Ersätt slitna och skadade delar. Avlägsna ev. fett, olja eller skräp.

Vid service på självgående utrustning måste batteriets jordkabel (-) kopplas loss före arbete på elsystemet eller vid svetsningsarbeten.

Vid service på dragna redskap måste kabelhärven kopplas loss från traktorn före arbeten på elsystemet eller vid svetsningsarbeten.

Fall vid rengöring eller arbete på hög höjd kan orsaka allvarliga skador. Använd en stege eller en plattform för att lättare nå varje position. Använd stadiga och säkra fotsteg och handtag.



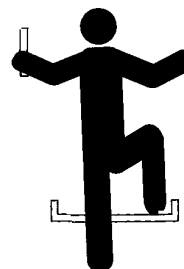
TS218 —UN—23AUG88

DX,SERV -67-25NOV25-1/1

Korrekt användning av steg och räcken

Minska risken för att ramla genom att vara vänd mot maskinen när du kliver på och av. Se till att ha kontakt vid 3 punkter på steg och räcken.

Var extra försiktig när steg och räcken är täckta med lera, snö eller fukt eftersom detta ökar risken för att halka. Håll stegen rena från fett eller olja. Hoppa aldrig när du lämnar maskinen. Kliv aldrig på eller av en maskin som är i rörelse.



T133468 —UN—15APR13

DX,WW,MOUNT -67-12OCT11-1/1

Hantera elektroniska komponenter och fästen med försiktighet

Allvarliga skador kan uppstå vid fall under monteringen eller avlägsnandet av elektroniska komponenter som är monterade på utrustningen. Använd en stege eller en plattform för att lätt komma åt monteringsplatsen. Använd stabila och säkra fästen för händer och fötter. Montera eller avlägsna aldrig komponenter i våta eller isiga väderförhållanden.

Använd en godkänd stege vid montering eller underhållsarbete av en RTK-basstation som befinner sig på ett torn eller annan hög placering.

Vid montering eller underhållsarbete av en GPS-mast som används på ett redskap, använd korrekt lyftutrustning och bär lämplig skyddsutrustning. Masten är mycket tung och kan vara svår att hantera. Det krävs två personer för



arbetet om monteringsplatserna inte kan nås från marken eller från en serviceplattform.

DX,WW,RECEIVER -67-24AUG10-1/1

TS249 —JUN—23AUG88

Korrekt användning av elektronisk monitor

Elektroniska monitorer är sekundära enheter som har tagits fram för att hjälpa operatören vid arbeten på fältet. De både ökar komforten och ger underhållning. Displayerna har en rad olika funktioner, används i många olika typer av maskinsystem och kan användas med andra sekundära enheter som t.ex. handhållna elektroniska enheter.

En sekundär enhet är en enhet vars primära användning inte är att hantera maskinen. Föraren är alltid ansvarig för säker användning och manövrering av maskinen.

Så här förhindrar du skador när du använder maskinen:

- Placera monitorn enligt monteringsanvisningarna. Se till att enheten sitter ordentligt och inte skymmer förarens vy eller på något annat sätt är i vägen för maskinens manöverreglage.
- Låt dig inte distraheras av monitorn. Var på alerten. Var uppmärksam på maskinen och omgivningen.
- Ändra inte inställningar och använd inga funktioner som kräver en längre tids användning av tangenterna

medan maskinen rör sig. Stanna maskinen på en säker plats och ställ den i parkeringsläge innan du påbörjar sådana arbeten.

- Volymen får aldrig vara så pass hög att du inte hör trafiken och uttryckningsfordon utanför fordonet.

För att främja säker användning är vissa funktioner på monitorn inaktiverade såvida inte maskinens rörelse är begränsad och/eller har ställts i parkeringsläge. Om denna säkerhetsanvisning inte följs kan du bryta mot gällande lagstiftning och risk för sakskadorna, svåra personskador eller livshotande skador föreligger.

Använd endast monitorns tillgängliga funktioner i förhållanden där de kan användas på ett säkert sätt och i enlighet med anvisningarna som medföljer. Kör alltid på ett säkert sätt och se till att alltid följa både nationell och lokal trafiklagstiftning när du använder en sekundär enhet.

DX,ELEC,DISPLAY -67-13JAN15-1/1

Säker användning av guidningssystem

Styrningssystemet får inte användas på allmän väg. Stäng alltid av (inaktivera) guidningssystemen före körning på allmän väg. Försök inte sätta igång (aktivera) ett guidningssystem under körning på allmän väg.

Guidningssystem är avsedda för att hjälpa föraren att utföra fältarbeten effektivare. Föraren är alltid ansvarig för maskinens bana. Styrningssystem varken uppfattar eller förhindrar kollisioner med hinder eller andra maskiner automatiskt.

Guidningssystemen inkluderar alla tillämpningar som automatiserar styrningen av maskinen. Detta inkluderar, men är inte begränsat till, AutoTrac, iTEC, AutoTrac Turn Automation, AutoTrac Redskapsstyrning (passiv), AutoTrac Universal, AutoTrac Controller, AutoTrac RowSense och John Deere maskinsynkronisering.

Undvik personskador genom att

- aldrig hoppa av eller på maskinen under gång,
- kontrollera att maskinen, redskapet och guidningssystemet är rätt inställda.
 - Kontrollera att korrekta gränser har definierats om iTEC, AutoTrac Turn Automation eller AutoTrac Redskapsstyrning (passiv) används.
 - kontrollera att följarens hempunkt har kalibrerats med tillräckligt avstånd mellan fordonen om John Deere maskinsynkronisering används.
- vara på alerten och vara uppmärksam på omgivningen;
- Ta vid behov över kontrollen av ratten för att undvika faror på fältet, kringstående, utrustning eller andra hinder.
- upphöra med arbetet om det är svårt att köra maskinen eller att se människor eller hinder framför maskinen p.g.a. dålig sikt.
- Ta med fältförhållandena, sikten och maskinens utförande i beräkningen vid val av hastighet.

AL70325,000048F -67-24AUG23-1/1

Använda säkerhetsbältet på rätt sätt

Varning för skador eller dödsfall om maskinen välter.

Denna maskin är utrustad med ett överstörningsskydd (ROPS). ANVÄND säkerhetsbältet under drift med överstörningsskyddet.

- Håll i bälteslåset och dra säkerhetsbältet över kroppen.
- Sätt in spärrhaken i bälteslåset. Lyssna efter ett klick.
- Ryck i säkerhetsbältes spärrhake för att försäkra dig om att det sitter ordentligt.
- Dra säkerhetsbältet över höfterna.

Ersätt hela säkerhetsbältet om fästdelar, spänne, bälte eller spole uppvisar skador.

Säkerhetsbältet och fästdelar måste inspekteras årligen. Var uppmärksam på lösa delar eller skador på bältet, såsom skårar, nötta ställen, onormalt slitage, missfärgning



TS1729 —UN—24MAY13

eller avskavningar. Använd endast ersättningsdelar som uppfyller specifikationerna för din maskin.

DX,ROPS1 -67-22AUG13-1/1

Använda redskapets automatsystem på ett säkert sätt

Redskapets automatsystem får inte användas på allmän väg. Stäng alltid av (inaktivera) redskapets automatsystem före körning på allmän väg. Försök inte sätta igång (aktivera) ett automatsystem under körning på allmän väg.

Automatsystem är avsedda som hjälp till en mer effektiv funktion under fältarbeten. Föraren är alltid ansvarig för maskinens bana.

Redskapets automatsystem inkluderar alla tillämpningar som automatiserar redskapets rörelser. Detta inkluderar men är inte begränsat till iGrade och Aktiv redskapsstyrning.

Undvik personskador genom att

- kontrollera att maskinen, redskapet och automatsystemen är rätt inställda;
- Var vaksam och uppmärksam på omgivningen.
- ta över kontrollen över maskinen, när så behövs, för att undvika faror på fältet, åskådare, annan utrustning eller andra hinder;
- upphöra med arbetet om det är svårt att köra maskinen eller att se människor eller hinder framför maskinen p.g.a. dålig sikt.



PC13793 —UN—25MAY11

CF86321,0000366 -67-05AUG25-1/1

Risk för utsprutande högtrycksvätskor

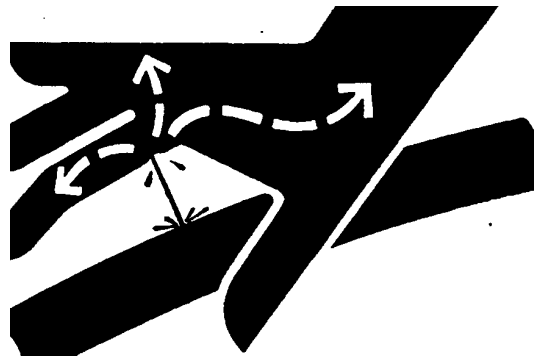
Inspektera hydraulslangarna regelbundet – minst en gång om året – avseende läckage, veck, skärskador, sprickor, nötning, bubblor, korrosion, exponerade trådflätningar eller andra tecken på slitage eller skada.

Byt omedelbart ut slitna slangenheter mot utbytesdelar godkända av John Deere.

Utsprutande vätska under tryck kan tränga igenom huden och orsaka allvarliga skador.

Lätta på systemets tryck innan hydraulledningar eller andra ledningar kopplas loss. Dra åt alla anslutningar innan systemet åter sätts under tryck.

Använd en bit kartong för att söka efter läckage. Skydda händer och kropp mot högtrycksvätskor.



Vid oavsiktlig hudinjektion, sök omedelbart kirurgisk behandling.

X9811 —UN—23AUG88

DX,FLUID -67-05NOV25-1/1

Information om regler och efterlevnad

Identifiera datumkod

Fastställ tillverkningsåret med hjälp av datumkoden (A) på produktetiketten. YY är de två sista siffrorna i tillverkningsåret (B) och WW är tillverkningsårets veckonummer (C).

OBS: Tillverkningens veckonummer ligger mellan 01–53.

Datumkod		
AA	De två sista siffrorna i tillverkningsåret	Exempel: 16 = 2016 17 = 2017 18 = 2018
VV	Tillverkningsårets veckonummer	Exempel: 01, 02, 03—53

A—Datumkod (tillverkningsdatum)
B—De två sista siffrorna i tillverkningsåret
C—Tillverkningsårets veckonummer



PC28647 —UN—07FEB22

Exempel på produktetikett
PC17574 —UN—16AUG13

DATE CODE YY WW
B C

Exempel på datumkod

RW00482,00007B7 -67-08FEB22-1/1

Eurasiska ekonomiska unionen – 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 på engelska

Fortsättning på nästa sida

hy01057,1763963967754 -67-24NOV25-1/3

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 på kazakiska

Fortsättning på nästa sida

hy01057,1763963967754 -67-24NOV25-2/3

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 på ryska

hy01057,1763963967754 -67-24NOV25-3/3

PC894512—UN—24NOV25

EU-försäkran om överensstämmelse

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

Undertecknad försäkrar härmed att:

Produkt: Universal Can Controller 2, Application Controller 1100, Application Controller 1120

Modell(er): XL01, XL02

uppfyller alla relevanta bestämmelser och väsentliga krav i följande direktiv:

DIREKTIV	NUMMER	CERTIFIERINGSMETOD
EMC-direktiv (elektromagnetisk kompatibilitet)	2014/30/EU	Bilaga II i direktivet

Produkten överensstämmer med följande standarder och/eller andra normgivande dokument:

EN 55032: 2012/AC: 2013

SS-EN 55024: 2010

SS-EN ISO 14982: 2009

Namn och adress till den person inom EU som har behörighet att sammanställa ett tekniskt konstruktionsunderlag:

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

Denna försäkran om överensstämmelse utfärdas på tillverkarens eget ansvar.

Plats för försäkran: Urbandale, Iowa, USA

Namn: Scott Torgerson

Datum för försäkran: 12 april 2021

Rubrik: Delivery Manager Electronic Hardware

Produktionsenhet: Deere & Company, Moline, IL 61265

DXCE01 —UN—28APR09



CT47125,000115D -67-22OCT21-1/1

Försäkran om överensstämmelse för Storbritannien

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

Undertecknad försäkrar härmed att:

Produkt: Universal Can Controller, Application Controller 1100, Application Controller 1120

Modell(er): XL01, XL02

uppfyller alla relevanta bestämmelser och väsentliga krav i följande direktiv:

DIREKTIV	NUMMER	CERTIFIERINGSMETOD
Förordningarna om elektromagnetisk kompatibilitet	S.I. 2016/1091	Schema 2, modul A

Produkten överensstämmer med följande standarder och/eller andra normgivande dokument:

SS-EN 55032:2012/AC:2013

SS-EN ISO 14982:2009

SS-EN 55024:2010

Namn och adress till den person inom EU som har behörighet att sammanställa ett tekniskt konstruktionsunderlag:

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

Denna försäkran om överensstämmelse utfärdas på tillverkarens eget ansvar.

Plats för försäkran: Urbandale, IA, U.S.A.

Datum för försäkran: 12 april 2021

Produktionsenhet: Deere & Company, Moline, IL 61265

Namn: Scott Torgerson

Rubrik: Delivery Manager Electronic Hardware

Importör av Lantbruk & Turf-produkter: John Deere Ltd.,
Harby Road, Langar, Nottinghamshire, NG13 9HT, United
Kingdom

APY46000 —UN—25AUG21

Importör av skogsbruksprodukter: John Deere Forestry
Ltd., Carlisle Airport Industrial Estate, Carlisle, Cumbria,
CA6 4NW, Storbritannien

Construction Importer: Wirtgen Limited, Wirtgen Group
House, Overfield Park, Godfrey Drive, Newark, Notts.
NG24 2UA, Storbritannien



CT47125.0001174 -67-11NOV21-1/1

Systemöversikt

Funktionsbeskrivning

Aktiv redskapsstyrning aktiverar separat styrning av ett redskap på samma guidningsspår som maskinen.

Traktorns integrerade aktiva redskapsstyrning är en maskinvarulösning som säljs i vissa områden som använder aktiv redskapsstyrning.

(För mer information, se Ställa in – Traktorintegrerad aktiv redskapsstyrning.)

Plogstyrning skapar jämna rader genom justering av plogens arbetsbredd.

Redskapsläget beräknas med hjälp av följande datakällor:

- Maskinens satellitbaserade positionsbestämning (GPS)
- Redskapets GPS
- AutoTrac
- Monitor
- Potentiometer eller halleffektsensor
- Om tillämpligt, AutoTrac Vision-kamera

(Se Krav för mer information.)

UCC2 Application Controller begär aktivering av redskapets hydrauliska styrmekanism tills redskapet når önskat läge.

Hydrauliska styralternativ

- **Styrning av hydrauluttag (SCV)** används när maskinen är utrustad med elektroniskt styrda hydrauluttag. UCC2 Application Controller skickar en signalspänning till maskinens hydrauliska styrenhet för att styra hydrauluttagets hydraulflöde till redskapets styrmekanism tills önskat redskapsläge har nåtts. Kalibrering av hydrauluttagets tröskelvärden krävs på monitorn när systemet är inställt och varje gång som hydraulsystemet ändras. På grund av normala variationer i hydrauluttag har varje maskin egna tröskelvärden för SCV-signalspänning. Hydraulsystem som inte reglerar returhydraulflödet kräver en balansventil för att bibehålla ett systemreturtryck för konsekvent prestanda.
- **Utvändig ventilstyrning** används när elektroniskt styrda hydrauluttag inte används. UCC2 Application Controller skickar en signalspänning till en utvändig ventil som styr mängden hydraulflöde till redskapets styrmekanism tills önskat redskapsläge har nåtts. Hydraultillförseln och returoljan leds via den utvändiga ventilen, som inte kräver en balansventil.

zb48j1t,1693381252749 -67-30AUG23-1/1

Krav

Kompatibilitet och systemfunktion varierar beroende på placering och utrustningens konfiguration. Kontakta din John Deere-återförsäljare eller annan tjänsteleverantör om du vill ha mer information om komponenternas tillgänglighet, systemets funktionalitet och kompatibilitet. Ytterligare information finns i Kompatibilitetsguiden på Value Selling Navigator.

Hårdvara:

- UCC2 Application Controller
- AutoTrac
- GreenStar 3-monitor eller fjärde generationens monitor
- Redskapsmonterad hjulvinkelsensor
- Redskapets hydraulcylinder eller styrningsmekanism

OBS: Plogstyrning kräver endast att en StarFire-mottagare är installerad på maskinen. Om en AutoTrac Vision-kamera med John Deere Active Implement Guidance används på redskapet är användning av StarFire-mottagare på redskapet valfritt.

- StarFire-mottagare med RTK installerad på maskinen
- StarFire-mottagare installerad på redskapet
- Olika kabelhärvor för strömförsörjning, samordning av styrenheter, givarkommunikation och styrkontroll

Programvara:

OBS: Fjärde generationens monitorer med en processor av version 1 kan endast uppdateras med Service ADVISOR. Kontakta din återförsäljare av John Deere eller en annan serviceverkstad om du behöver mer information.

OBS: Se till att utrustningen har en oavbruten strömförsörjning under programvaruuppdateringen. Den tid en programvaruuppdatering tar varierar beroende på utrustningen, nätverk- eller CANBUS-hastighet och på programvarans filstorlek. Uppdatering av UCC2 Application Controller tar exempelvis i genomsnitt 30 minuter. Se till att utrustningen har en oavbruten strömförsörjning under programvaruuppdateringen.

- Senaste programvaran installerad på:
 - Monitor
 - StarFire positionsmottagare
 - UCC2 Application Controller
 - Om tillämpligt, AutoTrac Vision-kamera (Besök StellarSupport.com och navigera till programvaruuppdateringar.)
- AutoTrac-aktivering på monitorn (krävs inte för att styra systemet manuellt);
- Aktivering av traktorredskapsautomation (krävs endast för att använda hastighetsreglage för John Deere Active Implement Guidance eller för att aktivera ISO-manöverventilens gränssnitt på vissa traktormodeller) (Mer information finns i traktorns instruktionsbok.)

OBS: John Deere Active Implement Guidance™ visas på aktiveringssidan för Application Controller.

- Aktivering av John Deere Active Implement Guidance på UCC2 Application Controller
- Fullständig inställning av AutoTrac och Application Controller (ofullständig konfiguration av AutoTrac förhindrar guidningen)

Prestandaspecifikationer/krav:

Tillåt dessa specifikationer så att Vision-kameran på bästa sätt ska kunna fastställa placeringen av odlingsraderna samt färgskillnader mellan grödan och marken.

OBS: (Traktor integrerad) John Deere Active Implement Guidance är godkänd för användning i tidiga grödsteg (endast majs) från en grödhöjd på 15 cm (5.9 in) till 90 procent baldakin.

- Systemet kan arbeta i en 2-graders lutning.
- Odlingsraderna måste vara väl definierade med konsekvent avstånd.
- Stora hopp i rader eller för mycket ogräs kan leda till kamerakalibreringsfel eller försämrade systemprestanda.
- Observera att damm eller regn på kameranlinsen samt direkt solljus eller lågt dagsljus kan påverka systemet.
- Kraftig vind kan också påverka kamerans prestanda på grund av kraftiga böljningar hos grödorna.

zb48j1t,1693381896998 -67-18AUG25-1/1

Navigera till Application Controller-sidorna

PC582158 —UN—01AUG23

OBS: Vrid AV tändningen och vänta tills monitorn är helt avstängd innan du ansluter eller kopplar loss ISOBUS-redskap eller sensorer.

När du har navigerat till Application Controller-sidorna har GreenStar 3-monitorer och fjärde generationens monitorer samma layout.

Navigera till Application Controller-sidorna med en GreenStar 3-monitor:

1. Tryck på menyknappen.



Knappen Meny

zb48j1t,1693381939510 -67-30AUG23-1/7

2. Tryck på knappen Tillämpningens styrenhet.

PC589279 —UN—09AUG23

Navigera till tillämpningens styrenhetssidor på en Generation 4-monitor:



Knappen Tillämpningens styrenhet

zb48j1t,1693381939510 -67-30AUG23-2/7

1. Tryck på menyknappen.

PC28688 —UN—25AUG22

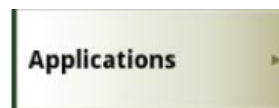


Knappen Meny

zb48j1t,1693381939510 -67-30AUG23-3/7

2. Välj fliken Funktionspanel.

PC589276 —UN—09AUG23



Fliken Tillämpningar

zb48j1t,1693381939510 -67-30AUG23-4/7

3. Välj ISOBUS VT-programmet.

PC28796 —UN—29AUG22



ISOBUS VT-program

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1693381939510 -67-30AUG23-5/7

4. Tryck på ISOBUS VT-menyknappen.

PC28799 —UN—29AUG22



ISOBUS VT-menyknapp

zb48j1t,1693381939510 -67-30AUG23-6/7

5. Tryck på knappen Application Controller.

PC589279 —UN—09AUG23



Knappen Tillämpningens styrenhet

zb48j1t,1693381939510 -67-30AUG23-7/7

Navigera till StarFire-sidorna

PC582158 —UN—01AUG23

När du har navigerat till StarFire-sidorna har GreenStar 3-monitorer och fjärde generationens monitorer samma layout

Navigera till StarFire-sidorna med en GreenStar 3-monitor:

1. Tryck på menyknappen.



Knappen Meny

zb48j1t,1693381951278 -67-30AUG23-1/6

2. Tryck på en StarFire-knapp.

- Maskinens StarFire-knapp
- Redskapets StarFire-knapp

Navigera till StarFire-sidorna på en fjärde generationens monitor:

PC589282 —UN—09AUG23



Maskinens StarFire-knapp

PC589283 —UN—09AUG23



Redskapets StarFire-knapp

zb48j1t,1693381951278 -67-30AUG23-2/6

1. Tryck på menyknappen.

PC28688 —UN—25AUG22



Knappen Meny

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1693381951278 -67-30AUG23-3/6

2. Välj fliken Funktionspanel.

PC589276 —UN—09AUG23



Fliken Tillämpningar

zb48j1t,1693381951278 -67-30AUG23-4/6

3. Välj funktionspanelen StarFire.

PC28798 —UN—29AUG22



Funktionspanelen StarFire

zb48j1t,1693381951278 -67-30AUG23-5/6

4. Välj en mottagare från StarFire-enhetslistan.

- Maskinens StarFire (A)
- Redskapets StarFire (B)

A—Maskinens StarFire

B—Redskapets StarFire

PC589245 —UN—09AUG23



Lista över StarFire-enheter

zb48j1t,1693381951278 -67-30AUG23-6/6

Ange aktiveringskoden

PC26352 —UN—05OCT18

UCC2 Application Controller kräver en 26-siffrig aktiveringskod för att tillämpningarna ska kunna användas. Kontakta din återförsäljare av John Deere och uppge serienumret för din UCC 2 Application Controller.

Med programvaruuppdateringen 22-1 kan flera tillämpningar aktiveras på UCC2 Application Controller. Upprepa denna procedur för varje tillämpning med hjälp av den 26-siffriga aktiveringskoden.

Tillgängliga tillämpningar:

- Identifiering av skörd, bomull
- Mobil Väder
- Avkastningsdokumentering, särskild gröda
- John Deere Active Implement Guidance
- iGrade

1. Navigera till sidan Application Controller.
2. Tryck på funktionsknappen Inställning styrenhet.



Mjukknappen Konfigurera Controller

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1693385253184 -67-30AUG23-1/4

3. Välj fliken Aktiveringar.

PC25903 —UN—05JUL18



Fliken Aktiveringar

zb48j1t,1693385253184 -67-30AUG23-2/4

4. Tryck på knappen Lägg till aktivering.

PC25904 —UN—05JUL18



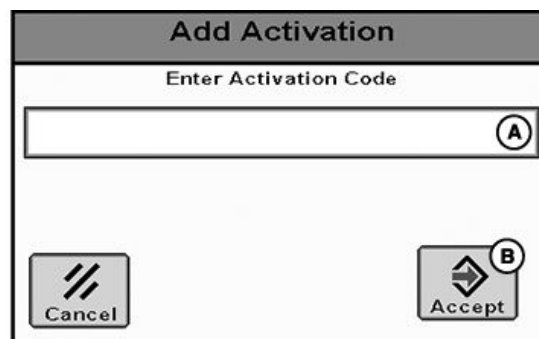
Knappen Lägg till aktiv.

zb48j1t,1693385253184 -67-30AUG23-3/4

5. Ange aktiveringskoden i inmatningsrutan (A).
6. Tryck på Bekräfta-knappen (B).
7. Upprepa steg 4–6 för att aktivera nästa tillämpning.
8. Stäng av maskinen, vänta till dess att monitorn stängs av och starta sedan om maskinen.

A—Inmatningstangent

B—Bekräfta-knapp



Fönstret Lägg till aktivering

zb48j1t,1693385253184 -67-30AUG23-4/4

PC25905 —UN—05JUL18

Maskinens kompatibilitet

Guidningsdelen av Active Implement Guidance och plogstyrningen är kompatibel på maskiner med integrerad AutoTrac, AutoTrac Universal eller AutoTrac Controller installerad.

En utvändig ventilatsats förser maskiner med hydraulstyrning om detta inte redan har fabriksmonterats.
(Mer information finns under Utvändig ventil.)

zb48j1t,1693385301503 -67-30AUG23-1/1

Byt ut det programmerbara läsminnet (EPROM)

EPROM finns i traktorns hydrauliska styrenhet. Det kommer att bli nödvändigt att byta ut EPROM på en del tidiga traktormodeller i 8000- och 9000-serien. Det kan

innebära att endast EPROM behöver bytas eller att hela hydraulstyrenheten måste bytas.

Vänd dig till din John Deere-återförsäljare eller tjänsteleverantör för mer information om EPROM-krav och kompatibilitet.

RW00482,00003A8 -67-05AUG25-1/1

Översikt över komponenter

StarFire-mottagare

PC589281 —UN—09AUG23



StarFire 6000-mottagare

Om redskapet inte har en AutoTrac Vision-kamera behöver John Deere Active Implement Guidance StarFire 3000 eller 6000-mottagare på maskinen och redskapet. Om en kamera används är användning av StarFire-mottagare på redskapet valfritt.

Plogstyrning kräver endast en StarFire-mottagare på maskinen.

Använd om möjligt samma modell av mottagare för bästa prestanda. Använd StarFire 6000-mottagaren på redskapet om olika modeller används.

- Båda mottagarna måste ha en RTK-signalnivå om de inte använder en delad signal.
- Installera redskapets mottagare lägre än 4,0 m (13.1 ft) ovanför marken.
- Redskapets mottagare måste vara ansluten till maskinens redskaps-CANBUS via ISO-anslutningen.

StarFire-mottagare—Delad signal

OBS: Mottagarna på maskinen och redskapet måste vara av samma modell för att en delad signal ska kunna användas. StarFire iTC-mottagare har inte kapacitet för delad signal.

Den delade signalen tar hjälp av maskinkorrektionssignalen för att dela signalen med redskapets mottagare. Mottagaren med den högsta korrektionssignalen måste monteras på maskinen för att det ska gå att dela signaler.

Delad signal länkar och fungerar automatiskt när följande krav uppfylls:

- Maskinen rör sig.

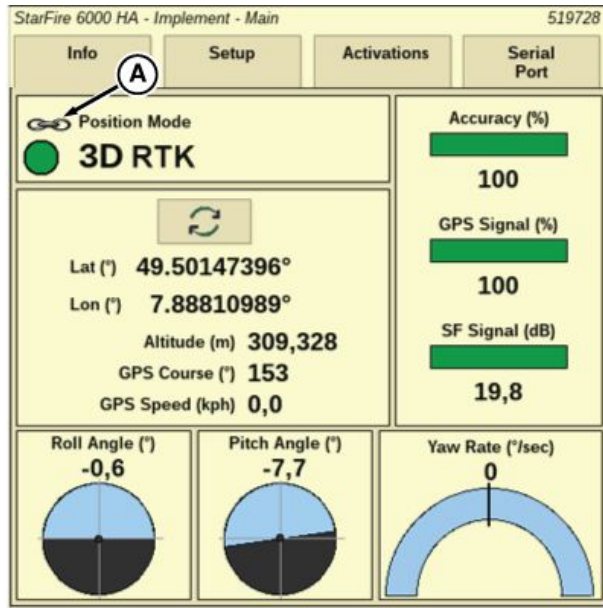
OBS: John Deere 4240 universalmonitor och 4100 CommandCenter kan inte användas med delad signal.

- En GreenStar 3-monitor, en John Deere 4640 universalmonitor eller en 4600 CommandCenter används.
- StarFire 3000- eller StarFire 6000-mottagare är installerade på maskinen och redskapet.
- SF2, SF3 eller RTK är aktiverat på maskinens mottagare.
- SF1, SF2, SF3 eller RTK är aktiverat på redskapets mottagare.
- Funktionen för redskapsstyrning eller redskapsflyttning är vald.
- Framåt-/bakåtvärdet för redskapets mottagare är inställt på noll.
- Den senaste programvaran är installerad i monitor, mottagare och Application Controller.
- iGrade är inte aktiverad i en profil.

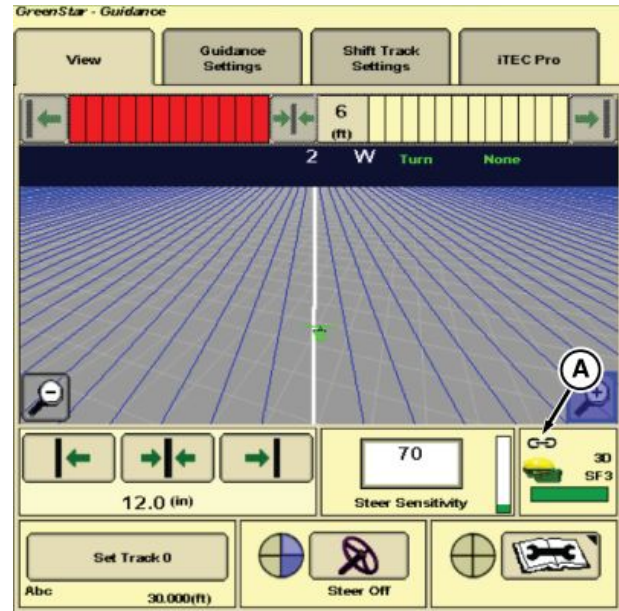
Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1693385410178 -67-30AUG23-1/2

Översikt över komponenter



Länkade mottagare



Länskad styringssida

Länskad symbol (A) visas på flera ställen om mottagarna delar signal.

A—Länskad symbol



Länkade mottagare



Länkade mottagare

zb48j1t,1693385410178 -67-30AUG23-2/2

Monitor

Monitorn är ett användargränssnitt som föraren kan använda för att

- konfigurera och kalibrera systemkomponenter.
- övervaka systemprestandan
- utföra systemjusteringar
- programmera programvara
- Visa felsökningskontroller.



GreenStar 3 2630-monitor



John Deere 4640 universalmonitor

zb48j1t,1693385437447 -67-30AUG23-1/1

PC589266 —UN—09AUG23

PC589267 —UN—09AUG23

Hjulvinkelsensor

För redskapsstyrsystem används en hjulvinkelgivare för redskapsåterkoppling. En potentiometer (A) eller en halleffektgivare (B) används so hjulvinkelgivare.

Allteftersom stircylindern skjuts ut eller dras in, ändras signalen från potentiometern för att motsvara läget för redskapets styrningsmekanism. Den här signalen är en återkoppling för styrningssystemet och styrkänsligheten, och används för att styra styrningsmekanismen.

OBS: I en del styrningsanordningar för redskap finns en inbyggd hjulvinkelgivare.

Hjulvinkelsensorn måste vara en 0–5 V analog sensor.

Montera och kalibrera hjulvinkelsensorn så att dess rörelseområde är inriktat och symmetriskt. Om sensorn inte är rätt monterad, blir dess prestation dålig. Kontrollera att det hydrauliska och mekaniska styrningslänksystemet är rätt justerat enligt tillverkarens specifikationer.

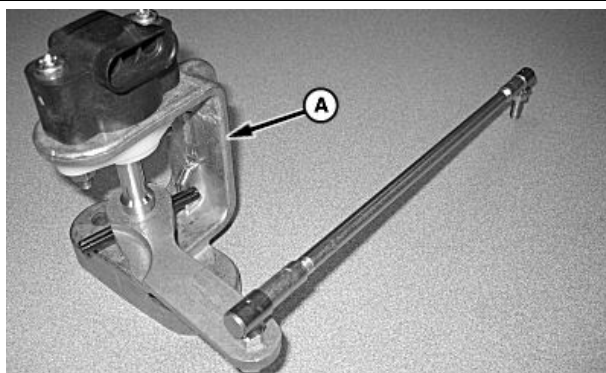
(Se styrningssystemets instruktionsbok för ett specifikt styrningssystem.)

Installationskrav

För bästa prestanda ska hjulvinkelgivaren installeras för att få största möjliga spänningsområde. Mitten ska vara inriktad och ha samma avstånd till vänster och höger.

A—Potentiometer

B—Halleffektssensor



Hjulvinkelssensor



Inbyggd hjulvinkelssensor



Hall-effektssensor

zb48j1t,1693385463215 -67-30AUG23-1/1

PC12344 —UN—19OCT09

PC12188 —UN—14OCT09

PC13565 —UN—03MAY11

Application Controller

UCC2 Application Controller tar emot information om guidningsspår från monitorn och maskinens mottagare. Informationen om guidningsspår jämförs med positionen för redskapets mottagare för att beräkna redskapets laterala avvikelse. UCC2 Application Controller skickar nödvändiga kommandon till antingen en utvändig ventil eller maskinens hydrauliska styrenhet för att manövrera redskapets styrmekanism för att spåra guidningsspåret. Om redskapet använder redskapsstyrningens styrläge används även hjulvinkelsensorns data för att spåra guidningsspåret.



UCC2 Application Controller med kabelhärva

RW00482,0000337 -67-12JAN15-1/1

PC20218 —UN—07NOV14

Balansventil

Balansventilen skickar tillbaka hydraulvätska när det förekommer tryck på ventilens hydraultillförselsida. Balansventilen arbetar tillsammans med hydraulsystemets flödesinställning. När systemets hydraulflöde ändras kräver balansventilen justering.

En balansventil krävs när maskinens hydraulsystem inte reglerar returflödet. En balansventil krävs inte när en extern ventil används.

För optimal och konsekvens prestanda ska balansventilen installeras och justeras korrekt.

Följande maskinmodeller använder CAN-baserade tippputtag (SCV) som kräver en balansventil och måste justeras för optimal prestanda:

- Hjultraktorer i 8030-serien (serienr 40001–).
- Bandtraktorer i 8030-serien (serienr 905001–).
- Hjultraktorer i 9030-serien (serienr 013000–).



Balansventil

- Bandtraktorer i 9030-serien (serienr 911000–).
- alla traktorer i serie 7R, 8R, 8RT, 9R och 9RT.

RW00482,0000338 -67-11SEP14-1/1

PC19769 —UN—02JUL14

Utvändig ventil

En utvändig ventil krävs för att UCC2 Application Controller ska kunna styra maskinens hydraulik. Den utvändiga ventilen från John Deere har ett utförande och funktioner som varierar beroende på om hydraulsystemet är öppet eller slutet. Använd extern ventil i följande fall:

- Om UCC2 Application Controller inte kan styra maskinens hydraulik. Detta kan vara fallet på äldre maskinmodeller eller modeller som inte kommer från John Deere, men som är försedda med guidningssystem från John Deere och en ISO-anslutning.
- För att bevara maskinens hydrauluttagsanslutningar. Den utvändiga ventilen kan anslutas till ett öppet hydrauluttag på maskinen eller använda redskapsuttaget som en källa för hydraulkraft från maskinen.

Utvändiga ventilkomponenter

Det hydrauliska styrblocket (A) leder hydraulflödet till hydraulcylindrarna i syfte att placera redskapet.

Den elektroniska ventilkroppen (B) tar emot kommandon från UCC2 Application Controller och skickar dem till hydraulventilblocket.

⚠ VARNING: Undvik allvarliga personskador genom att hålla området runt utrustningen fritt.

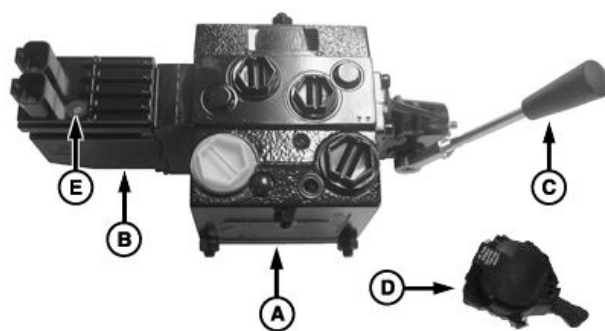
Om den externa ventilstyrspaken (C) flyttas kan redskapet röra sig.

Den utvändiga ventilstyrspaken avser manuell styrning av det hydrauliska styrblocket.

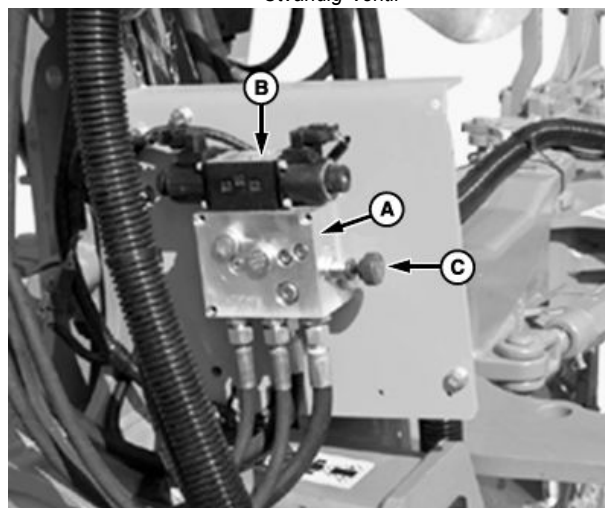
Den fjärrmonterade elektroniska SCV-styrspaken (D) avser manuell styrning av hydraulstyrblocket från förarplatsen.

LED-indikatorn (E) anger systemstatus för den elektriska ventilkroppen.

- Grön – ventilen erhåller begäran från styrenheten.
- Orange – Ventilen är strömförsörd. Ingen begäran tas emot från styrenheten.



Utvändig ventil



Utvändig ventil

- | | |
|--------------------------------|-----------------------------|
| A—Hydraulventilblock | D—Fjärrmonterad elektronisk |
| B—Elektronisk ventilkropp | styrspak för hydrauluttag |
| C—Styrspak för utvändig ventil | E—LED-indikator |

- Röd—Anger ett problem. (Se felsökningsavsnittet.)

zb48j1t,1693385491776 -67-30AUG23-1/1

Redskapets höjdinställningskontakt

John Deere delar kan konfigureras för ett stort antal redskapsutformningar.

Kontakta din John Deere-återförsäljare eller tjänsteleverantör om din tillämpning kräver en höjdbrytare.

Du hittar mer information i verkstadshandboken från John Deere.

RW00482,0000876 -67-05AUG25-1/1

Autotrac Vision-kamera

En redskapsmonterad AutoTrac Vision-kamera skickar feedback till UCC2 Application Controller.



Autotrac Vision-kamera

zb48j1t,1693385507896 -67-30AUG23-1/1

PC589268 —UN—09AUG23

Hopsättning

Lågsidesdrivning

VIKTIGT: Undvik skador på UCC2 Application Controller genom att använda en reläspole (A) som är klassad 1 A eller mindre, och inte överskrider 12 V.

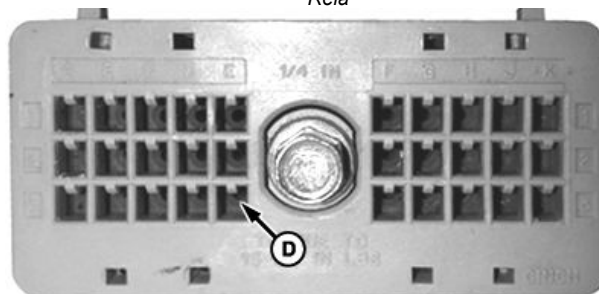
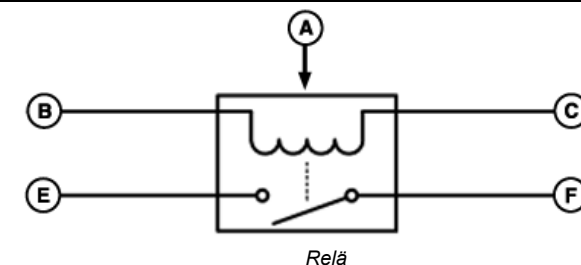
OBS: Det relä som krävs för att använda lågtryckssidan på UCC2 Application Controller medföljer ej.

Tillämpningar som använder lågtryckssidans funktioner:

- Redskap med elektroniska bromsar som spärrar och frigör ratten vid vändning.
- Redskap med hydrauliska styrsystem som använder elektroniska värden så att styrcylindrarna kan flyta vid vändning.

Anslut reläet till en strömförsörjning med svagström på 5–12 V DC (B) och jord (C) till stift E3 (D) på UCC2 Application Controller-anslutningen.

Stift E3 på lågtryckssidan aktiveras (stängs/jordas) och bibehålls när AutoTrac är aktiv. Lågtryckssidan inaktiveras (öppnas) när AutoTrac är inaktiv.



Stift för lågsidesdrivning

A—Relä (1 A eller mindre)
B—Strömförsörjning med
svagström
C—Jord

D—E3
E—Strömförsörjning med
starkström
F—Elektronisk enhet

zb48j1t,1693513049186 -67-31AUG23-1/1

PC26989 —UN—09APR19

PC26990 —UN—09APR19

Konfiguration—Maskin och redskap

Ansluta redskap

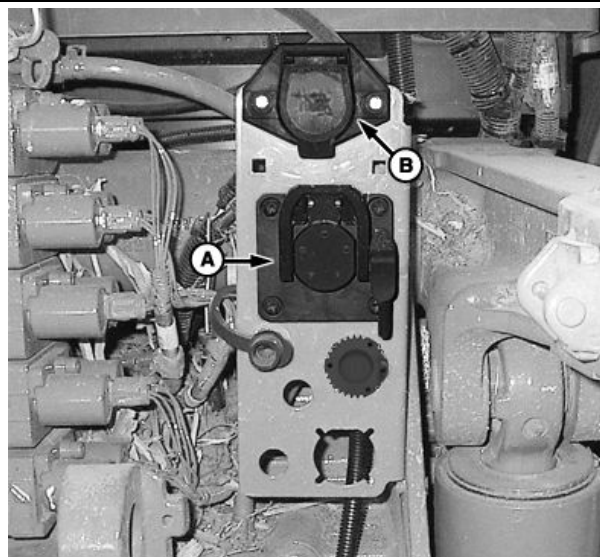
1. Stäng av maskinen, ansätt parkeringsbromsen och ta ur nyckeln.

OBS: Anslut inte redskapet när maskinen är påslagen. Anslutning med påslagen maskin orsakar fel som innebär att Aktiv redskapsstyrning inte kan användas.

2. Anslut redskapsmottagarens kabelhärva till ISO-anslutning med 9 stift (A).
3. Anslut redskapets konstantströmkablage till maskinens konstantströmanslutning.
4. Om redskapet är utrustat med strålkastare ska belysningskablagen anslutas till belysningskontakten (B).
5. Anslut alla andra redskapsanslutningar som är relaterade till anslutning av utrustning till traktorn.

OBS: Hydraulslangens dragning är av avgörande vikt för korrekt drift. Den externa ventilen har ett instansat P för tryckslanganslutningen, T för retur- eller tankslanganslutningen och LS för lastkänningens slanganslutning.

6. Om en utvändig ventil används ska du ansluta tryckslangen och retur- eller tankslangen från den utvändiga ventilen till maskinen. Om du använder ett



Traktorns baksida visas

A—ISO-anslutning med 9 stift B—Lampanslutning

direkt tryckkuttag för att försörja den externa ventilen så anslut lastkänningens slang.

(Se maskinens instruktionsbok för mer information om att ansluta redskap och redskapshydraulik till maskinen.)

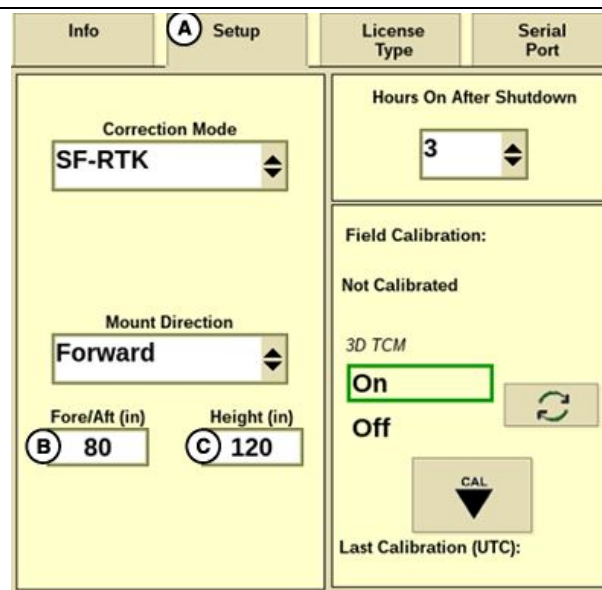
zb48j1t,1693513330291 -67-31AUG23-1/1

Konfigurera redskapets StarFire-mottagare

1. Navigera till StarFire-sidorna.
2. Välj fliken Inställningar (A).
3. Ange 0 som framåt/bakåt-värde för redskapets mottagare (B).
4. Ange redskapets mottagarhöjd (C). Höjden mäts från marken till mitten av kupolen. Sänk redskapet så nära arbetsläget som möjligt när du mäter höjden.

A—Fliken Inställning
B—Inmatningstangent för framåt/bakåt

C—Inmatningstangent för höjd



StarFire installationsskärm

zb48j1t,1693513430746 -67-31AUG23-1/1

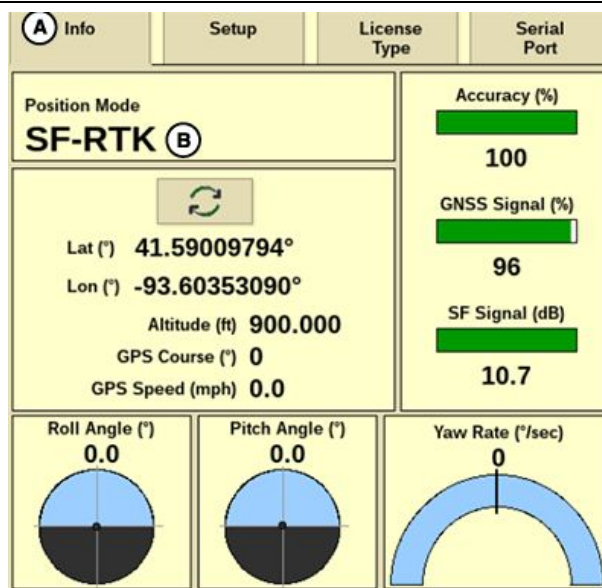
Optimera terrängkompenseringsmodulen (TCM)

Optimera TCM-kalibreringen genom att låta tröghetsmätningenheten (IMU) mäta rullningsvinkeln och girningsvärdet innan du utför TCM-kalibreringen.

1. Navigera till StarFire-sidorna.
2. Klicka på fliken Info (A).
3. Kontrollera att positionsläget (B) har etablerat en SF1-signal eller bättre.

A—Fliken Info

B—Positionsläge

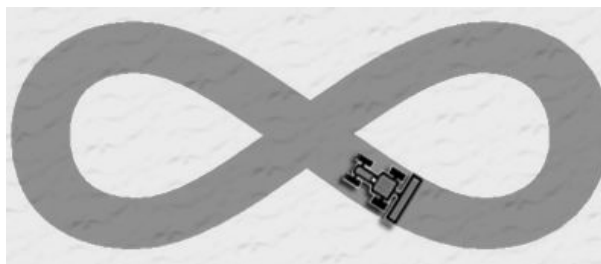


StarFire huvudinfoflik

zb48j1t,1693513644852 -67-31AUG23-1/2

PC29125 —UN—26MAY23

4. Kör maskinen i mönstret för TCM-optimering två gånger så att IMU kan initieras.
 5. Genomför TCM-kalibreringen.
- (Se Kalibrera terrängkompenseringsmodulen [TCM] för mer information.)



TCM-optimering, körmönster

zb48j1t,1693513644852 -67-31AUG23-2/2

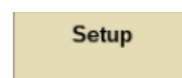
PC21419 —UN—30JUL15

Kalibrering av terrängkompenseringsmodulen (TCM)

OBS: Integrerade StarFire 6000-mottagare kalibreras på fabriken. Om det är nödvändigt att utföra en fältkalibrering, se instruktionsboken för StarFire 6000-mottagaren.

1. Navigera till StarFire-sidorna.
2. Välj fliken Inställningar.

PC29126 —UN—26MAY23



Fliken Inställning

Fortsättning på nästa sida

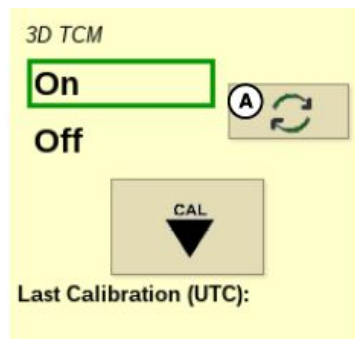
zb48j1t,1693513658356 -67-31AUG23-1/6

Använd TCM-växlingsknappen (A) för att slå på och av TCM. När TCM-modulen är avstängd korrigeras inte StarFire-signalen med avseende på maskindynamik eller sluttningar i sidled. TCM aktiveras automatiskt när systemet slås på.

OBS: TCM måste vara på för att aktivera AutoTrac.

Kalibrera TCM så att mottagaren kan avgöra 0° rullningsvinkel och stigningsvinkel.

Innan kalibreringen utförs måste du se till att maskinen och redskapet är i fullgott arbetsskick och redo för fältarbete. Maskinen måste ha ballast och däckerna måste ha rätt tryck. Sänk ned redskapet så nära arbetsläget som möjligt när kalibreringen utförs.



TCM-växlingsknapp

A—TCM-växlingsknapp

zb48j1t,1693513658356 -67-31AUG23-2/6

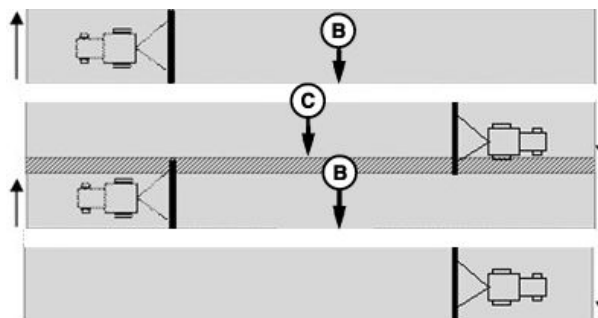
PC29127 —UN—26MAY23

Kalibrera TCM varje gång mottagaren tas bort från maskinen och sätts tillbaka igen eller om vinkeln mellan TCM och maskin ändras. Ändringar i TCM-vinkeln i förhållande till maskinen kan skapa en förskjutning och se ut som en konsekvent överhoppning (B) eller överlappning (C) i bana-till-bana. Möjliga orsaker till den här förskjutningen kan vara att monteringsfästet på StarFire är något förskjutet, att maskinens hytt är något förskjutet eller att däcktrycket är ojämnt på olika sidor.

Eliminera förskjutningen genom att placera maskinen rätt och kalibrera TCM. Kör en bana, sväng runt och kör samma bana i motsatt riktning. Om maskinen inte följer samma bana ska du mäta förskjutningsavståndet och ange redskapets förskjutning.

Placera maskinen rätt och kalibrera terrängkompensationsmodulen (TCM)

1. Ställ maskinen på en hård, plan yta och se till att den står helt stilla (hytten får inte gunga).



Överlappning och överhoppning

B—Överhoppning

C—Överlappning

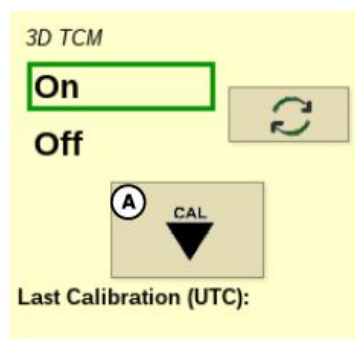
2. Notera placeringen av axeln genom att markera däckens eller larvbandens placering på marken.

zb48j1t,1693513658356 -67-31AUG23-3/6

PC19993 —UN—03SEP14

3. Tryck på kalibreringsknappen (A).

A—Kalibreringsknapp



Kalibreringsknapp

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1693513658356 -67-31AUG23-4/6

PC29128 —UN—26MAY23

4. Tryck på bekräfta-knappen. Kalibreringens statusfält visas och försvinner sedan när kalibreringen är klar.

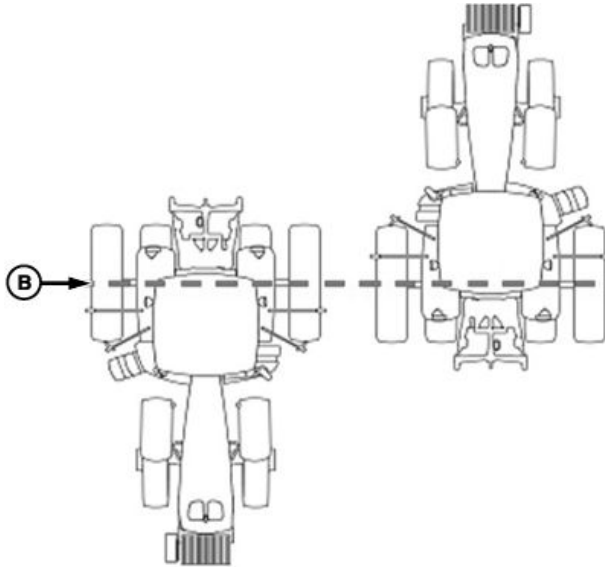
PC29129 —UN—26MAY23



Bekräfta-knapp

C—Maskinens vridpunkt

zb48j1t,1693513658356 -67-31AUG23-5/6

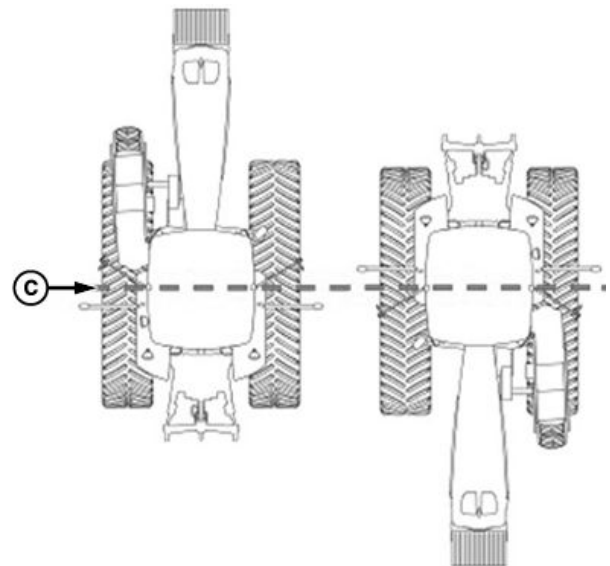


Maskiner med fjädrande framaxel

PC19995 —UN—03SEP14

B—Bakaxel

5. Sväng maskinen 180° så att den pekar i motsatt riktning. Se till att däcken står på rätt plats för fast eller fjädrande framaxel och att maskinen står helt stilla (hytten får inte gunga).
- På maskiner med fjädrande framaxel (mekanisk framhjulsdraft (MFWD), oberoende framaxelfjädring (ILS) eller trelänkad framaxelfjädring (TLS)) placerar du hjulen så att bakaxeln (B) befinner sig på samma plats när tvåpunktskalibreringen utförs.
 - På maskiner med hjul med fast axel eller larvband (bandtraktorer, sprutor i 47X0- och 49X0-serien eller hjultraktorer i 9000- och 9020-serien) ska hjulen eller larvbanden placeras så att maskinens vridpunkt (C) är i samma läge oavsett riktning.
6. Tryck på bekräfta-knappen. Kalibreringens statusfält visas och försvinner när kalibreringen är klar.
7. Tryck på knappen Acceptera för att återgå till fliken Inställning. Kalibrera om TCM om kalibreringen inte lyckades.



Maskin med hjul med fast axel eller bandmaskin

PC19996 —UN—03SEP14

zb48j1t,1693513658356 -67-31AUG23-6/6

Justera hydrauluttaget (SCV)

⚠ VARNING: För höga inställningar för hydrauluttagets flödeskapacitet kan orsaka plötsliga maskinrörelser när cylindern används. Undvik personskador genom att kontrollera att det inte finns några kringstående vid maskinen innan du trycker på SCV-knappen för att kontrollera aktuellt flöde. En fullständig indragning eller utskjutning av en cylinder ska ta cirka 2 sekunder.

För att indikatorn för automatiskt läge (A) ska visas kräver den automatiska hydrauluttagsstyrningen att:

- UCC2 Application Controller är installerad.
- Ett hydrauluttag är konfigurerat.

Automatiskt hydrauluttagsreglage aktiveras när hydrauluttaget placeras i det främre spärrläget. Automatiskt läge kräver en hastighet på minst 0,1 km/h (0.06 mph) eller mer för att aktivera redskapets hydraulik automatiskt.

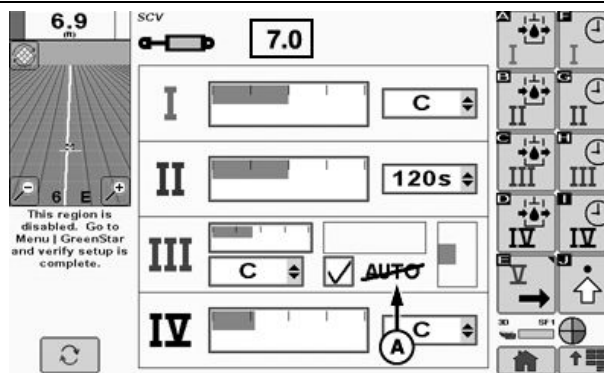
- CommandCenter—Om AUTO är överstruket betyder det att det automatiska läget inte är aktiverat. !AUTO! anger ett fel och att det automatiska läget inte kan användas. AUTO indikerar att det automatiska lägets funktion är normal.
- TouchSet—EC visar att det automatiska läget inte är aktiverat. AC visar att det automatiska lägets funktion är normal.

Inställningarna för hydrauluttagets spärrflöde gäller för både utskjutning och indragning. UCC2 Application Controller styr spärrtiden automatiskt när en styrningstyp har valts och det automatiska läget är aktivt.

Justera spärrflödet för varje användning.

(Se maskinens instruktionsbok för mer information om SCV-styrning.)

Hydrauluttag kan användas för att observera flödeskapaciteten under pågående justering.



GreenStar 3 CommandCenter



TouchSet-monitor

A—Indikator för automatiskt läge

SCV-flödesutgång (ungefärliga värden)		
Flödesinställningar, hydrauluttag	Flöde	
	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

SCV-flödesutgång

^a 0,1 = minsta flödesinställning

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1693513668856 -67-31AUG23-1/5

PC22224 —UN—26FEB16

PC22225 —UN—26FEB16

GreenStar 3 CommandCenter

PC589248 —UN—09AUG23

1. Välj CommandARM-menyknappen.
2. Tryck på SCV-knappen.
3. Tryck på tangenten Avancerade inställningar.



CommandARM-menyknappen > SCV-knappen > Mjukknappen Avancerade inställningar

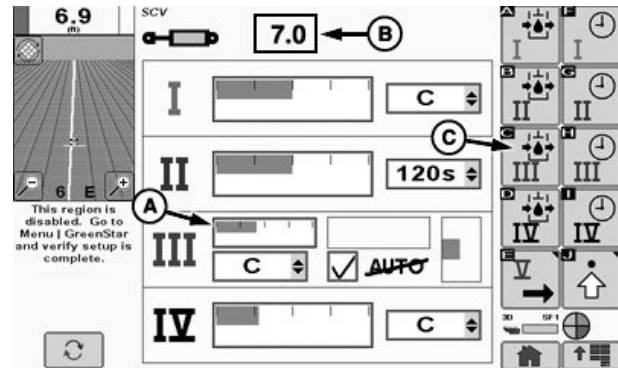
zb48j1t,1693513668856 -67-31AUG23-2/5

OBS: Stapeldiagrammet (A) visar spärrflödet (B).

4. Tryck på tangenten för inställning av utskjutning (C) för det tipputtag som används för att navigera till stapeldiagrammet för spärrflöde. Tryck på bekräfta-knappen för att markera. Vrid på tumhjulet för att justera flödet och tryck sedan på knappen Bekräfta.

A—Stapeldiagram för spärrflöde
B—Ruta för spärrflödesvärde

C—Mjukknapp för inställning av utskjutning

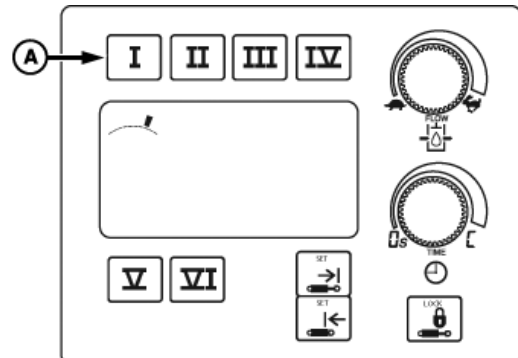


SCV-startsida

zb48j1t,1693513668856 -67-31AUG23-3/5

TouchSet-monitor

A—Knappar för val av hydrauluttag



Justera flödes hastighet för hydrauluttaget

zb48j1t,1693513668856 -67-31AUG23-4/5

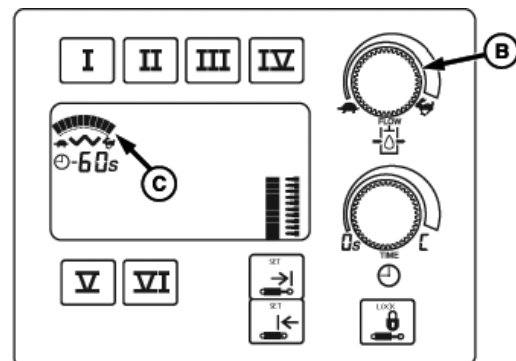
1. Tryck på knappen (A) för det hydrauluttag som används. Monitorn under knapparna för val av SCV visar tidigare flödes hastighet.

OBS: När föraren vridar flödesjusteringsvredet (B) ökar eller minskar antalet streck på monitorn allt eftersom flödet ändras.

2. Vrid flödesjusteringsvredet medurs för att öka flödet eller moturs för att minska det. Flödesinställningen visas i stapeldiagrammet (C) när justeringar görs.

B—Justervred för flöde

C—Stapeldiagram



Monitorpanel

zb48j1t,1693513668856 -67-31AUG23-5/5

Justera den dubbla balansventilen

OBS: Flödeshastigheter mellan 11–30 l/min. (3–8 gpm) rekommenderas.

Slutför kalibreringsprovet för SCV-tröskeln, om hydraulflödet har justerats.

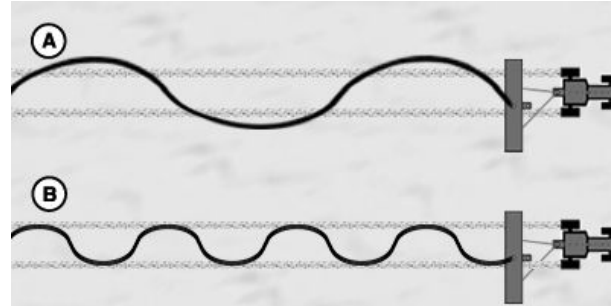
En balansventil kontrollerar en rörlig last och förhindrar att lasten börjar rulla. När lasten kan kontrolleras blir redskapens rörelser smidigare. Dubbla balansventiler beror på hydraulcylindertyper och -konfiguration.

Vrid ventilpatronen medurs för att öka trycket.

Vrid ventilpatronen moturs för att minska trycket.

Operativsystem och grundläggande status för monitor. Om en slingrande rörelse hos redskapet uppstår ska balansventilens valvtryck justeras.

- Om redskapet har en långsam slingrande rörelse (A) är trycket för högt. Vrid ventilpatronen moturs för att minska trycket.



Implementera slingrande rörelse

A—Långsam slingrande rörelse

B—Aggressiv slingrande rörelse

- Om redskapet har en aggressiv slingrande rörelse (B) är trycket för lågt. Vrid ventilpatronen medurs för att öka trycket.

PC23480—UN—09DEC16

AE77568,0000297 -67-05JAN17-1/1

Inställning—UCC2 Application Controller

Översikt över inställningsguide

PC29130 —UN—26MAY23



Knappen Föregående sida och Nästa sida

Inställningsguiden i den här handboken utgör en allmän översikt över John Deere Active Implement Guidance™ och plogstyrningen. UCC2 Application Controller kan styra flera funktioner samtidigt. Exempelvis kan John Deere Active Implement Guidance och iGrade användas på olika redskap. iGrade kan användas med John Deere Active Implement Guidance på jordformande redskap för att bibehålla fårans lutning. Denna metod underlättar dräneringen i fårorna och lämnar matjorden intakt.

(Du hittar mer information i instruktionsboken för iGrade och avståndslösning.)

Flera tillämpningsfunktioner finns tillgängliga genom att man väljer och ställer in mer än en funktion.

Inställningsguiden guidar föraren genom ett antal steg baserat på valda alternativ. Välj knapparna

Föregående sida och Nästa sida för att navigera genom inställningsguiden.

zb48j1t,1693513782299 -67-31AUG23-1/4

Som komplement till denna instruktionsbok kan föraren välja funktionsknappen Hjälp för att få mer information om ett steg.

Så här startar du inställningsguiden:

1. Navigera till tillämpningens styrenhetssidor.

PC29131 —UN—26MAY23



Funktionsknappen Hjälp

zb48j1t,1693513782299 -67-31AUG23-2/4

2. Tryck på funktionsknappen Inställning styrenhet.

PC29132 —UN—26MAY23



Mjukknappen Konfigurera Controller

zb48j1t,1693513782299 -67-31AUG23-3/4

3. Välj fliken Profil (A).

4. Välj en profil från rullgardinsmenyn Aktuell profil (B).

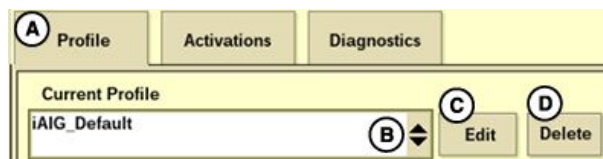
- Välj Lägg till ny profil från listan i menyn Aktuell profil (B).
- Välj en befintlig profil att redigera.

OBS: Fler alternativ visas på fliken Profil när profilen har ställts in. Varje alternativ möjliggör ändring av enskilda inställningar utan stegvis genomgång i inställningsguiden.

5. Välj knappen Redigera (C).

OBS: Knappen Radera (D) visas endast om en befintlig profil har valts.

PC29133 —UN—26MAY23



Fliken Profil

A—Fliken Profil
B—Rullgardinsmeny för aktuell profil
C—Redigeraknapp
D—Raderingsknapp

6. Välj de funktioner som behövs för uppgiften.

zb48j1t,1693513782299 -67-31AUG23-4/4

GPS-förskjutningar

Generation 4-monitorer har en valfri "Importera dimensioner från utrustningshanteraren automatiskt, om tillgänglig." kryssruta (A). När den har valts och dimensioner har importerats fylls förskjutningsinmatningstangenterna i och tonas ner.

OBS: Säkerställ att förskjutningsvärdena som matas in i Application Controller, StarFire-mottagaren och utrustningens inställningsprogram stämmer överens.

För John Deere Active Implement Guidance trycker du på funktionsknappen Inställning av styrenhet, sedan fliken Profil och därefter knappen Redigera GPS-förskjutningar.

- Se Förskjutningar för maskinens GPS-mottagare och Förskjutningar för redskapets GPS-mottagare.

För plogstyrningen trycker du på funktionsknappen Plogstyrning > Fliken Konfiguration > Knappen Redigera redskapets förskjutningar.

- Se Utrustningens förskjutningar och Förskjutningar för maskinens GPS-mottagare, om endast en maskin är utrustad med en GPS-mottagare.
- Se Förskjutningar för maskinens GPS-mottagare och Förskjutningar för redskapets GPS-mottagare om både maskinen och redskapet är utrustad med GPS-mottagare och redskapets mottagare har valts för breddstyrning.
(För att välja redskapets GPS-mottagare, se breddstyrning av plog.)

GPS-förskjutningar

A—Kryssrutan Importera dimensioner från utrustningshanteraren automatiskt om tillgängligt

Utrustningsförskjutningar

zb48j1t,1693513794137 -67-31AUG23-1/4

1. Ange GPS-anslutningens förskjutning i inmatningsrutan (A).
2. Ange arbetspunkten i inmatningsrutan (B).
3. Välj knappen Redigera (C).

Förskjutningar för maskinens GPS-mottagare

A—Inmatningstangent för GPS-anslutningsförskjutning
B—Inmatningstangent för arbetspunkt
C—Redigeraknapp

Utrustningsförskjutningar

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1693513794137 -67-31AUG23-2/4

1. Ange förskjutningen i sidled i inmatningsrutan (A).
2. Ange höjden i inmatningsrutan (B).

Förskjutningar för redskapets GPS-mottagare

A—Inmatningstangent för förskjutning i sidled

B—Inmatningstangent för höjd

Machine GPS Receiver Offsets

Serial Number: 12345

Machine Dimensions



GPS Offsets

Lateral Offset:

1 (A) Center (in)

Height:

2 (B) (in)

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

Return

Förskjutningar för maskinens GPS-mottagare

zb48j1t,1693513794137 -67-31AUG23-3/4

PC29135—UN—26MAY23

1. Ange förskjutningen i sidled i inmatningsrutan (A).
2. Ange inline-förskjutningen i inmatningstangenten (B).
3. Ange höjden i inmatningstangenten (C).

OBS: Linjeförskjutningen är det horisontella avståndet mellan platsen där produkten doseras och mottagaren. Ett positivt värde närmare traktorn och ett negativt värde är längre bort från traktorn.

A—Inmatningstangent för förskjutning i sidled

C—Inmatningstangent för höjd

B—Inmatningstangenten för linjeförskjutning

Implement GPS Receiver Offsets

Implement 1 GPS

Serial Number: 12346

GPS Offsets

Lateral Offset:

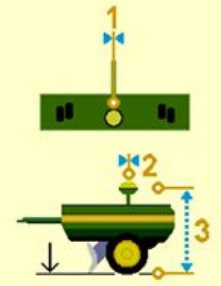
1 (A) Center (in)

Inline Offset:

2 (B) (in)

Height:

3 (C) (in)



Return

Förskjutningar för redskapets GPS-mottagare

zb48j1t,1693513794137 -67-31AUG23-4/4

PC29136—UN—26MAY23

Serieportar

Tryck på funktionsknappen för styrenhetsinställning
> Fliken profil > Redigeraknappen för serieportar >
Redigeraknappen för port 1 eller 2.

1. Välj baudvärde i rullgardinsmenyn (A).
2. Välj den enhet som använder serieporten i rullgardinsmenyn (B).
3. Markera kryssrutan (C) för att aktivera National Marine Electronics Association (NMEA)-meddelande.

a. Välj NMEA-meddelandetyp i rullgardinsmenyn (D).

- GGA
- GGA, GSA
- GGA, GSA, VTG
- GGA, GSA, RMC
- NMEA samtliga

b. Välj NMEA-värde i rullgardinsmenyn (E).

A—Rullgardinsmeny för baudvärde

B—Rullgardinsmeny för använd av

C—Kryssrutan Aktivera NMEA

D—Rullgardinsmeny för NMEA-meddelandetyp

E—Rullgardinsmeny för NMEA-värde

Serieport 1

PC29137—UN—26MAY23

zb48j1t,1693513956052 -67-31AUG23-1/1

Ställa in körsida

När du har ställt in en profil för tillämpningens styrenhet kan du konfigurera en körsida för att visa information om tillämpningens styrenhet och dess funktioner.

Använd Layout Manager för att ställa in en körsida och välj en modul för tillämpningens styrenhet.

(Monitorns instruktionsbok innehåller information om hur du ställer in körsidor.)

RW00482,00007A2 -67-24JUN19-1/1

Konfiguration—John Deere Active Implement Guidance

Styrkontroll – Aktiv redskapsstyrning

Tryck på funktionsknappen John Deere Active Implement Guidance™, Fliken Konfiguration och därefter Knappen Redigera styrkontroll.

Rullgardinsmenyn (A–C) fylls automatiskt i baserat på CAN- och hårdvarudetektering. Kontrollera att Application Controller är ansluten till CAN-bussen och att alla ingående och utgående signaler är anslutna före konfigurationen. Styrningens återkopplingsgivare fylls automatiskt när en spänning mellan 0,1 och 4,9 V registreras på analoga stift 1 eller 2.

1. Säkerställ att ventilvalet är korrekt.
2. Kontrollera att styrningens feedbacksensor är korrekt.
3. Kontrollera att gränssnittet är korrekt.
 - Externt hydrauluttag (SCV) och extern hydrauluttagsströmbrytare
 - Kompatibel med traktorer som inte kommer från John Deere, 60-serien och äldre, 5XXX, 6X00, 6X10, 6X30, 7X00, 7X10, 7X20 och 7X30-traktorer med liten ram.
 - John Deeres arv
 - Kompatibel med 8X00, 8X10, 8X20, 9X00, 9X10 och 9X20 traktorer.
 - Använder endast hydrauluttag 1 eller 3.
 - Kräver att kabelhärvan till UCC2 Application Controller är ansluten till startkabelanslutningen på traktorhyttens baksida.
 - Hydrauluttag som tillhör John Deere
 - Kompatibel med 7X30, 8X30, U8, 9X30, 6R Miljösteg 4 (FT4), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT och 9RX traktorer.
 - Alla hydrauluttag kan användas.
 - Anslut inte kabelhärvan till UCC2 Application Controller till startkabelanslutningen på traktorhyttens baksida.
 - Om ett hydrauluttag är kartlagt till en styrspak kan den inte styras via plogstyrningen från John Deere.
 - ISO hydrauluttag
 - Kompatibel med traktorerna 6R, 6M (när de är utrustade med tillvalet elektroniska hydrauluttag), 7R, 8R, 8RT, 8RX, 9R, 9RT och 9RX.
 - Alla hydrauluttag kan användas.
 - Anslut inte kabelhärvan för UCC2 Application Controller till startkabelanslutningen på traktorhyttens baksida.

Styrkontroll

- | | |
|--|---|
| A—Rullgardinsmeny för val av ventil | D—Kryssruta för styrningens sidoväxling |
| B—Rullgardinsmeny för styrningens feedbacksensor | E—Knappen Automatisk kalibrering |
| C—Rullgardinsmeny för gränssnitt | F—Knappen Manuell kalibrering |

- JD smart redskapsventil
 - Om du använder gränssnittet för JD smart redskapsventil blir sensorn för ventilval och styrningens feedbacksensor automatiskt gråtonade. När gränssnittet för JD smart redskapsventil väljs fylls sensorn för ventilval och styrningens feedbacksensor automatiskt i.
4. Markera kryssrutan Styrningens sidoväxling (D) för att aktivera en sidoväxlingsmekanism.
 5. Tryck på knappen Auto-kalibrering (E) eller knappen Manuell kalibrering (F) och genomför styrningskalibreringen.

(Du hittar mer information om automatisk och manuell kalibrering i Styrkalibreringar.)

zb48j1t,1693514044885 -67-31AUG23-1/1

PC29138—JUN—26MAY23

Styrkalibreringar – Aktiv redskapsstyrning

! WARNING: Undvik allvarliga personskador genom att hålla området runt utrustningen fritt. Detta förfarande kräver att maskinen rör sig framåt. Redskapet rör sig under kalibreringen. Läs och följ anvisningarna i "Säker användning av redskapets automatsystem" i avsnittet "Säkerhet" innan du utför kalibreringen.

OBS: Tröskelvärdena är unika för varje hydrauluttag (SCV) på grund av normala tillverkningstoleranser. Finjustera tröskelvärdet till det lägsta värdet som utlöser en ändrad sensorspänning för optimal prestanda. Feedbacksensorn ska ha minst 1 V skillnad mellan maximalt vänster- och högerläge.

Kalibreringarna av styrningen används vid kalibrering av UCC2 Application Controller i syfte att fastställa den minsta signal som krävs från den hydrauliska styrenheten innan styrmekanismen rör på sig. Utan kalibrering av styrningen kommer styrmekanismen att styra snabbare i en riktning, understyra, överstyra, eller inte fungera som den ska på grund av hydrauliska begränsningar. Dessa problem försvårar för styrenheten att bibehålla felvärdet noll för urspårning.

OBS: Det är viktigt att hjulvinkelsensorn rör sig samtidigt med hydraulcylindern som orsakar rörelse i styrningsmekanismen.

Kalibrera i följande fall:

- En ny profil skapas.
- Både utskjutnings- och indragningsvärdet är inställt på 5 eller 250 (fabriksinställda värden).
- Värdena kopieras från en annan maskin.
- Hydraulslangens dragning ändras mellan hydrauluttagen.
- Hydraulkomponenter repareras på maskinen eller redskapet.
- Balansventilen justeras.
- Hydraulflödet justeras.

OBS: Kontrollera att hydrauloljan håller drifttemperatur innan du kalibrerar.

Arbetsplan för finjustering av aktiv redskapsstyrning

1. Utför kalibrering av automatisk styrning. Om kalibreringen av den automatiska styrningen misslyckas ska du göra kalibreringen av den manuella styrningen.
2. Se till att spänningarna är på rätt plats och att tröskelvärdena är korrekta.
3. Kontrollera lägesignalen för hjulvinkelsensorn (WAS).
OBS: Om något av ovanstående element är felaktigt kommer ingenting att fungera som det ska.
4. Gå vidare till Spårning och Ackumulerade känsligheter beroende på maskinens beteende. Om maskinen t.ex. når linjen och skjuter över den, justerar du spårningskänsligheten på lämpligt sätt (minska värdet). Om den ackumulerade känsligheten är för hög påverkar det din spårningskänslighet.

Kalibrering av automatisk styrning

Tryck på funktionsknappen Aktiv redskapsstyrning > Fliken Kalibreringar > Knappen Auto-kalibrering.

Automatisk kalibrering är en styrd kalibrering som leder föraren genom kalibreringsförfarandet i syfte att fastställa ventilens tröskelvärde, hydraulslangspolariteten och hjulvinkelns känslighet. Automatisk kalibrering kan användas med de flesta styrningsmekanismer för redskap. Förloppsindikatorn (A) anger hur styrkalibreringen fortlöper.

1. Placera valt hydrauluttag i auto-läge.
2. Kör maskinen framåt i snabbare hastighet än 0,7 km/h (0.45 mph) och aktivera AutoTrac.
(Hastighetskrav för hydrauluttaget anges i maskinens instruktionsbok.)
3. Tryck på knappen Start. (B).

Automatisk styrkalibrering

A—Förloppsindikator

B—Startknapp

PC29145 —UN—26MAY23

zb48j1t,1693514109289 -67-07AUG25-2/9

4. För ställdonet för styrning till centrumläget och tryck på knappen Ställ centrum.

PC29143 —UN—26MAY23

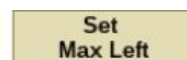


Knappen Ställ in centrum

zb48j1t,1693514109289 -67-07AUG25-3/9

5. För ställdonet för styrning till det extrema vänsterläget och tryck på knappen Ställ Max. vänster.

PC29142 —UN—26MAY23

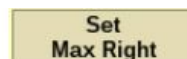


Knappen Ställ in max vänster

zb48j1t,1693514109289 -67-07AUG25-4/9

6. För ställdonet för styrning till det extrema högerläget och tryck på knappen Ställ Max. höger.
7. Fortsätt att köra framåt tills kalibreringen är slutförd. Utför manuell kalibrering om den automatiska kalibreringen misslyckas.

PC29144 —UN—26MAY23



Knappen Ställ in max höger

Kalibrering av manuell styrning

När en kalibrering av manuell styrning utförs måste Spåringskänslighet, Ackumulerad och Hjulvinkelgivare (WAS) ställas in manuellt. (Se avsnittet Styrningskänslighet - Aktiv redskapsstyrning för mer information om hur dessa känsligheter justeras.)

Tryck på funktionsknappen Aktiv redskapsstyrning > Fliken Kalibreringar > Knappen Manuell kalibrering.

1. Placera valt hydrauluttag i auto-läge.
 2. Placera SCV i utökat spärrläge, inte i flytläge.
 3. Kör maskinen framåt i snabbare hastighet än 0,7 km/h (0.45 mph). Aktivera inte AutoTrac.
- (Hastighetskrav för hydrauluttaget anges i maskinens instruktionsbok.)

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1693514109289 -67-07AUG25-5/9

4. För ställdonet för styrning manuellt till centrumläget och tryck på knappen Ställ centrum (A).

OBS: En del redskap kräver att sensorn dras in helt så att utskjutningens rörelseområde ökas.

5. Välj knappen skjut ut-test (B).

OBS: Vänster- och högerriktning baseras på att föraren sitter framåt i hytten. Markera kryssrutan Växla utmatn. om redskapet rör sig i motsatt riktning än den avsedda (C).

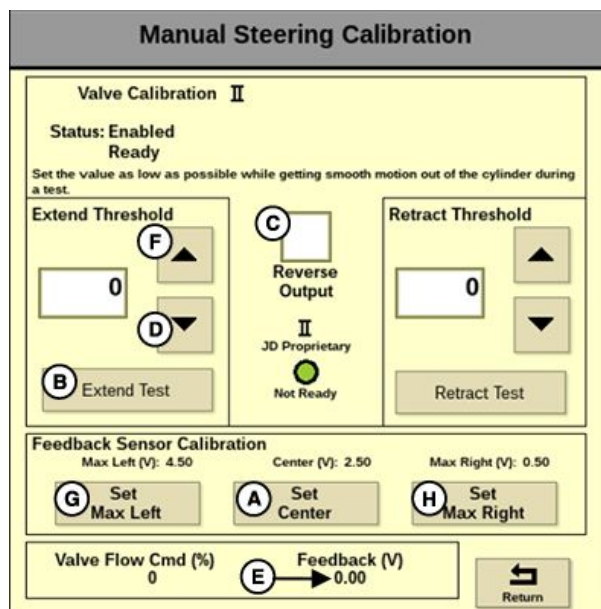
6. Tryck på knappen för minskning (D) tills det inte sker några ändringar i feedbackspänningen (E).

7. Tryck på knappen för ökning (F) tills sensorspänningen ändras så långsamt som möjligt samtidigt som du bibehåller kontinuerlig rörelse.

OBS: För finare justeringar utöver de 10 stegen klickar du på nummerrutan och anger värden manuellt. Detta säkerställer att cylindrarna fungerar smidigt.

OBS: Byt ut cylindern om redskapets styrcylinder når maximal eller minimal slaglängd under testet.

8. Skjut ut styrcylindern helt och välj motsvarande maxläge. Om den är helt utskjuten åt vänster väljer du Ställ in max vänster (G) och om den är helt utskjuten åt höger väljer du Ställ in max höger (H).



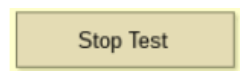
Kalibrering av manuell styrning

- | | |
|---------------------------------|--------------------------------|
| A—Knappen Ställ in centrum | E—Återkopplingsspänning |
| B—Knappen för utskjutnings-test | F—Öka-knapp |
| C—Kryssruta för växla utmaning | G—Knappen Ställ in max vänster |
| D—Minska-knapp | H—Knappen Ställ in max höger |

zb48j1t,1693514109289 -67-07AUG25-6/9

9. Tryck på knappen Stoppa test.

PC29141 —UN—26MAY23



Knappen Stoppa test

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1693514109289 -67-07AUG25-7/9

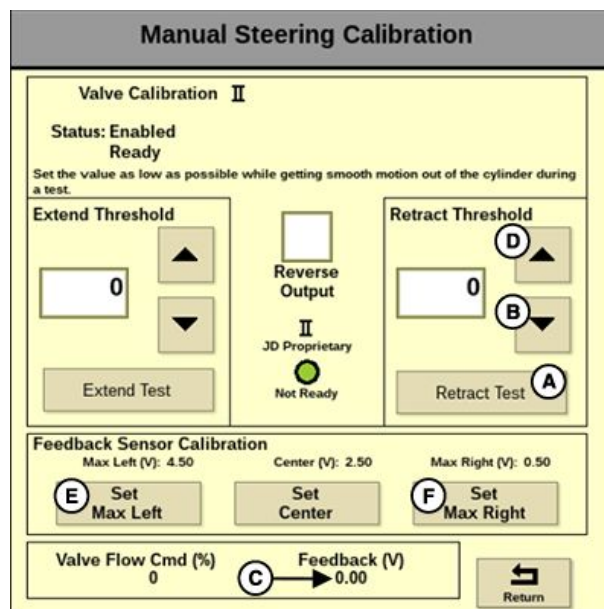
10. Tryck på knappen för indragningstest (A).
11. Tryck på knappen för minskning (B) tills det inte sker några ändringar i feedbackspänningen (C).
12. Tryck på knappen för ökning (D) tills sensorspänningen ändras så långsamt som möjligt samtidigt som du bibehåller kontinuerlig rörelse.

OBS: För finare justeringar utöver de 10 stegen klickar du på nummerrutan och anger värden manuellt. Detta säkerställer att cylindrarna fungerar smidigt.

OBS: Byt ut cylindern om redskapets styrcylinder når maximal eller minimal slaglängd under testet.

13. Dra in styrcylindern helt och välj motsvarande maxläge. Om den är helt indragen åt vänster väljer du Ställ in max vänster (E) och om den är helt indragen åt höger väljer du Ställ in max höger (F).

A—Knappen för indragningstest
 B—Minska-knapp
 C—Återkopplingsspänning
 D—Öka-knapp
 E—Knappen Ställ in max vänster
 F—Knappen Ställ in max höger

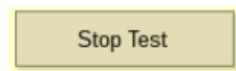


Kalibrering av manuell styrning

zb48j1t,1693514109289 -67-07AUG25-8/9

14. Tryck på knappen Stoppa test.

PC29141 —UN—26MAY23



Knappen Stoppa test

zb48j1t,1693514109289 -67-07AUG25-9/9

Styrkänslighet—John Deere Active Implement Guidance

Tryck på funktionsknappen Aktiv redskapsstyrning > Fliken Kalibreringar > Knappen Styrkänslighet.

Tryck på knappen för minskning (A) eller ökning (B) för att justera styrkänsligheten. Kontrollera att justeringarna minskar felen i varje bana. För att visa fel, välj växlingsknappen (C) för att växla mellan redskapsspårfel (D) eller 95 % styrprestanda (E). Ju lägre felhastigheter desto bättre prestanda. Använd knappen Nästa sida (F) och knappen Föregående sida (G) för att navigera mellan olika sidor.

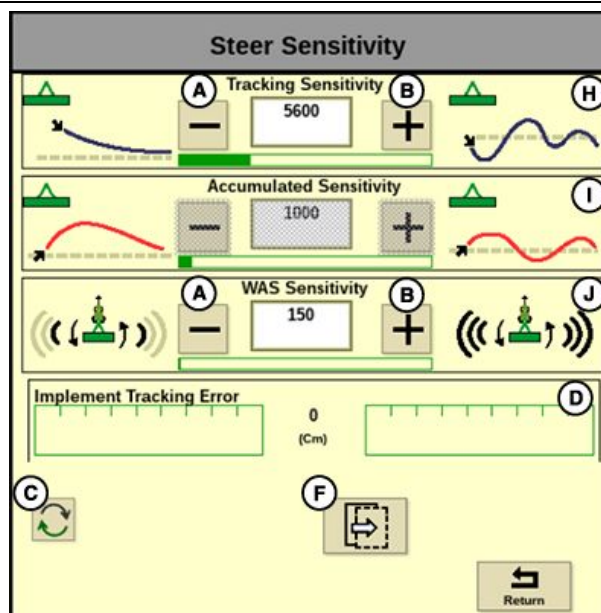
Spåringskänslighet (H)—Spåringskänslighet visar hur snabbt maskinen når linjen. Om maskinen inte når linjen tillräckligt snabbt, öka värdet. Detta påverkar både förvärvning och spårning. Det är en proportionell förstärkning, så mängden styrd ställdonsposition för ett givet sidofel är direkt proportionellt. Till exempel, om spåringskänslighetsvärdet är 100 och en lateral avvikelse på 25 cm (10 tum), kommer systemet att styra 10 % av ställdonets position. Om värdet ökas till 1000, styr det 100 % av ställdonets position. Detta är vinsten som i allmänhet påverkar hur aggressivt redskapet är på att korrigera för lateral avvikelse.

Ackumulerad känslighet (I) — Påverkar linjesökningsförmågan och förmågan att stanna i spåret. Fastställer hur snabbt systemet reagerar på fel när man befinner sig utanför spåret och i sluttningar. Ett högre värde ökar reaktionshastigheten vid körning utanför spår. Den ackumulerade känsligheten är ungefär 10-15 % av spåringskänsligheten. Ackumulerad känslighet är inaktiverat när sidoväxling har valts.

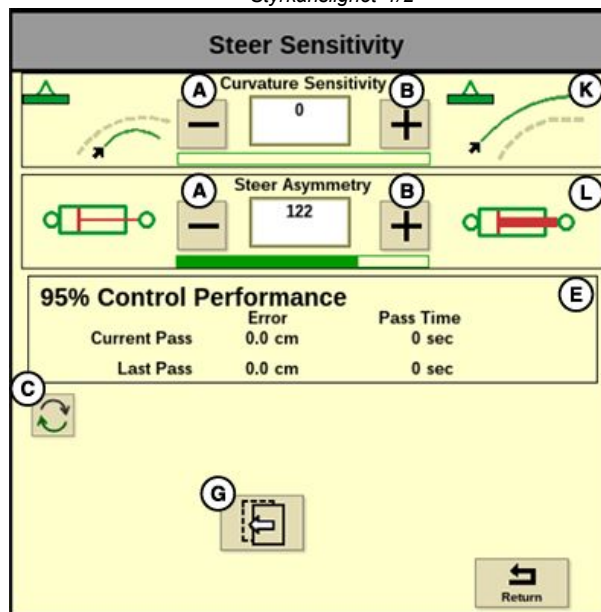
Hjulvinkelsensorns (WAS) känslighet (J)—Påverkar flödeskommandomängden för ett givet positionsfel på ställdonet. Justera värdet med hjälp av ett stegprov. Finjustera WAS-känsligheten tills ställdonet styr aggressivt med låg överskridning och ingen stabil svängning. Mindre cylindrar har ett lägre värde och större cylindrar har ett högre värde. För att förfina hjulvinkelsensorns känslighet, fortsätt till Felsökningskontroll.

Positionskommando: Börja med detta kommando. När det utförs, leder den maskinen till en specifik position. För att justera hjulvinkelsensorns känslighet, välj ett läge och låt maskinen röra sig till det. Justera sedan känsligheten tills du uppnår önskad hastighet med minimal överspänning. Det rekommenderas att börja med steg om 25. Maskinen måste vara i rörelse under detta test. För mer information, se Positionskommando - Aktiv redskapsstyrning i avsnittet Felsökning.

Flödeskommando: Detta test kontrollerar om du kan uppnå en specifik flödesprocent och avgör om den kan röra sig i en angiven riktning, antingen åt höger eller åt vänster med en angiven hastighet. Om du misstänker att din hydraulventil (SCV) inte fungerar med full kapacitet, är det lämpligt att utföra detta test först. För mer information, se Flödeskommando - Aktiv redskapsstyrning i avsnittet Felsökning.



Styrkänslighet 1/2



Styrkänslighet 2/2

- A—Minska-knapp
- B—Öka-knapp
- C—Växlingsknapp
- D—Redskapets spåringsfel
- E—95 % kontrollprestanda
- F—Knappen Nästa sida

- G—Knappen Föregående sida
- H—Spåringskänslighet
- I—Ackumulerad känslighet
- J—Hjulvinkelsensorns känslighet
- K—Kurvskänslighet
- L—Styrningsasymmetri

Frekvenssvävning: Det behövs sällan. Den indikerar att den svänger fram och tillbaka med en angiven frekvens. För mer information, se Frekvenssvävning-Aktiv redskapsstyrning i avsnittet Felsökning.

Stegsvar: Det behövs sällan. Det innebär stegvis ökning av flödeskommandon. För mer information, se Stegsvär—Aktiv redskapsstyrning i avsnittet Felsökning.

OBS: Kör systemet fullt ut när du är nöjd med svaret. Om önskade resultat inte uppnås, gå till Spåringskänslighet och sedan Ackumulerad känslighet.

Kurv känslighet (K) – Avgör storlek på korrigerande hjulrörelse för att hålla kvar redskapet på ett spår med kurvor. Öka värdet om redskapet spårar till utsidan av kurvor och minska om redskapet spårar till insidan av kurvor.

OBS: När du kör från en backe tillbaka till plan mark kommer känsligheten fortfarande att finnas kvar och måste justeras på nytt.

Styrningsasymmetri (L)—Kalibrering av automatisk styrning ställer automatiskt in detta värde. Ändra värdet tills utskjutning och indragning har samma hastighet. Öka värdet om utskjutning är snabbare än indragning. Minska värdet om indragning är snabbare än utskjutning. Område: 50–150. Ett värde på 100 innebär att det inte föreligger någon skillnad mellan utskjutning och indragning.

zb48j1t,1693514411961 -67-10AUG25-2/2

Felkorrektur—John Deere Active Implement Guidance

Tryck på funktionsknappen Aktiv redskapsstyrning > Fliken Inställningar > Knappen Redigera felkorrektur.

GPS-mottagaren fylls i automatiskt baserat på de upptäckta CAN-enheterna och de fysiska anslutningarna. Om mer än ett redskaps GPS-mottagare är installerad ska du kontrollera att rätt är vald. Se till att det lägsta serienumret för GPS-mottagaren är på redskapet längst fram och det högsta serienumret finns på det bakersta redskapet.

- Välj GPS-mottagare i rullgardinsmenyn (A).
- Markera följande kryssrutor vid behov:
 - Redskapets RowSense (B)—Använd optisk guidning, avkännare eller andra radavkännande enheter.
 - Hastighetsreglage (C)—Justerar hastigheten automatiskt för att maximera arbetshastigheten samtidigt som acceptabel prestanda bibehålls.

OBS: Hastighetsreglage kräver en kompatibel traktor med giltig hastighetsreglering.

Felkorrektur

A—Rullgardinsmeny för GPS-mottagare
B—Kryssruta för redskapets RowSense

C—Kryssruta för hastighetsreglage

zb48j1t,1693514184172 -67-31AUG23-1/1

PC29146—UN—28MAY23

Hastighetsreglage – Aktiv redskapsstyrning

Tryck på funktionsknappen Aktiv redskapsstyrning > Fliken Kalibreringar > Knappen Hastighetsstyrning.

Hastighetsstyrning aktiverar automatisk styrning av maskinhastigheten så att drifhastigheten optimeras baserat på den aktiva redskapsstyrningens prestanda. Om prestandan försämras på grund av fältförhållanden saktar maskinen automatiskt in tills prestandan ökar till det förarinställda tröskelvärdet. Maskinens hastighet varierar mellan lägsta och högsta spårningsfel.

Justera spårfelgränserna efter förarinställningarna. Om spårningsfunktionen försämras till det maximala spårningsfelets tröskelvärde ställs maskinen till förarens konfigurerade lägsta hastighet. Alternativt ställs maskinen till förarens konfigurerade maxhastighet när spårningsprestandan är bättre än det minsta spårningsfelet.

1. Ange maximal maskinhastighet i inmatningsrutan (A).
2. Ange minimal maskinhastighet i inmatningsrutan (B).
3. Ange maskinens hastighetsökning i inmatningsrutan (C).
4. Ange maskinens hastighetminskning i inmatningsrutan (D).
5. Ange högsta spårningsfel i inmatningsrutan (E).
6. Ange lägsta spårningsfel i inmatningstangenten (F).

The screenshot shows the 'Speed Control' interface with three main sections:

- Machine Speed:** Contains two input fields. The top field is labeled 'Maximum (mi/h)' with a value of 10.0 and a circled 'A' next to it. The bottom field is labeled 'Minimum (mi/h)' with a value of 2.0 and a circled 'B' next to it.
- Machine Acceleration:** Contains two input fields. The top field is labeled 'Accel. (mph/sec)' with a value of 2.0 and a circled 'C' next to it. The bottom field is labeled 'Decel. (mph/sec)' with a value of 2.0 and a circled 'D' next to it.
- Tracking Error:** Contains two input fields. The top field is labeled 'Maximum (in)' with a value of 10.0 and a circled 'E' next to it. The bottom field is labeled 'Minimum (in)' with a value of 3.9 and a circled 'F' next to it. Between these fields is a diagram showing a series of green 'Y' shapes representing crop rows, with arrows indicating the tracking error between the rows.

At the bottom right of the interface is a 'Return' button with a left-pointing arrow.

Hastighetsreglage

A—Inmatningstangent för maximal maskinhastighet
 B—Inmatningstangent för minimal maskinhastighet
 C—Inmatningstangent för maskinens hastighetsökning

D—Inmatningstangent för maskinens hastighetsminskning
 E—Inmatningstangent för högsta spårningsfel
 F—Inmatningstangent för lägsta spårningsfel

zb48j1t,1693514214305 -67-31AUG23-1/1

PC29147 —UN—26MAY23

RowSense-inställningar—John Deere Active Implement Guidance

Tryck på funktionsknappen John Deere Active Implement Guidance > Fliken Kalibreringar > Knappen RowSense.

Redskapets RowSense kräver installation och korrekt konfiguration av kompatibel RowSense-sensor på redskapet.

1. Ange lägsta konfidens i inmatningsrutan (A). Rekommenderat startvärde är 80 % eller högre. Konfidens anger sensorns konfidensnivå i samband med rapporterade värden.

- 0 % = Inga data
- 100 % = Nästan perfekt feluppskattning

Ju lägre konfidensnivå, desto längre används RowSense-sensorn innan systemet övergår till GPS.

2. Ange det automatiska tröskelvärdet i inmatningstangenten (B). Detta är det (giltiga) tröskelvärde vid vilket John Deere Active Implement Guidance automatiskt växlar GPS till lokal felkälla (RowSense).

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

RowSense-inställningar

A—Inmatningstangent för lägsta konfidens

B—Automatiskt tröskelvärde

zb48j1t, 1693514239538 -67-31AUG23-1/1

PC26408 —UN—18OCT18

Automatiseringsalternativ—John Deere Active Implement Guidance

Tryck på funktionsknappen John Deere Active Implement Guidance™, Fliken Konfiguration och därefter knappen Automatiseringsalternativ.

- Välj återgångsknappens beteende i rullgardinsmenyn (A). Återgångsknappens beteende gör att föraren kan välja synkroniseringsbeteende mellan AutoTrac och ventila automatiseringen för John Deere Active Implement Guidance.
 - Oberoende—Aktiverar redskapsguidning när hydrauluttaget manuellt ställs till den främre spärren.
 - Aktivera alla—Aktiverar både maskin- och redskapsguidningen när AutoTrac-återgångssknappen har tryckts in och hydrauluttaget för redskapsguidning är i spärläge.

- Välj radinmatningsläge i rullgardinsmenyn (B). Radinmatningsläget är det inledande driftläget vid aktivering.

- GPS—När AutoTrac-återgångssknappen trycks in startar systemet i enbart GPS-guidning. När AutoTrac-återgångssknappen trycks in en andra gång använder systemet AutoTrac Vision eller RowSense då det är möjligt. När grödan inte detekteras eller AutoTrac Vision-guidningen inte fungerar går systemet automatiskt över till enbart GPS-guidning. Använd GPS-läget endast då raderna har planterats med GPS.
- RowSense—När AutoTrac-återgångssknappen trycks in växlar systemet automatiskt till AutoTrac Vision eller RowSense när gröda upptäcks. Systemet växlar till GPS-styrning då gröda inte detekteras. Använd RowSense-läget om GPS-styrningen inte användes under plantering eller raderna inte är raka.

- För att få systemet att växla automatiskt till redskapets RowSense när kriterierna är uppfyllda, välj kryssrutan för automatisk växling till RowSense (C). Ställ in kriterierna i RowSense-inställningarna.

OBS: På fjärde generationens monitorer rekommenderas att välja Koppla ur styrningen när arbetsregistreringen är AV (D) om du använder AutoTrac Turn Automation med John Deere Active Implement Guidance.

Automatiseringsalternativ

- | | |
|---|--|
| A—Rullgardinsmenyn Återgångsknappens beteende | D—Kryssrutan Koppla ur styrningen när arbetsregistreringen är AV |
| B—Rullgardinsmeny för radinmatningsläge | E—Rullgardinsmenyn Sifferinmatning |
| C—Kryssrutan automatisk växling till RowSense | F—Kryssrutan Förbli PÅ |

- För att förhindra styrning när redskapet är lyft eller för att centrera redskapet när det är lyft väljer du kryssrutan Koppla ur styrningen när arbetsregistreringen är AV (D). Styrningen kan aktiveras automatiskt från en höjdsensor om den är ansluten till den digitala ingången (E).
- Markera kryssrutan Förbli PÅ (F) för att John Deere Active Implement Guidance ska förbli PÅ och det aktuella guidningsspåret ska fortsätta att spåras, även om AutoTrac kopplas ur. Spårningen fortsätter tills det valda spårnumret ändras.

zb48j1t,1693514275430 -67-31AUG23-1/1

PC29148—UN—08JUN23

Vision-guidning kamerakalibrering—John Deere Active Implement Guidance

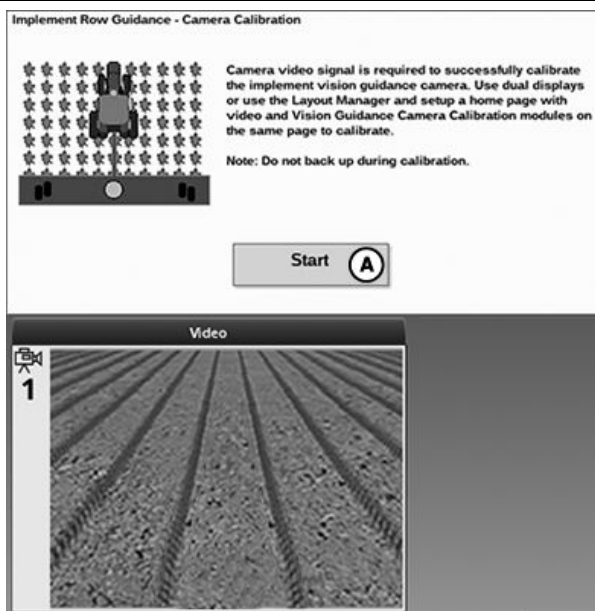
Tryck på funktionsknappen Aktiv redskapsstyrning > Fliken Kalibreringar > Knappen Vision-styrning kamerakalibrering.

Vision-styrning utgör en förbättring av aktiv redskapsstyrning. En redskapsmonterad kamera fastställer grördagens position genom att detektera färgskillnader mellan grödan och marken. Redskapet hålls kvar i raderna genom en kombination av kamerans signaler och befintliga sensorsignaler. Om det inte kommer någon signal från kameran (t.ex. när man kör genom vatten), håller den vanliga GPS-styrningen redskapet på guidningslinjen.

Kameran kräver en videosignal för att kalibrera Vision-styrningens redskapskalibrering. Använd dubbel monitor eller Layout Manager för att ställa in en startsida med video och moduler för Vision-styrningens kamerakalibrering på samma sida för kalibrering.

OBS: Backa inte under kalibreringen.

1. Tryck på knappen Start (A).



Vision-styrning kamerakalibrering

A—Startknapp

zb48j1t,1693514331294 -67-31AUG23-1/6

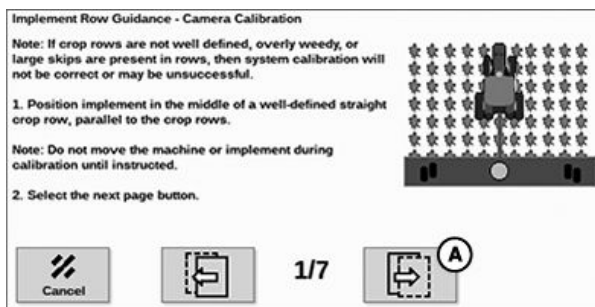
OBS: Systemkalibreringen blir fel om raderna av grödor inte är väl definierade, har mycket ogräs eller om större intervall hoppas över.

2. Ställ in redskapet i arbetsläge, parallellt med grördagarna, och i mitten av en väldefinierad, rak rad av grödor.

OBS: Flytta inte maskinen eller redskapet under kalibreringen förrän du får uppmaning om det.

3. Tryck på knappen Nästa sida (A).

A—Knappen Nästa sida



Vision-styrning kamerakalibrering

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1693514331294 -67-31AUG23-2/6

4. Ange radavståndet i inmatningsrutan (A).

5. Ange grödhöjden i inmatningsrutan (B).

OBS: Mät kamerahöjden mellan kamerafönstrets nedre del och marken medan redskapet är i arbetsläget.

6. Ange kamerahöjd i inmatningsrutan (C).

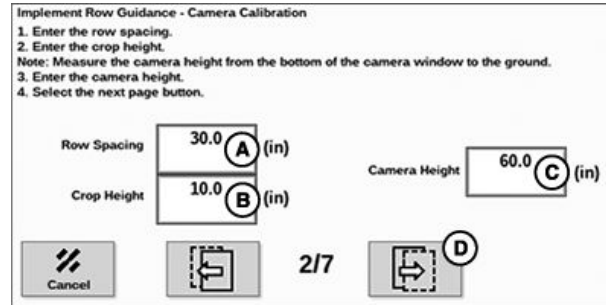
7. Tryck på knappen Nästa sida (D).

A—Inmatningstangent för radavstånd

B—Inmatningstangent för grödhöjd

C—Inmatningstangent för kamerahöjd

D—Knappen Nästa sida



Vision-styrning kamerakalibrering

zb48j1t,1693514331294 -67-31AUG23-3/6

PC26488 —UN—08NOV18

8. Justera rad 1 (A) och 2 (B) för att centrera den vita rutan över de två grödraderna (C).

a. Välj en rad i rullgardinsmenyn (D).

b. Tryck på knapp E–G och centrera raden på de två grödraderna.

c. Upprepa stegen för rad 1 och 2 tills den vita rutan är centrerad på grödraderna.

9. Tryck på knappen Nästa sida (H).

A—Rad 1

B—Rad 2

C—Mittersta två grödraderna

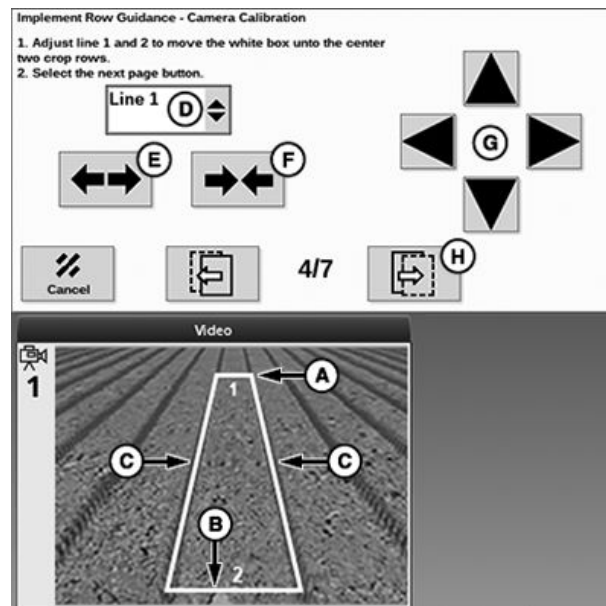
D—Rullgardinsmeny för radval

E—Knapp för bredare rad

F—Knapp för smalare rad

G—Riktningsknappar

H—Knappen Nästa sida

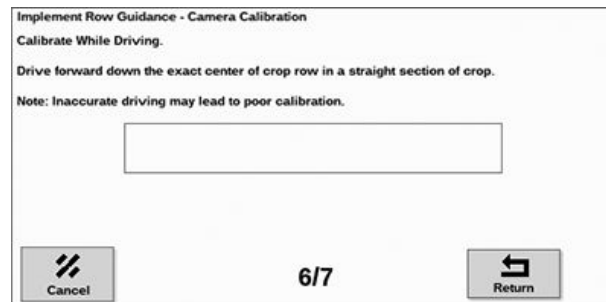


Vision-styrning kamerakalibrering

zb48j1t,1693514331294 -67-31AUG23-4/6

PC26499 —UN—16NOV18

10. När sidan Kalibrera under körning visas kör du framåt i mitten av grödraden i en rak grödsektion.



Vision-styrning kamerakalibrering – Kalibrera under körning

Fortsättning på nästa sida

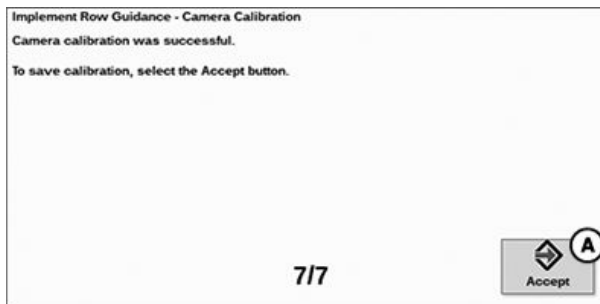
zb48j1t,1693514331294 -67-31AUG23-5/6

PC26501 —UN—08NOV18

11. Tryck på knappen Acceptera (A) för att spara kalibreringen.

OBS: Om kalibreringen misslyckas ska du placera redskapet i mitten på en väl definierad och rak gröddrad parallellt mot grörderna. Kontrollera att det finns tillräckligt med plats för kalibreringen innan du upprepar kalibreringsförfarandet.

A—Bekräfta-knapp



Vision-styrning kamerakalibrering

zb48j1t,1693514331294 -67-31AUG23-6/6

PC26502 —UN—09NOV18

Redskapsspårning—John Deere Active Implement Guidance

Tryck på funktionsknappen Aktiv redskapsstyrning > Fliken Inställningar > Knappen Redskapsspårning.

1. Markera kryssrutan Aktivera oberoende redskapslinjeväxling (A) för att ställa in avstånd för redskapets guidningsspår oberoende av AutoTrac-guidningsspåret. Detta används oftast med raka spår för styrd trafik vid placering av frön mellan rader.

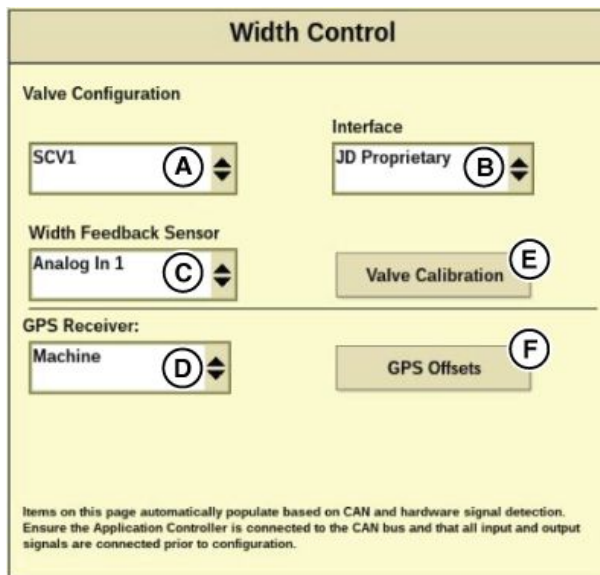
- a. Ange riktningen i inmatningsrutan (B) (0° = norr, 90° = ost, 180° = syd, 270° = väst).

OBS: Ett exempel: ange 90 som riktning för att övergår från norr-syd till ost.

- b. Ange avståndet i inmatningsrutan (C).

2. Ange växlingssteg vid lokalt fel i inmatningsrutan (D). Det här värdet ändrar hur mycket redskapet justeras varje gång som växlingsknappen trycks in.

OBS: Redskapsväxling är endast tillgängligt vid lokal guidning (Vision-guidning) för navigation.



Redskapsspårning

A—Kryssrutan Aktivera oberoende redskapslinjeväxling
B—Inmatningstangent för riktning

C—Inmatningstangent för avstånd
D—Inmatningstangent för växlingssteg vid lokalt fel

zb48j1t,1693514360243 -67-31AUG23-1/1

PC589289 —UN—09AUG23

Traktorintegrerad aktiv redskapsstyrning, översikt

! WARNING: För att undvika allvarliga personskador eller dödsfall ska man endast använda dubbelriktningshydraulcylindern under fältarbete och aldrig på vägar. Innan redskapet höjs, kontrollera att lyften och redskapet befinner sig i mittläget. När redskapet har höjts eller i transportläge, aktivera flytläge för hydrauluttag (SCV) .

Traktorns integrerade aktiva redskapsstyrning är en maskinvarulösning som säljs i vissa områden som använder aktiv redskapsstyrning. Kompatibiliteten och systemfunktionen för traktorns integrerade redskapsstyrning varierar genom placering och konfiguration av utrustning. Kontakta din John Deere-återförsäljare eller tjänsteleverantör för mer

information om komponenter, systemfunktion och förenlighet. Mer information om den prisvärda navigatören finns kompatibilitetsguiden.

Traktorns integrerade aktiva redskapsstyrning är en odlingslösning som använder följande:

- Dubbelriktad hydraulcylinder monterad på traktorn

OBS: StarFire-mottagare monterad på redskapet är valfritt.

- StarFire-mottagare monterad på traktorn
- AutoTrac Vision-kamera monterad på redskapet
- Hjulvinkelsensor (WAS) monterad på traktorns nedre länkar

(För mer information, se monteringsanvisningarna för traktorns integrerade John Deere Active Implement Guidance.)

zb48j1t,1693514521819 -67-07AUG25-1/1

Ställa in John Deere Active Implement Guidance för traktorer med integrerad John Deere Active Implement Guidance

Följande inställningar krävs när traktorintegrerad aktiv redskapsstyrning ställs in.

OBS: När monitorn ställs in rekommenderas att använda samma arbetsbredd, styrningsspår och arbetsriktning för plantering och odling.

1. Ställ in maskinen och redskapet på monitorn. Kontrollera att lyften har valts för monitorns inspelningskälla.

(För mer information se monitorns instruktionsbok.)

2. Markera kryssrutan Sidoväxling Styrning (A) i styrningsinställningen.

A—Kryssruta för styrningens sidoväxling

The screenshot shows the 'Steer Control' interface with the following settings:

- Valve Configuration:**
 - Valve Selection:** SCV2
 - Interface:** JD Proprietary
 - Steering Feedback Sensor:** Analog In 1
- Side Shifting Steering:** Indicated by a checked box with a circled 'A' next to it.
- Calibration Buttons:** Auto Calibration and Manual Calibration.
- Return Button:** A button with a left-pointing arrow labeled 'Return'.

Text on the screen: "Minimum Control Speed is 0.06 mph (0.1 kph) for this valve interface." and "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."

Styrkontroll

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1693514521757 -67-31AUG23-1/7

PC29152 —UN—26MAY23

3. Välj kryssrutan för redskapets RowSense (A) i felkorrigeringen.

A—Kryssruta för redskapets RowSense

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

Felkorrektion

zb48j1t,1693514521757 -67-31AUG23-2/7

PC29153 —UN—26MAY23

4. Ange 80 % i inmatningstangenten för lägsta konfidens (A) i RowSense-inställningarna.
5. Ange 10 cm i inmatningstangenten för automatiskt tröskelvärde (B).

A—Inmatningstangent för lägsta konfidens

B—Inmatningstangent för automatiskt tröskelvärde

RowSense Settings

Source: Vision

Lateral Error: 0 (Cm)

Heading Error: 0 (deg)

Curvature: 0.0 (dpm)

Confidence: 0 %

Source Addr: C6

Is Driving: ☐

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

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

RowSense-inställningar

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1693514521757 -67-31AUG23-3/7

PC27853 —UN—15MAY20

6. Under Automatiseringsalternativ väljer du knappen Aktivera alla från rullgardinsmenyn för återgångsknappens beteende (A).
7. Välj radinmatningsläge i rullgardinsmenyn (B).
8. Välj kryssrutan för automatisk växling till RowSense (C).
9. Välj kryssrutan Koppla ur styrningen när arbetsregistreringen är AV (D). Den här funktionen centerar redskapet när det lyfts.

A—Rullgardinsmenyn
Återgångsknappens
beteende
B—Rullgardinsmeny för
radinmatningsläge

C—Kryssrutan automatisk
växling till RowSense
D—Kryssrutan Koppla
ur styrningen när
arbetsregistreringen är AV

Automatiseringsalternativ

zb48j1t,1693514521757 -67-31AUG23-4/7

PC29154 —UN—26MAY23

10. Välj inte kryssrutan Aktivera oberoende redskapslinjevaxling (A) i redskapsspårning.
11. Ange växelsteg i inmatningstangenten (B). Det här värdet ändrar hur mycket redskapet justeras varje gång som växlingsknappen trycks in.

A—Kryssrutan Aktivera obero-
ende redskapslinjevaxling

B—Inmatningstangent för
växelsteg

Redskapsspårning

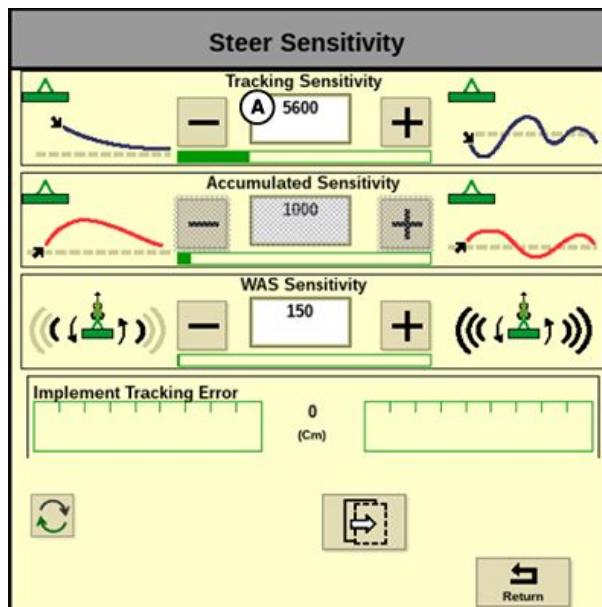
Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1693514521757 -67-31AUG23-5/7

PC29155 —UN—26MAY23

12. I styrkänslighet, ställ in spåringskänsligheten (A) till 5600.

A—Spåringskänslighet



Styrkänslighet 1/2

zb48j1t,1693514521757 -67-31AUG23-6/7

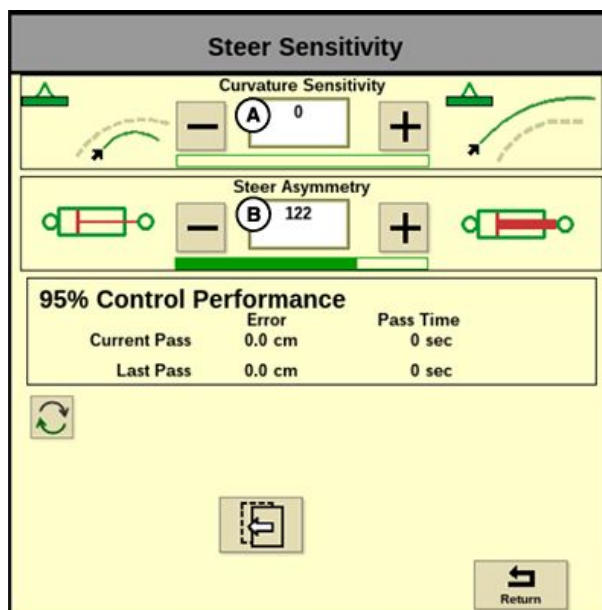
PC29156 —UN—26MAY23

13. På andra sidan av styrningens känslighet, ställ in kurvkänsligheten (A) på 0.

14. Ställ in styrningsasymmetrin (B) till 122.

A—Kurv känslighet

B—Styrningsasymmetri

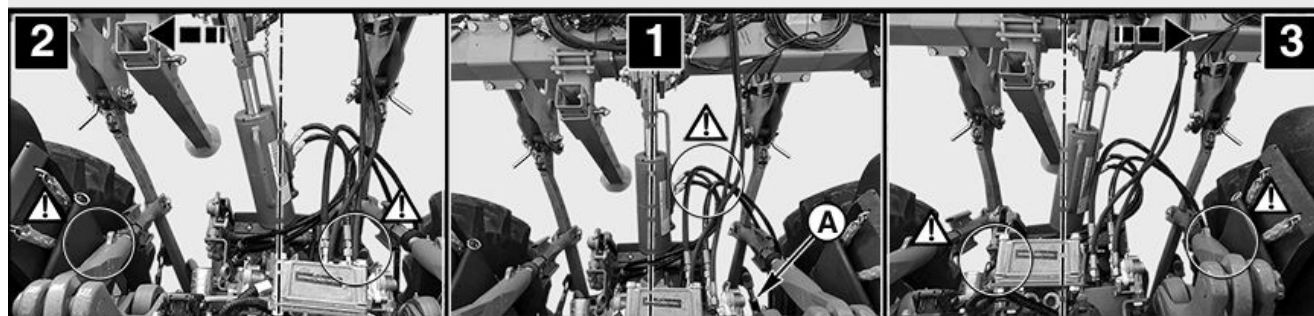


Styrkänslighet 2/2

zb48j1t,1693514521757 -67-31AUG23-7/7

PC29157 —UN—26MAY23

Första användningen - Inställning av redskap



ZX500193 —UN—07JAN21

Första användningen

A—Hydraulcylinder
1—Dragarmsposition -
Hydraulcylinder centrerad

2—Dragarmsposition -
Hydraulcylinder helt
utskjuten

3— Dragarmsposition -
Hydraulcylinder helt indragen

Före den första användningen måste redskapsinställning och systemkalibrering genomföras. Gör så här:

OBS: För att komma åt de nödvändiga kalibrerings-skärmarna, se *Inställning - John Deere Active Implement Guidance - Styrkalibreringar - John Deere Active Implement Guidance*.

1. Inställning av redskap

VIKTIGT: Se till att toppstången i pos. 1 eller 3 inte slår emot eller stör andra traktorhydraulslangar eller liknande komponenter.

Se till att toppstången i pos. 2 eller 3 inte slår emot eller stör redskapskomponenter.

VIKTIGT: Se till att de nedre dragarmarna i pos. 2 eller 3 aldrig slår emot eller stör däck eller differentialhuset när hydraulcilindern (A) är helt utskjuten/indragen och dragarmarna är helt uppe eller nere.

- Kontrollera förjusteringen av hydraulcilinderns gaffel.
- Dra långsamt ut hydraulcilindern (A) helt och se till att inte slår emot eller skada något (t.ex. differentialhuset).
- Stötdämparen måste ha tillräckligt med utrymme och återkopplingssensorn får inte slår emot återkopplingssensorns hus. Justera i så fall stötdämparens längd.
- Dra långsamt in hydraulcilindern (A) helt och kontrollera att de nedre armarna inte slår emot eller skadar något (t.ex. differentialhuset).
- Kontrollera att feedbacksensorn inte slår emot feedbacksensorns hus.
- Se till att redskapet förblir i mittläget bakom traktorn när hydraulcilindern (A) är i mittläget.

2. Allmän information

Kontrollera hjulstorleken och avståndet mellan spårerna på traktorn som används.

Om systemet används under andra omständigheter som kräver exempelvis särskilda inställningar, hjulstorlekar eller avstånd mellan spår, använd **ENDAST "Manuell kalibrering"**.

Ställ in "Min och max" på dedikerade värden för att inte slå emot några delar/hjul.

3. Hydraulslangar

Hydraulslangarna måste vara korrekt anslutna - Skjut ut för att skjuta ut och dra in för att dra in. Om detta görs kan en "Styrningsasymmetri" på 124 anges (se **Styrkänslighet** på sidan **Inställning styrenhet**). Annars måste 83 anges.

Detta kan kontrolleras genom att utföra frekvenssvepning och positionskommando = systemet styr/rör sig mycket mjukt. Hydraulcilindern (A) skjuts ut och dras in med samma hastighet.

4. Kalibrering/justering

Gå vidare till redskaps- och kamerakalibreringarna. Redskapskalibreringen kan utföras antingen manuellt eller automatiskt (se instruktionsboken till John Deere Active Implement Guidance).

OBS: Den automatiska styrkalibreringen kan leda till mindre aggressiva utskjutnings-/indragningströsklar. Om mer aggressivitet krävs utför du en manuell kalibrering.

Efter en systemkalibrering ska "Spåringskänslighet" och "Styrningsasymmetri" inte ändras.

Påbörja vid behov finjustering med:

- hjulvinkelsensorns känslighet - är viktigt och gör systemet mer eller mindre aggressivt.

- Utskjutnings-/indragningströskel - ska ställas in en gång för redskapet och behöver inte ändras efteråt. Redskapet rör sig så långsamt som möjligt och bibehåller samtidigt kontinuerlig rörelse.
- Max. sensorspänning - måste ställas in en gång och kan kvarstå för detta system (redskap). Kan justeras vid behov.
- Kamerainställning - för att förbättra kamerans prestanda eller för att undvika förlust av planteringsrader kan kameravinkeln ändras (så att den pekar framför framaxeln), men höjden måste vara densamma. I vissa fall kan det också vara till hjälp att agera efter trösklarna för utskjutning/indragning.

zb48j1t, 1693514521707 -67-31AUG23-2/2

Inställning—Plogstyrning

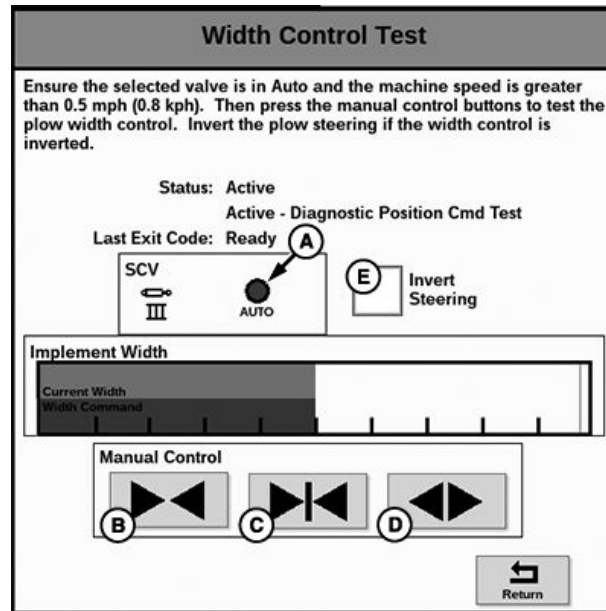
Test av breddstyrning—Plogstyrning

Tryck på funktionsknappen Plogstyrning > Fliken Kalibreringar > Knappen Breddstyrning test.

1. Säkerställ att hydrauluttagets statusindikator (A) visar AUTO och att maskinens fart är högre än 0,1 km/h (0.06 mph).
2. Kontrollera plogbreddsstyrningen med knapparna för manuell styrning (B–D).
3. Markera kryssrutan Växla styrning (E) om plogbredden rör sig i motsatt riktning.

A—Statusindikator för
hydrauluttag
B—Knapp för avsmalning
C—Knapp för centrering

D—Knapp för breddning
E—Kryssrutan Växla styrning



Breddstyrning test

zb48j1t,1693514880552 -67-31AUG23-1/1

PC27025 —UN—23MAY19

Manuell kalibrering av hydrauluttag—Plogstyrning

⚠ VARNING: Undvik allvarliga personskador genom att hålla området runt utrustningen fritt. Detta förfarande kräver att maskinen rör sig framåt. Redskapet rör sig under kalibreringen. Läs och följ anvisningarna i "Säker användning av redskapets automatsystem" i avsnittet "Säkerhet" innan du utför kalibreringen.

OBS: Tröskelvärdena är unika för varje hydrauluttag (SCV) på grund av normala tillverkningstoleranser. Finjustera tröskelvärdet till det lägsta värdet som utlöser en ändrad sensorspänning för optimal prestanda. Feedbacksensorn ska ha minst 1 V skillnad mellan maximalt utskjutnings- och indragningsläge.

Kalibrering av hydrauluttag används vid kalibrering av UCC2 Application Controller i syfte att fastställa den minsta signal som krävs från den hydrauliska styrenheten innan plogmekanismen rör på sig. Utan kalibrering av hydrauluttag kommer plogmekanismen att skjutas ut eller dras in för snabbt, för långsamt eller inte fungera som den ska på grund av hydrauliska begränsningar. De här problemen gör det svårt för styrenheten att bibehålla den plogbredd som krävs för att bibehålla jämna fårar.

OBS: Det är viktigt att hjulvinkelsensorn rör sig samtidigt med hydraulcylindern som orsakar rörelse i plogmekanismen.

Kalibrera i följande fall:

- En ny profil skapas.
- Både utskjutnings- och indragningsvärdet är inställt på 5 eller 250 (fabriksinställda värden).
- Värdena kopieras från en annan maskin.

- Hydraulslangens dragning ändras mellan hydrauluttagen.
- Hydraulkomponenter repareras på maskinen eller redskapet.
- Balansventilen justeras.
- Hydraulflödet justeras.

OBS: Kontrollera att hydrauloljan håller drifttemperatur innan du kalibrerar.

Manuell kalibrering av hydrauluttag

Tryck på funktionsknappen Plogstyrning > Fliken Kalibreringar > Knappen Manuell kalibrering.

1. Placera valt hydrauluttag i auto-läge.
2. Placera SCV i utökat spärrläge, inte i flytläge.
3. Kör maskinen framåt i snabbare hastighet än 0,7 km/h (0.45 mph). Aktivera inte AutoTrac.

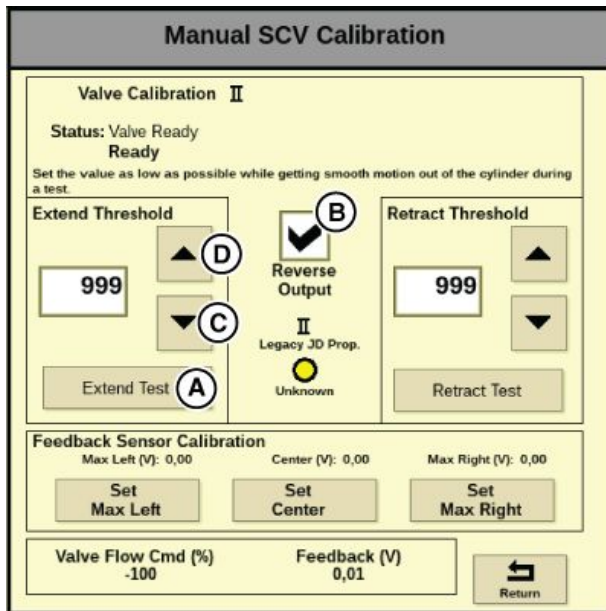
(Hastighetskrav för hydrauluttaget anges i maskinens instruktionsbok.)

4. Välj knappen för utskjutningstest (A).

OBS: Vänster- och högerriktning baseras på att föraren sitter framåt i hytten. Markera kryssrutan Växla utmatn. om redskapet rör sig i motsatt riktning än den avsedda (B).

5. Tryck på knappen för minskning (C) tills redskapet inte längre rör sig.
6. Tryck på knappen för ökning (D) tills redskapet rör sig så långsamt som möjligt samtidigt som du bibehåller kontinuerlig rörelse.

OBS: Byt ut cylindern om redskapets stercylinder når maximal eller minimal slaglängd under testet.



Manuell SCV-kalibrering – Skjut ut-test

A—Knappen för utskjutnings-
test
B—Kryssruta för växla
utmaning

C—Minskingsknapp
D—Ökningsknapp

PC589251 —UN—09AUG23

zb48j1t,1693514880488 -67-31AUG23-2/5

7. Tryck på knappen Stoppa test.

PC29141 —UN—26MAY23



Knappen Stoppa test

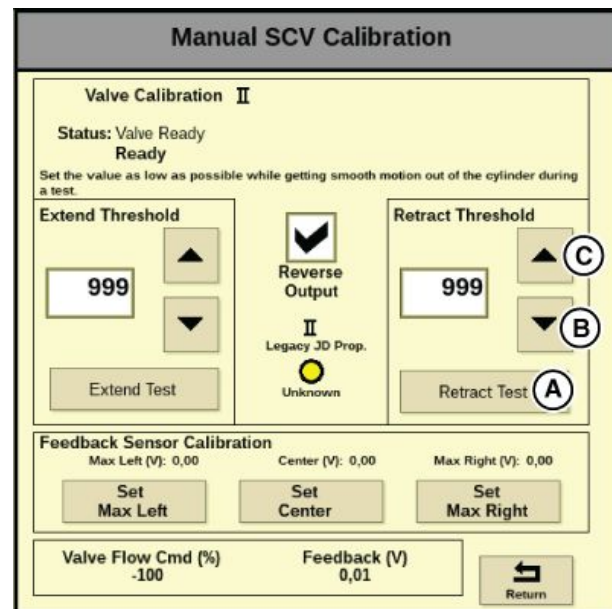
zb48j1t,1693514880488 -67-31AUG23-3/5

8. Tryck på knappen för indragningstest A).
9. Tryck på knappen för minskning (B) tills redskapet inte längre rör sig.
10. Tryck på knappen för ökning (C) tills redskapet rör sig så långsamt som möjligt samtidigt som du bibehåller kontinuerlig rörelse.

OBS: Byt ut cylindern om redskapets stycylinder når maximal eller minimal slaglängd under testet.

A—Knappen för indragnings-
test
B—Minskingsknapp

C—Ökningsknapp



Manuell SCV-kalibrering – Dra in-test

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1693514880488 -67-31AUG23-4/5

PC589252 —UN—09AUG23

11. Tryck på knappen Stoppa test.

PC29141 —UN—26MAY23

Stop Test

Knappen Stoppa test

zb48j1t,1693514880488 -67-31AUG23-5/5

Ploginställning—Plogstyrning

Tryck på funktionsknappen Plogstyrning > Fliken Inställningar > Knappen Plogkonfiguration.

"Total redskapsbredd" mäter redskapets minimala och maximala bredd från de yttersta arbetspunkterna.

"Individuella element" mäter elementgränsernas minimala och maximala bredd mellan två intilliggande arbetspunkter.

Total redskapsbredd

- Välj total redskapsbredd i rullgardinsmenyn Läge (A).
- Skjut ut redskapet helt, ange maximal fysisk gräns i inmatningsrutan (B) och tryck på knappen Ställ in max bredd (C).
- Dra in redskapet helt, ange minimal fysisk gräns i inmatningsrutan (D) och tryck på knappen Ställ in min bredd (E).
- Placera redskapet i centrumläget, ange centrumpositionens bredd i inmatningsrutan (F) och tryck på knappen Ställ centrum (G).

OBS: Spårbredden måste motsvara den redskapsbredd som är inställd i *Equipment Manager*.

- Ange spårbredd i inmatningsrutan (H).

OBS: Ange användargränser som förhindrar att redskapet når maximal eller minimal bredd.

- Ange minimal användargräns i inmatningsrutan (I).
- Ange maximal användargräns i inmatningsrutan (J).

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

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

Below the screen, the text 'Total redskapsbredd' is centered.

- A—Rullgardinsmeny för lägen
- B—Inmatningstangent för maximal fysisk gräns
- C—Knappen Ställ in max bredd
- D—Inmatningstangent för minimal fysisk gräns
- E—Knappen Ställ in min bredd
- F—Inmatningstangent för mittpositionens bredd
- G—Knappen Ställ centrum
- H—Inmatningstangent för spårvidd
- I—Inmatningstangent för minimal användargräns
- J—Inmatningstangent för maximal användargräns

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1693514880432 -67-31AUG23-1/2

PC589253 —UN—09AUG23

Individuella element

1. Välj individuella element i rullgardinsmenyn Läge (A).
2. Skjut ut redskapet helt, ange maximal fysisk gräns i inmatningsrutan (B) och tryck på knappen Ställ in max bredd (C).
3. Dra in redskapet helt, ange minimal fysisk gräns i inmatningsrutan (D) och tryck på knappen Ställ in min bredd (E).
4. Ange antalet element i inmatningsrutan (F).
5. Placera redskapet i centrumläget och välj knappen Ställ centrum (G).

OBS: Spårbredden måste motsvara den redskapsbredd som är inställd i Equipment Manager.

6. Ange spårbredd i inmatningsrutan (H).

OBS: Ange användargränser som förhindrar att redskapet når maximal eller minimal bredd.

7. Ange minimal användargräns i inmatningsrutan (I).
8. Ange maximal användargräns i inmatningsrutan (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

Individuella element

- | | |
|--|---|
| A—Rullgardinsmeny för lägen | F—Inmatningstangent för antal element |
| B—Inmatningstangent för maximal fysisk gräns | G—Knappen Ställ centrum |
| C—Knappen Ställ in max bredd | H—Inmatningstangent för spårvidd |
| D—Inmatningstangent för minimal fysisk gräns | I—Inmatningstangent för minimal användargräns |
| E—Knappen Ställ in min bredd | J—Inmatningstangent för maximal användargräns |

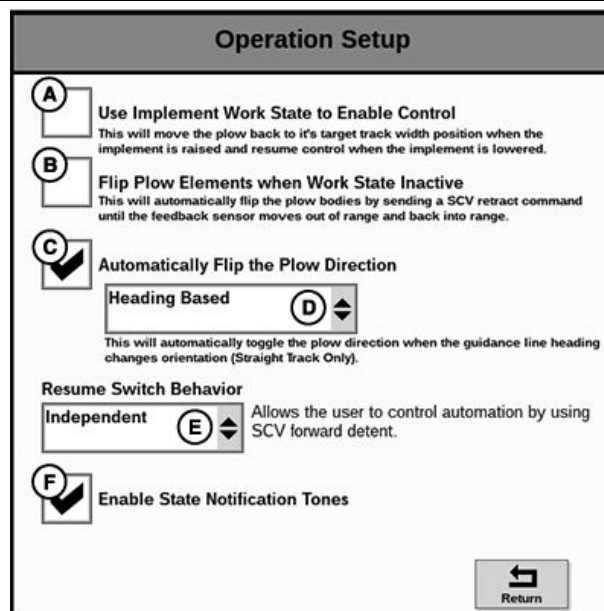
zb48j11,1693514880432 -67-31AUG23-2/2

PC589254—UN—09AUG23

Driftinställning – Plogstyrning

Tryck på funktionsknappen Plogstyrning > Fliken Inställningar > Knappen Redigera driftinställning.

1. Markera kryssrutan Använd redskapets arbetsstatus för att aktivera styrning (A) för att köra tillbaka plogen till målpositionen för spårbredd när redskapet höjs och återta styrningen när redskapet sänks. När det är aktiverat och redskapet inte är i arbetsläget förhindras plogningsstyrningen från att flytta redskapet.
2. Markera kryssrutan Vänd plogelement vid inaktiv arbetsstatus (B) för att automatiskt vända plogelementen vid sändning av SCV-indragningsbegäran tills feedbacksensorn går ut ur området och in igen.
3. Markera kryssrutan (C) och välj Riktningbaserad eller Rullbaserad i rullgardinsmenyn (D) för att automatiskt växla plogriktning.
 - Rullningsbaserat väljer automatiskt plogriktningen baserat på traktorns rullningsvinkel (endast vid plöjning av fåror).
 - Riktningbaserad växlar plogriktning automatiskt när styrningsspårets riktning ändras (endast rakt spår).
4. Välj Oberoende eller Aktivera alla i rullgardinsmenyn Återgångsknappens beteende (E).
 - Oberoende kopplar in redskapsguidningen när hydrauluttaget manuellt ställs till den främre spärren.
 - Aktivera alla aktiverar både maskin- och redskapsguidningen när AutoTrac-återgångsknappen har tryckts in och hydrauluttaget för redskapsguidning är i spärrläge.



Driftinställning

- | | |
|---|---|
| A—Kryssrutan Använd redskapets arbetsstatus för att aktivera styrning | D—Rullgardinsmenyn Växla plogriktning automatiskt |
| B—Kryssrutan Vänd plogelement vid inaktiv arbetsstatus | E—Rullgardinsmenyn Återgångsknappens beteende |
| C—Kryssrutan Växla plogriktning automatiskt | F—Kryssrutan Aktivera meddelandetonen för status |

5. Markera kryssrutan (F) för att aktivera toner när en ny funktion tar vid.

zb48j1t,1693514880390 -67-31AUG23-1/1

Kalibrera breddstyrning – Plogstyrning

Tryck på funktionsknappen Plogstyrning > Fliken Kalibreringar.

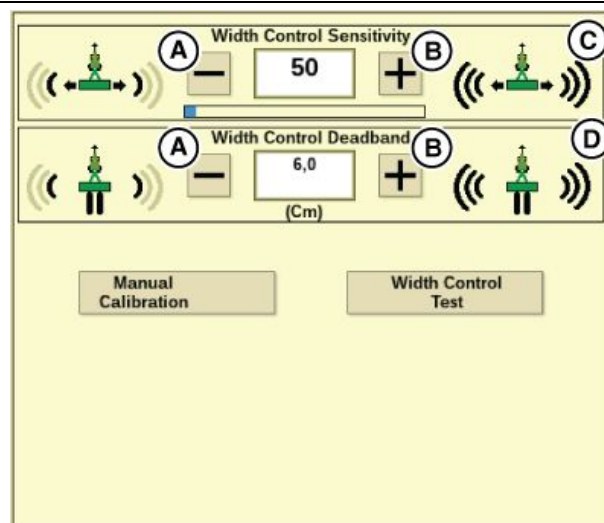
Tryck på knappen för minskning (A) eller ökning (B) för att justera breddstyrningen.

Breddstyrning känslighet (C) – Fastställer hur aggressivt systemet reagerar på breddkommandon från tillämpningens styrenhet. Ett högre värde får systemet att reagera mer aggressivt.

Breddstyrning dödband (D) – Fastställer ett område eller en tolerans där systemet inte flyttar plogen för korrekationer. En för låg inställning leder till att ventilen hela tiden justerar redskapet.

A—Minskingsknapp
B—Ökningsknapp

C—Breddstyrningens känslighet
D—Breddstyrningens dödband



Inställning av breddstyrning

zb48j1t,1693514880352 -67-31AUG23-1/1

Breddstyrning—Plogstyrning

Tryck på funktionsknappen Plogstyrning > Fliken Inställningar > Knappen Redigera breddstyrning.

Rullgardinsmenyn (A–D) fylls automatiskt i baserat på CAN- och hårdvarudetektering. Kontrollera att tillämpningens styrenhet är ansluten till CAN-bussen och att alla in- och utenheter är anslutna före konfigurationen.

1. Kontrollera att varje val är korrekt.
2. Tryck på knappen Ventilkalibrering (E) och genomför den manuella kalibreringen.
3. Välj knappen GPS-avstånd (F) och ange mottagarförskjutningar.

(Du hittar mer information om manuell kalibrering i Styrkalibreringar.)

A—Rullgardinsmeny för val av ventil

B—Rullgardinsmeny för gränssnitt

C—Rullgardinsmeny för feedbacksensor för bredd

D—Rullgardinsmeny för GPS-mottagare

E—Knappen Ventilkalibrering

F—Knappen GPS-avstånd

Width Control

Valve Configuration

SCV1 (A) ▴ ▾

Width Feedback Sensor

Analog In 1 (C) ▴ ▾

GPS Receiver:

Machine (D) ▴ ▾

Interface

JD Proprietary (B) ▴ ▾

Valve Calibration (E)

GPS Offsets (F)

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.

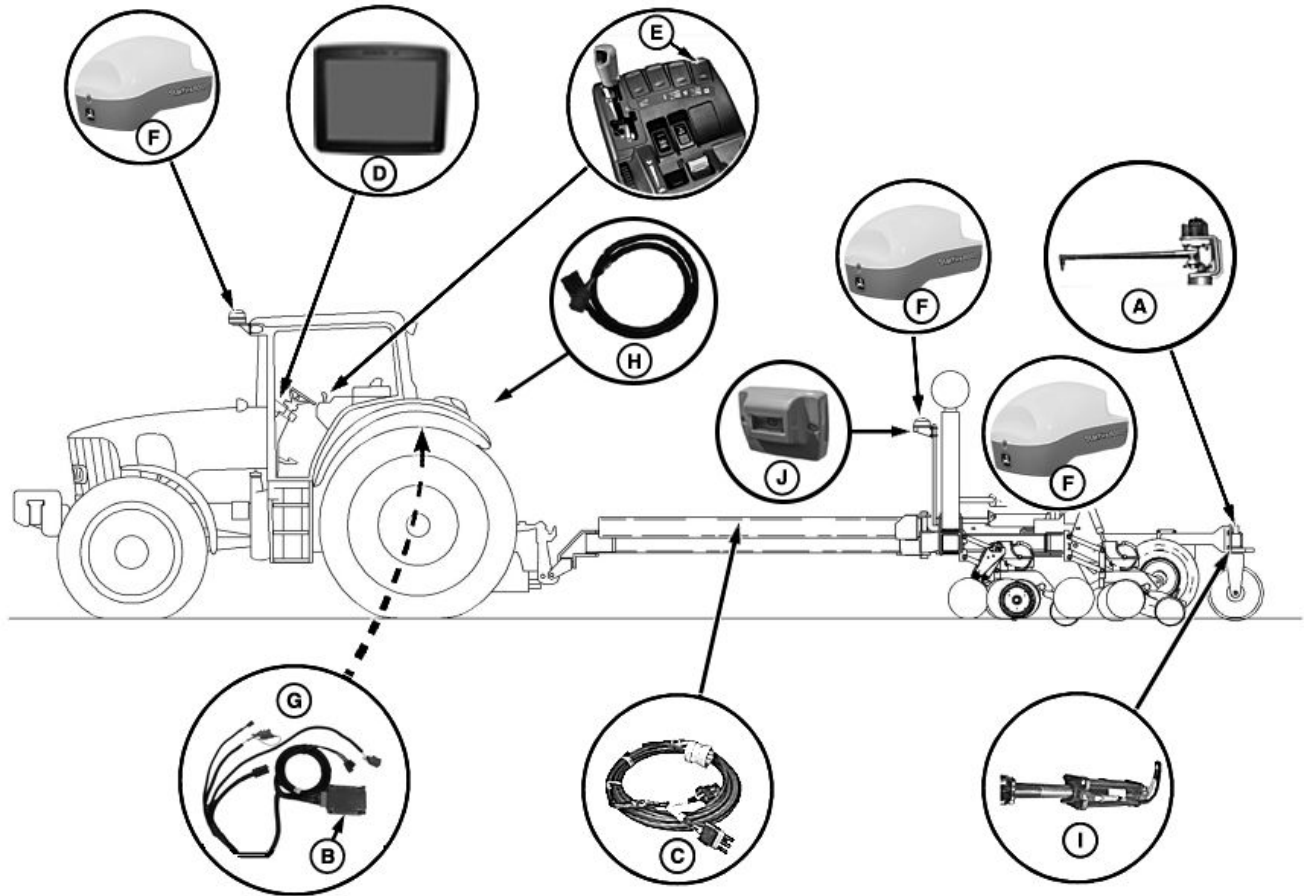
Breddstyrning

PC589269 — UN—09AUG23

zb48j1t,1693514880296 -67-31AUG23-1/1

Använda

Översikt över grundläggande drift



Översikt över aktiv redskapsstyrning

- | | | | |
|---|--|---|-------------------------------------|
| A—Hjulvinkelsensor | D—Monitor | H—9-stifts kabelhärva till redskapets feedbacksensor på maskinsidan | J— AutoTrac Vision-kamera (tillval) |
| B—UCC2 Application Controller | E—Styrspak för hydrauluttag | I— Redskapets styrmekanism | |
| C—Kabelhärva till redskapets feedbacksensor | F—StarFire-mottagare | | |
| | G—Kabelhärva till Application Controller | | |

- Hydrauluttaget (SCV) är inställt på automatiskt läge.

OBS: Tippputtaget kan inte skifta till auto-läge när maskinen är i parkeringsläge. Automatiskt läge kräver en hastighet på minst 0,1 km/h (0.06 mph) eller mer för att aktivera redskapets hydraulik automatiskt.

- Hjulvinkelsensorn (A) kommunicerar med UCC2 Application Controller (B) genom kabelhärvan till redskapets feedbacksensor (C).
- Föraren kalibrerar systemet med hjälp av monitorn (D) och hydrauluttagets styrspak (E).
- UCC2 Application Controller beräknar redskapets position med StarFire-mottagare (F).
- När en justering krävs skickar UCC2 Application Controller en signal genom kabelhärvan för Application Controller (G), antingen till maskinens styrenhet

för hydrauluttag via kabelhärvan till redskapets feedbacksensor (H) eller en utvändig ventil via CANBUS.

OBS: Vid användning av en utvändig ventil kan 9-stifts kabelhärvan till redskapets feedbacksensor inte användas. Koppla loss kabelhärvan när maskinen är avstängd.

- Hydrauluttagets styrenhet begär flöde av hydraulolja till redskapets styrmekanism (I).
- AutoTrac Vision-kameran (J) är en tillvalskomponent som kommunicerar det lokala läget till UCC2 Application Controller för att beräkna korrigeringen och öka prestandan.
- Systemet övervakar och justerar redskapets läge kontinuerligt.

zb48j1t,1693515046544 -67-31AUG23-1/1

PC27855—UN—18FEB20

Aktivera redskapsautomatik

! WARNING: Stäng av maskin- och redskapsguidningssystemen före ingången på allmän väg för att undvika allvarliga eller livsfarliga skador.

1. Ställ in styrningsspåret på monitorn.
2. Kontrollera att tillämpningen är redo att aktiveras:
 - Kontrollera att statusdiagrammet för aktiv redskapsstyrning (A) har 2/4 delar.
 - Kontrollera att plogstyrningen har status Klar att aktivera (gul) (A).

(Se Felsökning för mer information.)

OBS: Hydrauluttaget kan inte övergå till det automatiska läget när maskinen är i parkeringsläge.

Automatiskt läge kräver en hastighet på minst 0,1 km/h (0.06 mph) eller snabbare för att aktivera redskapets hydraulik automatiskt.

3. Koppla från parkeringsläget.

OBS: Lämna SCV 3 i spärrläge efter varje pass.

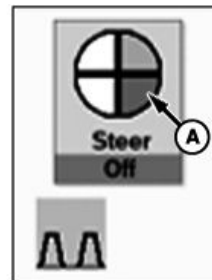
4. För att koppla in redskapets auto-läge, för hydrauluttagets styrspak (A) till det främsta spärrläget.
 - Kontrollera att EC ändras till AC (B) om maskinen används med en TouchSet-monitor.
 - Kontrollera att autoläge AV (C) ändras till autoläge PÅ (D) om maskinen används med CommandCenter.
5. Sänk ner redskapet i arbetsläge om tillämpligt.

! WARNING: Aktiv redskapsstyrning börjar inta linjen omedelbart efter aktiveringen. För redskap med plogknivsstyrning inleds rörelsen även om redskapet inte har kontakt med marken. För att undvika allvarliga eller livsfarliga skador, kontrollera att inga personer befinner sig i närheten av maskinen och redskapet.

6. Aktivera redskapsautomatik. Kraven för att koppla in beror på konfigurationen.

OBS: Systemet kopplas ur om maskinens hastighet är snabbare än maxhastigheten.

- Den maximala AutoTrac-hastigheten för John Deere Active Implement Guidance varierar med plattformen.
(Mer information finns i maskinens instruktionsbok.)
- Följningslägets maxhastighet är 36 km/h (22.4 mph).



Knappen styrning

A—Cirkeldiagram status

PC589256 —UN—09AUG23



Knappen plogstyrning

A—Klar att aktivera status



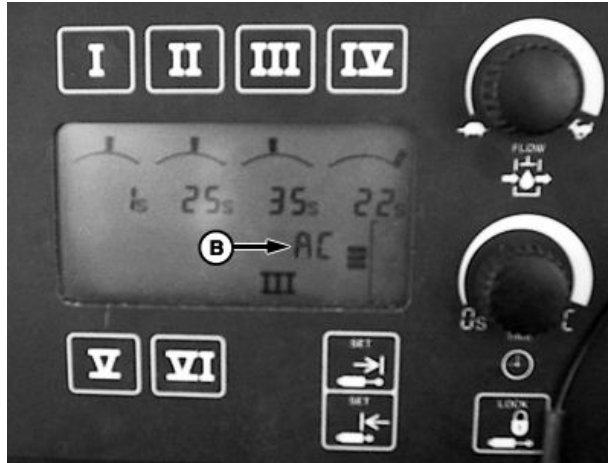
Styrspak för hydrauluttag

A—Styrspak för hydrauluttag

- Den maximala hastigheten för plogstyrning är 15 km/h (9.3 mph).

Statusdiagrammet för aktiv redskapsstyrning (A) visar 4/4 delar när maskinen är i gång.

- a. Växla styrknappen (B) PÅ.



RHD-monitor

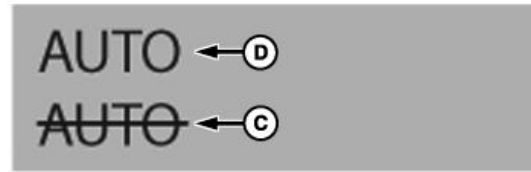
OBS: Följningsläget ställer in redskapets guidningsspår i samma spår som maskinens mottagare. Detta inkluderar slutvändningar eller medan maskinen körs utan en definierad styrningslinje. Följningsläget är användbart under det första passet när guidningslinjen definieras. Följningsläget kopplas automatiskt ur om maskinens hastighet är lägre än 0,1 km/h (0.06 mph) i 120 sekunder.

- Koppla antingen in AutoTrac och välj AutoTrac-återgångsknappen eller tryck på knappen Följningsläge (C).
- Om kryssrutan för Koppla ur styrningen vid arbetsregistrering AV är markerad, slå PÅ arbetsregistrering.

Plogstyrning har aktiv status (blå) (A) när den är inkopplad.

- Växla knappen plogstyrning (B) PÅ.
- Slå PÅ arbetsregistrering om kryssrutan för Använd redskapets arbetsstatus för att aktivera styrning är markerad.
- Aktivera AutoTrac och välj AutoTrac-återgångsknappen om Aktivera alla är markerat för återgångsknappens beteende.

B—AC-läge

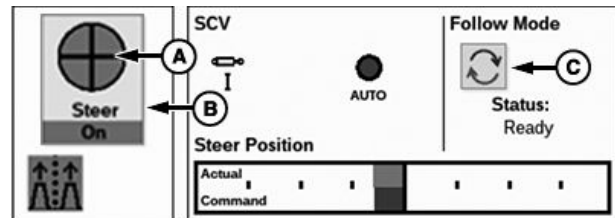


CommandCenter automatisk hydrauluttagsstyrning

C—Autoläge AV

D—Autoläge PA

PC28291 —UN—17NOV20



AIG 4/4-diagram

A—Cirkeldiagram status
B—Knappen Styrning

C—Knappen Följningsläge

PC28293 —UN—17NOV20



Plogstyrning, aktiv status

A—Aktiv status

B—Knappen Plogstyrning

Koppla ur, inaktivera och deaktivera redskapsautomatisering

⚠ VARNING: Stäng av maskin- och redskapsguidningssystemen före ingången på allmän väg för att undvika allvarliga eller livsfarliga skador.

Koppla ur redskapsautomatik

- Reducera maskinen till lägre hastigheter än 0,1 km/h.
 - Aktiv redskapsguidning och plogstyrning kopplas ur omedelbart om det går långsammare än minimihastigheten.
 - Följningsläget kopplas ifrån efter 120 sekunder om det går långsammare än minimihastigheten.
- Växla antingen styrknappens läge till FRÅN, knappen Följningsläge till FRÅN eller plogstyrningsknappen till FRÅN beroende på konfiguration.

- Koppla från AutoTrac beroende på konfigurationen. (För mer information om AutoTrac, se monitorns instruktionsbok.)

Inaktivera redskapsautomatik

Växla antingen styrknappens läge till FRÅN, knappen Följningsläge till FRÅN eller plogstyrningsknappen till FRÅN beroende på konfiguration.

Koppla ur redskapsautomatik

- Stäng av hydrauluttaget.
- Stäng av autoläget.
- Inaktivera AutoTrac beroende på konfigurationen. (För mer information om AutoTrac, se monitorns instruktionsbok.)

zb48j1t,1693515046420 -67-31AUG23-1/1

Hydrauluttagets kommandostyrning

Om den valda profilen för UCC2 Application Controller ställts in för att använda hydrauluttagen (SCV) sköter den styrningen av de hydrauluttagen, även när funktionspanelen inte används och andra funktionspaneler

inte kan skicka kommandon till dessa hydrauluttag. För att koppla loss hydrauluttagets kommandostyrning, skapa och välj en profil för UCC2 Application Controller utan hydrauluttag eller koppla från UCC2 Application Controller.

RW00482,0000A93 -67-25NOV20-1/1

AutoTrac Vision-överblicksbild

AutoTrac Vision-överblicksbilder visar bilden från kameran och indikatorer för systeminsignaler och statusar. Vision-överblicksbilden visas på startsidan med hjälp av videoalternativet i Layouthanteraren.

Kamerasymbolen (A) visar Vision-kamerans färgkodade tillitsnivåer. Det faktiska tillitsvärdet (0–10) visas på systemets felsökningsidor.

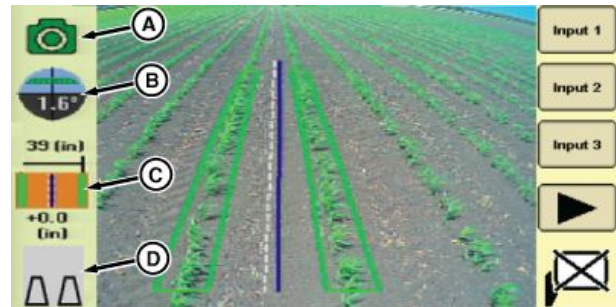
Ett tillitsnivå på tio – kamerasymbolen är grön. Detta indikerar att Vision-styrningen på ett säkert sätt kan bedöma var mitten av raden är.

En tillitsnivå på åtta eller nio – kamerasymbolen är gul. I detta tillstånd är vision-styrningen fortfarande aktiv och i stånd att styra maskinen. Den optiska guidningen arbetar dock under icke idealiska förhållanden, som nära den skördade grödan, kort gröda eller vid mycket ogräs.

En tillitsnivå på sju eller mindre – kamerasymbolen är röd. Dessa tillitsnivåer är inte acceptabla för styrning. Om dessa förhållanden inträffar kopplas det optiska systemet ur och GPS-guidningen används om en guidningslinje har ställts in. Om en styrningslinje inte har ställts in måste föraren styra maskinen manuellt.

OBS: Vision-kamerans tillitsnivå är inte representativt för hur väl maskinen spårar. Vision-guidningen lokaliserar bara mitten av raden. AutoTrac-systemet ansvarar för maskinens spårning inom raden.

Symbolen för rullningsvinkel (B) ger feedback i realtid om sluttningsförhållanden. AutoTrac är kapabel till sluttningskompensation men när sluttningen ökar kan



AutoTrac Vision-överblicksbild

A—Kamerasymbol

B—Symbol för rullningsvinkel

C—Symbol för radavstånd

D—Symbol för RowSense-status

prestandan minska. Symbolen visar sluttningen både numeriskt och genom att ändra färg:

- Grön symbol – sluttningen är 0–2 grader
- Gul symbol – sluttningen är 2–6 grader
- Röd symbol – sluttningen är över 6 grader

Symbolen för radavstånd (C) visar det aktuella radavståndet som valts för systemet. Om det visade avståndet inte är korrekt måste föraren ange rätt radavstånd och kalibrera AutoTrac Vision-systemet.

Den aktuella förskjutningen som tillämpas på systemet visas också på symbolen. Om förskjutningen inte är korrekt eller inte skulle ha tillämpats måste föraren ändra inställningen genom inställningsproceduren.

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1693515046343 -67-31AUG23-1/2

PC590596 —UN—21AUG23

Indikatorn för radcentrum (E)—En vit streckad linje indikerar radens centrum och är det idealiska läget för maskinens hjul. Linjen ändras något när förhållandena för grödan förändras. Mer märkbara ändringar i linjen uppstår när maskinen körs i en mötesrad eller när grödan har planterats utan användning av GPS-guidning.

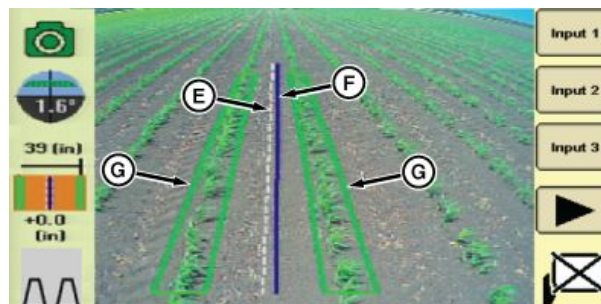
Indikatorn för hjulcentrum (F)—En heldragen blå linje indikerar hjulets centrum som definierats under kalibreringsprocessen. Indikatorn för hjulcentrum förflyttar sig om en förskjutning appliceras på systemet.

Indikatorn för odlingsrad (G)—Två gröna rektanglar markerar odlingsraderna och visar var Vision-kameran har beräknat deras läge.

Symbolen för RowSense-status (D) visar RowSense-status. Symbolfärgen indikerar vad som händer i maskinen för tillfället. Symbolfärgen ändras baserat på RowSense-funktionsläget.

- Grå färg: Systemet installerat
- Grön färg: Systemet aktivt, arbetar med både radsensor och GPS
- Gul färg: Förlorade GPS, arbetar endast med radsensordata
- Orange färg: Förlorade radsensorsignal, arbetar endast med GPS

Följande tabell innehåller allmänna regler för hur du observerar beteendet för indikatorn för radcentrum och indikatorn för hjulcentrum när du kör längs raden.



AutoTrac Vision-överläggsbild

E—Indikator för radcentrum
F—Indikator för hjulcentrum
G—Indikator för odlingsrad

AutoTrac Vision kalibreringskvalitet	AutoTrac-inställning	Observerade resultat
Bra	Bra	Indikatorn för radcentrum och indikatorn för hjulcentrum är inriktade bra (mindre än 10 cm [4 in] förskjutning) vid alla hastigheter.
Bra	Dålig	Indikatorn för radcentrum och indikatorn för hjulcentrum är inriktade bra vid låga hastigheter (mindre än 16 km/h [10 mph]). Indikatorerna är för aggressiva, långsamma att rikta in, eller långsamma att svara på högre hastigheter.
Dålig	Bra eller dålig	Indikatorn för radcentrum och indikatorn för hjulcentrum är aldrig inriktade oavsett hastighet. Indikatorerna kan korsas i detta fall.

zb48j1t,1693515046343 -67-31AUG23-2/2

PC582181 —UN—21AUG23

Felsökning

Satellitinformation

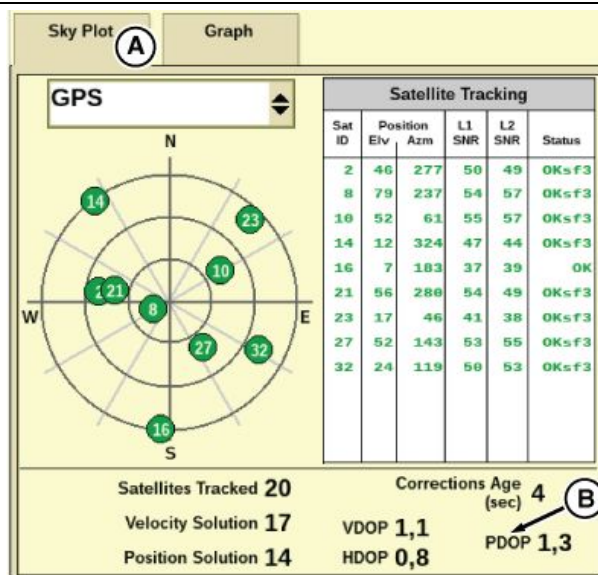
UCC2 Application Controller beror på fördelningen av satelliter som sänder GPS-signaler. Positionsnoggrannhet (PDOP) utgör en indikator för GPS-satelliternas täckning vid mottagaren. Ett lägre PDOP-värde anger bättre satellittäckning för beräkning av både en horisontell och vertikal position.

Kontrollera att PDOP-värdet ligger under 2,5 innan du justerar känslighets- eller dödbandsvärden. Känslighetsvärden som ställts in vid ett PDOP-värde över 2,5 är felaktiga och måste justeras igen.

1. Navigera till StarFire-sidorna.
2. Välj fliken Sky Plot (A).
3. Kontrollera att PDOP (B) ligger under 2,5.

A—Fliken Sky Plot

B—PDOP



Fliken Sky Plot

zb48j1t,1693893831197 -67-05SEP23-1/1

PC589257 —UN—09AUG23

Återställa UCC2 Application Controller

VIKTIGT: Anslut inte UCC2 Application Controller när maskinen är PÅ. Anslutning med påslagen maskin kan leda till fel i CANBUS-kommunikationen och skapa fel hos den hydrauliska styrenheten.

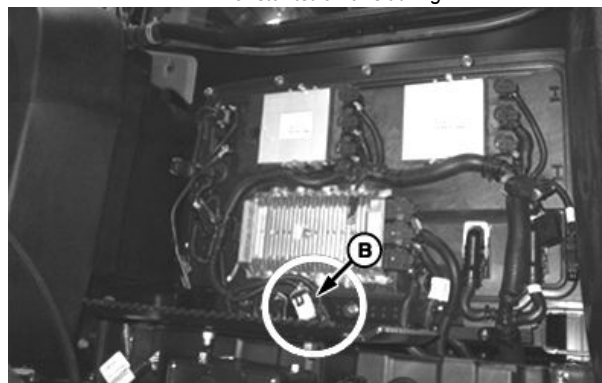
1. Stäng av maskinen.
2. Koppla ur konstantströmanslutningen (A) och extraanslutningen (B).

A—Anslutning för konstantström

B—Startkabelanslutning



Konstantströmanslutning



Startkabelanslutning

zb48j1t,1693893905613 -67-05SEP23-1/2

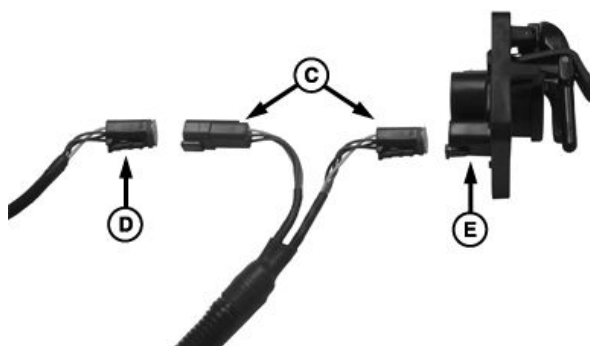
PC22232 —UN—29FEB16

PC22233 —UN—29FEB16

3. Koppla bort CAN-bussens T-kontakter (C) och anslut CAN-bussens kontakt med 4 stift (D) direkt till uttaget för ISO-redskap (E).
4. Starta maskinen. När alla system har startat, visa och radera alla maskinfelsökningskoder och slå sedan AV maskinen.
5. Anslutning konstantströmmen och startkabelanslutningarna.
6. Återanslut CANBUS T-anslutningar mellan anslutningen med 4 stift och anslutningen för ISO-redskap.

C—CANBUS T-anslutningar
D—4-stiftanslutning för CANBUS

E—Anslutning för ISO-redskap



CAN-bussanslutningar

zb48j1t,1693893905613 -67-05SEP23-2/2

PC22234 —UN—29FEB16

Statuskod, navigeringskälla och slutkod

Statuskod	Beskrivning	Åtgärd
Inaktiverad	Fel föreligger i systemet.	Gå till felsökningssidorna för aktiv redskapsstyrning för mer information om hur du åtgärdar felet.
Redo att aktiveras	Systemet väntar på att föraren ska aktivera.	Tryck på knappen Styrn. På för att aktivera.
Aktiverad	Systemet väntar på att föraren ska slå till redskapsautomatiken.	Aktiveringen av systemet beror på hur systemet är konfigurerat. (Se avsnittet användning för mer information.)
Aktiv	Systemet styr redskapet aktivt med GPS-baserad styrning.	Systemet fungerar normalt.

Navigationskälla	Beskrivning	Åtgärd
Inget tillstånd	Systemet är inte aktivt. Ingen sensor används.	Konfigurera systemet.
Aktiv – GPS	Systemet styr redskapet aktivt med GPS-baserad styrning.	Normal funktion, definieras under konfigurationen.
Aktiv – Primär lokal sensor	Systemet styr redskapet aktivt baserat på primära lokala fel.	Normal funktion, definieras under konfigurationen.
Aktiv – Sekundär lokal sensor	Systemet styr redskapet aktivt baserat på sekundära lokala fel.	Normal funktion, definieras under konfigurationen.
Aktiv – Styrning förblir på GPS	Systemet styr redskapet aktivt med GPS-baserad guidning. Systemet kopplar ur redskapsautomatiken när AutoTrac väljer nästa spår.	Normal funktion, definieras under konfigurationen.
Aktiv – Styrning förblir på primära lokala fel	Systemet styr redskapet aktivt baserat på primära lokala fel. Systemet kopplar ur redskapsautomatiken när AutoTrac väljer nästa spår.	Normal funktion, definieras under konfigurationen.
Aktiv – Styrning förblir på sekundära lokala fel	Systemet styr redskapet aktivt baserat på sekundära lokala fel. Systemet kopplar ur redskapsautomatiken när AutoTrac väljer nästa spår.	Normal funktion, definieras under konfigurationen.

Utgångskoder	Beskrivning	Åtgärd
OK	Redskapsautomatik är redo att användas eller används utan fel. Eventuell fel beror troligen inte på systemet UCC2 Application Controller.	Systemet fungerar som det ska.
Ej aktiverad	Önskad tillämpning har inte aktiverats på UCC2 Application Controller.	Se ange aktiveringskod för mer information.
Maskinens GPD-exakthet låg	Maskinen har ingen GPS-signal eller så är signalen för inexact.	Du hittar mer information under Satellitinformation eller i StarFire-mottagarens instruktionsbok.
Redskapets GPS inte tillräckligt exakt	Redskapet har ingen GPS-signal eller så är signalen för inexact.	Du hittar mer information under Satellitinformation eller i StarFire-mottagarens instruktionsbok.
Feedbacksensor ej vald	Ingen feedbacksensor är vald.	Välj ett av följande: - Funktionsknappen Aktiv redskapsstyrning > Fliken Inställningar > Knappen Redigera styrkontroll > en feedbacksensor för styrning. - Tryck på funktionsknappen Plogstyrning > Fliken Inställningar > Breddstyrning.
Feedbacksensor ej detekterad	Vald feedbacksensor är inte tillgänglig eller är utanför området (< 0,1 V eller > 4,9 V).	Anslut sensorn eller justera länkaget för att hålla dig inom spänningsområdet.
Feedbacksensor ej kalibrerad	Max. vänster-, Centrum eller Max. höger är inte inställt för vald feedbacksensor eller är felaktigt inställt.	Kontrollera att Max. vänster-, Centrum eller Max. höger är inställt som avsett. Kontrollera att Max. vänster och Max. höger har minst 1 V skillnad. Justera länkaget vid behov.
Ventil ej vald	Ventil eller gränssnitt har inte valts.	Välj ett av följande: - Funktionsknappen Aktiv redskapsstyrning > Fliken Inställningar > Knappen Redigera styrkontroll > välj ventil eller gränssnitt. - Tryck på funktionsknappen Plogstyrning > Fliken Inställningar > Breddstyrning.

Felsökning

Ventil ej tillgänglig	Den valda ventilen är för närvarande inte detekterad eller fungerar inte.	Kontrollera anslutningarna och starta om maskinen för att försöka återställa systemet.
Ventil ej i auto	Vald ventil står inte i Auto-läget.	Om du använder en äldre JD-enhet eller annan JD-enhet ska du spärra den avsedda ventilen och frigöra den. Välj återgångskontakten om du använder ISO-ventilgränssnitt.
Ventilfel	Vald ventil rapporterar ett fel och kan inte användas.	Inspektera ventilen och starta om maskinen för att försöka återställa.
Ventil ej kalibrerad	Vald ventil har inte kalibrerats.	Kalibrera tröskelvärden. Välj ett av följande: - Funktionsknappen Aktiv redskapsstyrning > Fliken Kalibreringar > Knappen Auto-kalibrering eller Manuell kalibrering. - Funktionsknappen Plogstyrning > Fliken Kalibreringar > Knappen Manuell kalibrering.
Ingen AutoTrac i maskinen	Maskinens AutoTrac har inte detekterats eller ställts in.	Kontrollera att AutoTrac är installerat och fungerar.
Spårnummer har ändrats	Normalt beteende och visning när styrning förbli på är aktiverat, men systemet inaktiveras när AutoTrac ändrar valt spår.	Systemet fungerar normalt.
Ej GPS-kontinuitet	För hög positionsutspädning av precision (PDOP) eller korrigeringsålder.	Kontrollera GPS:ens exakthet och satelliter. (Se instruktionsboken till StarFire-mottagaren för mer information.)
Hastighet för låg	Maskinens hastighet är under 0,1 km/h (0.06 mph) och kan inte styra ventilerna.	Öka maskinens fart till ovanför tröskelvärdet för minimifarten 0,1 km/h (0.06 mph).
Redskapet registrerar inte	Koppla ur styrningen när arbetsregistrering av är aktiverad och monitorn visar att arbetsregistrering är av.	Bekräfta monitorns inställningar av arbetsregistrering.
Inget primärt lokalt fel detekterat	RowSense är aktiverat, men inga lokala felkällor detekteras.	Anslut en lokal felkälla eller inaktivera RowSense.
Inget sekundärt lokalt fel	RowSense är aktiverat, men inga lokala felkällor detekteras.	Anslut en lokal felkälla eller inaktivera RowSense.
Inväntar användaraktivering	Systemet väntar på att föraren ska trycka på knappen styrning på.	Tryck på knappen Styrn. På.
Hastighet utanför gränsvärdet	Hastigheten är för hög eller för låg.	Kör maskinen mellan 0,1 km/h (0.06 mph) och maxhastigheten. - Den maximala AutoTrac-hastigheten för John Deere Active Implement Guidance varierar med plattformen. (Mer information finns i maskinens instruktionsbok.) - Följningslägets maxhastighet är 36 km/h (22.4 mph). - Den maximala hastigheten för plogstyrning är 15 km/h (9.3 mph).
Föraren sitter inte i sätet	Föraren saknas.	Föraren måste sitta i sätet. Kontrollera säteskontakten.
Redo	Systemet kan aktiveras.	Tryck på återgångsknappen.
Ventilfel—Starta om för återställning	Ventilfel rapporteras.	Kontrollera ledningarna och starta sedan om maskinen för att försöka återställa.
AutoTrac ej aktivt	AutoTrac är inte aktiverat.	Koppla in AutoTrac.

zb48j1t,1693893916402 -67-05SEP23-2/2

Felsökningskoder

Felsöknings-kod	Beskrivning	Rekommenderad åtgärd
168.03	Brytarkontrollerad spänning är högre än normalt.	Kontrollera strömförsörjningen.
168.04	Brytarstyrd spänning är under normalt.	Kontrollera strömförsörjningen.
629	Operativsystemet svarade inte under 1 sekund.	Slå av och på maskinens ström om problemet kvarstår.
517232.02	Redskapets CAN-buss är inaktiv.	Slå av och på maskinens ström om problemet kvarstår.
517857.14	Systemet har flera applikationsstyrenheter på CAN-bussen.	Koppla loss en Application Controller.
523773.03	Hög spänning i maskinens CAN-buss över normalvärdet.	Slå av och på maskinens ström om problemet kvarstår.
523773.04	Hög spänning i maskinens CAN-buss under normalvärdet.	Slå av och på maskinens ström om problemet kvarstår.
523774.03	Maskinens CAN-buss låga spänning är högre än normalt.	Slå av och på maskinens ström om problemet kvarstår.
523774.04	Låg spänning i maskinens CAN-buss under normalvärdet.	Slå av och på maskinens ström om problemet kvarstår.
524215.03	Redskapets höga CAN-busspänning är högre än normalt.	Slå av och på maskinens ström om problemet kvarstår.
524215.04	Redskapets höga CAN-busspänning är lägre än normalt.	Slå av och på maskinens ström om problemet kvarstår.
524217.03	Redskapets låga CAN-busspänning är högre än normalt.	Slå av och på maskinens ström om problemet kvarstår.
524217.04	Redskapets låga CAN-busspänning är lägre än normalt.	Slå av och på maskinens ström om problemet kvarstår.
524259.00	Application Controllerstemperatur är över 90°C (194°F).	Kontrollera att Application Controller är fri från smuts, damm eller främmande föremål.

RW00482.0000987 -67-06OCT21-1/1

Diagnostik

Välj ett av följande:

- Funktionsknappen Aktiv redskapsstyrning > Fliken Felsökning > Felsökning
- Funktionsknappen Plogstyrning > Fliken Felsökning

Visning av felsökning:

- Status (A) – Driftstatus.
- Tillstånd (B)—Krav för att nå varje status.
- Är klar (C) – Anger att ett tillstånd har uppfyllts.

A—Status
B—Skick

C—Är redo

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	B	C	
Status	Conditions	Is Ready	
	Activated	Yes	
	Feedback Sensor (Selected, Available, Calibrated)	Yes, No, No	
	Control Valve (Selected, Available, Calibrated)	Yes, Yes, No	
	GPS Accuracy (Machine, Implement)	Yes, Yes	
	Machine AutoTrac	Yes	
	Steer toggle button was pressed and system is ready to be activated.	No	
	AutoTrac or Follow Mode Active	No	
	Implement Ready	No	
	Valve In Auto	No	
	Is Speed > 0.06 mph (0.1 kph)	No, Yes	
	Operator Presence	Yes	

PC589258 —UN—09AUG23

Felsökning – Aktiv redskapsstyrning

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

PC589259 —UN—09AUG23

Felsökning – Plogstyrning

zb48j1t,1693893964042 -67-05SEP23-1/1

Stegrespons – Aktiv redskapsstyrning

Tryck på funktionsknappen Aktiv redskapsstyrning > Fliken Felsökning > Stegrespons.

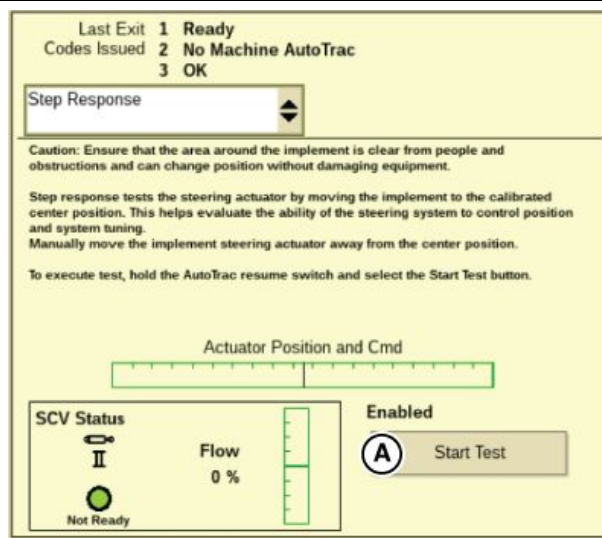
! WARNING: För att undvika personskador, säkerställ att området runt redskapet är fritt från människor och hinder, och att redskapet kan byta position utan att skada utrustningen.

Stegrespons testar ställdonet för styrning genom att föra redskapet till den kalibrerade centrumpositionen. Detta underlättar styrsystemets styrning av position och fininställning.

För redskapets ställning för styrning manuellt bort från centrumpositionen.

Håll AutoTrac-återgångsknappen intryckt och välj knappen Starta test för att genomföra testet (A).

A—Knappen Starta test



Stegrespons

zb48j1t,1693893982740 -67-05SEP23-1/1

PC589270—UN—09AUG23

Frekvenssvep—John Deere Active Implement Guidance

Tryck på funktionsknappen Aktiv redskapsstyrning > Fliken Felsökning > Frekvenssvep.

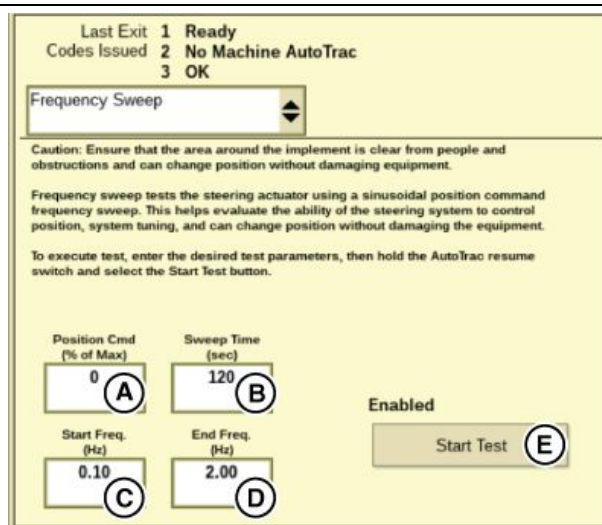
! WARNING: För att undvika personskador, säkerställ att området runt redskapet är fritt från människor och hinder, och att redskapet kan byta position utan att skada utrustningen.

Frekvenssvep testar ställdonet för styrning med hjälp av en sinusformad positionsbegäran. Detta underlättar utvärdering av styrsystemets styrning av position och fininställning samt positionsändring utan att utrustningen skadas.

Ange testparametrar (A–D), håll AutoTrac-återgångsknappen intryckt och välj knappen Starta test (E) för att genomföra testet.

A—Positionsbegäran
B—Sveptid
C—Startfrekvens

D—Slutfrekvens
E—Knappen Starta test



Frekvenssvep

zb48j1t,1693894028541 -67-05SEP23-1/1

PC589271—UN—09AUG23

Positionsbegäran—John Deere Active Implement Guidance

Tryck på funktionsknappen Aktiv redskapsstyrning > Fliken Felsökning > Positionsbegäran.

⚠ WARNING: För att undvika personskador, säkerställ att området runt redskapet är fritt från människor och hinder, och att redskapet kan byta position utan att skada utrustningen.

Positionsbegäran testar ställdonet för styrning genom att föra redskapet till en förarangiven position. Detta underlättar utvärdering av styrsystemets styrning av position och fininställning.

Ange positionsbegäran (A), håll AutoTrac-återgångsknappen intryckt och välj knappen Starta test (B) för att genomföra testet.

A—Positionsbegäran

B—Knappen Starta test

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

Positionsbegäran

zb48j1t,1693894110616 -67-05SEP23-1/1

PC5689272 —UN—09AUG23

Flödesbegäran—John Deere Active Implement Guidance

Tryck på funktionsknappen Aktiv redskapsstyrning > Fliken Felsökning > Flödesbegäran.

⚠ WARNING: För att undvika personskador, säkerställ att området runt redskapet är fritt från människor och hinder, och att redskapet kan byta position utan att skada utrustningen.

Flödesbegäran testar ställdonet för styrning med hjälp av en manuellt angiven flödesbegäran i procent. Detta underlättar utvärdering av effektiva begäranden.

Ange flödesbegäran (A), håll AutoTrac-återgångsknappen intryckt och välj knappen Starta test (B) för att genomföra testet.

A—Flödesbegäran

B—Knappen Starta test

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

Flödesbegäran

zb48j1t,1693894110545 -67-05SEP23-1/1

PC5689273 —UN—09AUG23

Navigeringsensorer—John Deere Active Implement Guidance

Tryck på funktionsknappen Aktiv redskapsstyrning > Fliken Felsökning > Navigeringsensorer.

Navigeringssensorerna visar följande information för det globala positionssystemet (GPS), den primära sensorn och den sekundära sensorn:

- Källa (A)
- Lateralt fel (B)
- Riktningsfel (C)
- Kurvor (D)
- Konfidens (E)
- Källadress (F)
- Primär (G)

A—Källa
B—Lateralt fel
C—Riktningsfel
D—Kurvor

E—Konfidens
F—Källadress
G—Primär

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

Navigeringsensorer

zb48j1t,1693894128823 -67-05SEP23-1/1

PC26431 —UN—25OCT18

Hastighetsreglage – Aktiv redskapsstyrning

Tryck på funktionsknappen Aktiv redskapsstyrning > Fliken Felsökning > Hastighetsstyrning.

Hastighetsvisning:

- Styrningstillstånd (A)
- Begr. tillstånd (B)
- Utgångskod (C)
- Förarbegränsad (D)
- Maskinhastighet (E)
- Hast.begäran (F)

A—Styrningstillstånd
B—Begränsningstillstånd
C—Slutkod

D—Förarbegränsad
E—Maskinhastighet
F—Hastighetsbegäran

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

Hastighetsreglage

zb48j1t,1693894235577 -67-05SEP23-1/1

PC589274 —UN—09AUG23

Felsökning – Plogstyrning

Tryck på funktionsknappen Plogstyrning > Fliken Felsökning.

Visning av felsökning:

- Status (A) – Plogstyrningens driftstatus.
- Tillstånd (B) – Krav för att nå varje status.
- Är redo (C)—Anger om tillståndet har uppfyllts.

A—Status
B—Skick

C—Är redo

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

Felsökning

zb48j1t,1693894235528 -67-05SEP23-1/1

PC589259 —UN—09AUG23

Maskinvara/programvara

Tryck på funktionsknappen Inställning styrenhet > Fliken Felsökning > Hårdvara/programvara på rullgardinsmenyn (A).

Maskinvara/programvara anger följande om tillämpningens styrenhet:

- Maskinvaruversion (B)
- Programversion (C)
- Serienummer (D)
- Primär källadress (E)
- Sekundär källadress (F)

Markera kryssrutan Aktivera CAN-diagnostik (G) för att aktivera sändning av felsökningsvärden och status för CAN-registrering. CAN-inspelningar används vid avancerad felsökning.

A—Rullgardinsmeny
B—Hårdvaruversion
C—Programvaruversion
D—Serienummer

E—Primär källadress
F—Sekundär källadress
G—Kryssrutan Aktivera CAN-felsökning

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	

Maskinvara/programvara

zb48j1t,1693894235476 -67-05SEP23-1/1

PC589260 —UN—09AUG23

Driftstimmar

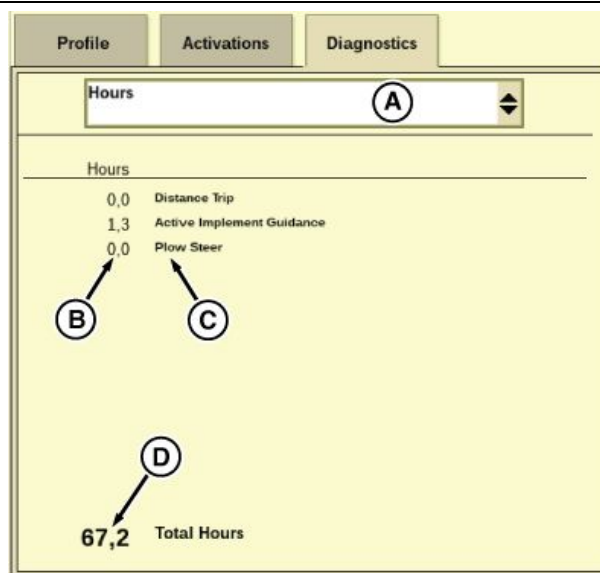
Tryck på funktionsknappen Tillämpningens styrenhet > Fliken Felsökning > Timmar på rullgardinsmenyn (A).

Timmar (B) anger hur länge varje tillämpning (C) har använts med aktiv status.

Timmar totalt (D) hur länge (totalt) tillämpningens styrenhet har använts med aktiv status.

A—Rullgardinsmeny
B—Driftstimmar

C—Funktionspanel
D—Driftstimmar totalt



Driftstimmar

zb48j1t,1693894235420 -67-05SEP23-1/1

PC589261—UN—09AUG23

Felsökning av hydrauluttag

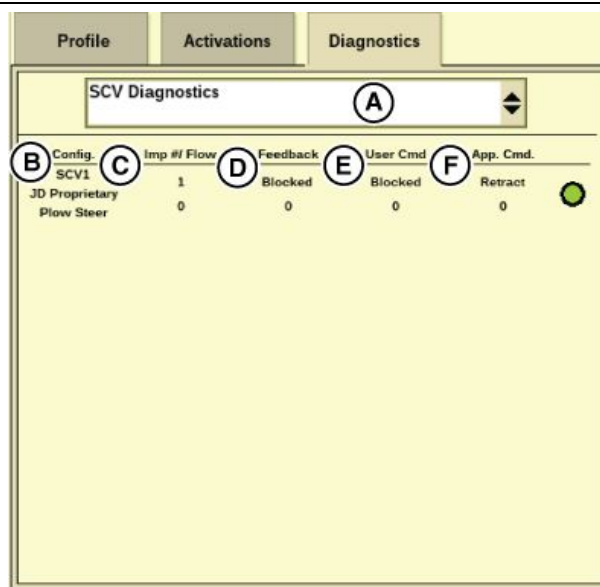
Tryck på funktionsknappen Inställning styrenhet > Fliken Felsökning > SCV-diagnostik på rullgardinsmenyn (A).

Visning av SCV-diagnostik:

- Konfiguration (B)
- Redskapsnummer, flöde (C)
- Sensorfeedback (D)
- Användarbegäran (E)
- Application Controller kommando (F)

Felsökningsvärden för hydrauluttag		
Flödessta- tus	Nummer	Definition
Blockerad	0	Ventilen tillåter inte något flöde.
Utskjutning	1	Ventilen tillåter positivt flöde.
Indragning	2	Ventilen tillåter negativt flöde.
Flytläge	3	Ventilen är öppen.
Fel	14	Ett fel inträffade.

Felsökningsvärden för hydrauluttag



SCV-diagnostik

A—Rullgardinsmeny
B—Konfiguration
C—Redskapsnummer, flöde

D—Sensorfeedback
E—Användarbegäran
F—Application Controller-
begäran

zb48j1t,1693894235326 -67-05SEP23-1/1

PC589262—UN—09AUG23

In-/utsignalvärden

Tryck på funktionsknappen Inställning styrenhet > Fliken Felsökning > In-/utsignalvärden på rullgardinsmenyn (A).

In-/utsignalvärden anger den signaltyp (B–D) och det stiftnummer (E) som används på tillämpningens styrenhetsanslutning.

- Analog signal anger spänning (F).
- Digital signal anger tillstånd (G) och frekvens (H).
- Lågtryckssida anger tillstånd (G) och aktuellt värde (I).

A—Rullgardinsmeny
B—Analog signal
C—Digital signal
D—Lågtryckssidans signal
E—Stiftnummer

F—Spänning
G—Tillstånd
H—Frekvens
I—Ström

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	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	Current (mA) (I)
Low Side Driver 1	E3	0	25
Low Side Driver 2	E2	1	18
Low Side Driver 3	D3	1	10

In-/utsignalvärden

Analog och spänning			Typ av hydrauluttag valt			
Signal	Stift	Spänning	Tidigare JD Proprietary	JD Proprietary	ISO	Utvändig ventil
Analog In 1	G2	Hjulvinkelgivarspänning för det tilldelade hydrauluttaget. (SCV-verktyg för tömning av lastare och hydrauluttag kan även använda den här inmatningen) 0–5 V = 2,5 V = neutral	Den aktuella avlästa hjulvinkelgivarspänningen vid anslutning till det tilldelade hydrauluttaget på redskapets kabelhärva.			
Analog In 2	K2	Hjulvinkelgivarspänning för det tilldelade hydrauluttaget. (SCV-verktyg för tömning av lastare och hydrauluttag kan även använda den här inmatningen) 0–5 V = 2,5 V = neutral	Den aktuella avlästa hjulvinkelgivarspänningen vid anslutning till det tilldelade hydrauluttaget på redskapets kabelhärva.			
Analog In 3	G3	Ej tillämplig för aktiv redskapsstyrning, plogstyrning och trippmätare.	Ej tillämplig			
Analog Ut 1	H1	Hydrauluttagets kommandospänning. 0–5 V, 2,5 V = neutral	När SCV 1 ställs in beordras denna spänning till hydraulikens styrenhet eller till nuvarande signalspänning för respektive SCV om ej i Auto-läget.	Ej tillämplig	Ej tillämplig	Vid konfiguration för hydrauluttag 1, är detta den avlästa spänningen hos den externa hydrauluttags-spaken. Cirka 2,8 V är neutralt. Om spänningen är nära 0 V och/eller inte ändras med rörelse från den fjärrmonterade elektroniska hydrauluttagsstyrspaken, ska du kontrollera att den utvändiga ventilen är ansluten och att lampan lyser.

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1693894270695 -67-05SEP23-1/2

Felsökning

Analog Ut 2	J1	Hydrauluttagets kommandospänning. 0–5 V, 2,5 V = neutral	När SCV 3 ställs in beordras denna spänning till hydraulikens styrenhet eller till nuvarande signalspänning för respektive SCV om ej i Auto-läget.	Ej tillämplig	Ej tillämplig	När SCV 2 ställs in är detta spänningsvärdet för den utvändiga SCV-spaken. Cirka 2,8 V är neutralt. Om spänningen är nära 0 V och/eller inte ändras med rörelse från den fjärrmonterade elektroniska hydrauluttagsstyrspaken, ska du kontrollera att den utvändiga ventilen är ansluten och att lampan lyser.
5 V In	E1	0–5 V sensorspänning. Med redskapsåterkopplingskablagen ansluten är det 5 V. Med traktorns hydrauluttag är spänningen 0 V och ändras med kommando.	Spänningen från hydraulikens styrenhetssystem ska vara 5 V.	Ej tillämplig	Ej tillämplig	Ej tillämplig
5 V Ut	K3	Spänningsförsörjningen för systemet. 0–5 V	Spänningsförsörjningen till systemet ska vara nära 5 V.			

Analog och spänning

Digital signal	Stift	Tillstånd	Frekvens (Hz)
Digital In 1	G1	Extern ventil, fjärrmonterad elektronisk hydrauluttagsstyrspak, 0 = inget kommando, 1 = kommando	Gäller inte för aktiv redskapsstyrning eller plogstyrning.
Digital In 2	K1	Värdet visar 1	
Digital In 3	C3	Gäller inte för aktiv redskapsstyrning eller plogstyrning.	

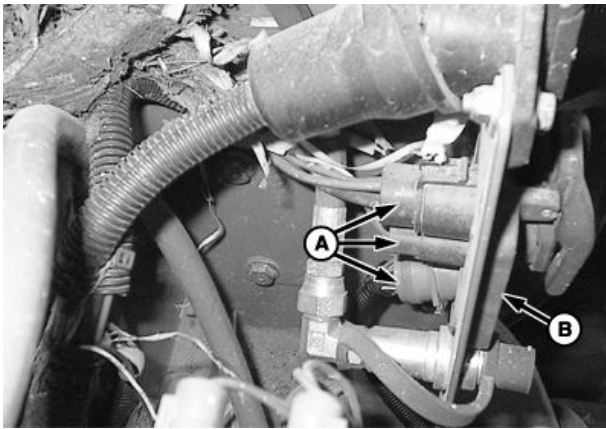
Digital signal

Drivning	Stift	Tillstånd	Ström (mA)
Lågtryckssida 1	E3	Drivning för relä som används för redskap som är utrustade med elektroniska bromsar som låser och frigör rattarna vid vändning, redskap med hydrauliska styrsystem som använder elektroniska värden för att låta styrcylindrarna flyta vid vändningar. 0 = Aktiv redskapsstyrning är inaktiv, 1 = Aktiv redskapsstyrning är aktiv	< 3000 mA
Lågtryckssida 2	E2	Gäller inte för aktiv redskapsstyrning eller plogstyrning.	< 3000 mA
Lågtryckssida 3	D3	Gäller inte för aktiv redskapsstyrning eller plogstyrning.	< 3000 mA

Drivning

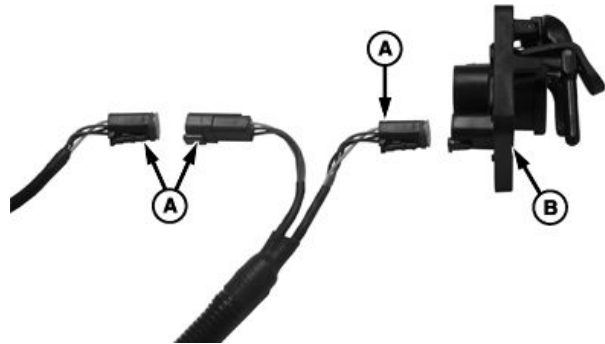
zb48j1t,1693894270695 -67-05SEP23-2/2

Maskinkonfiguration



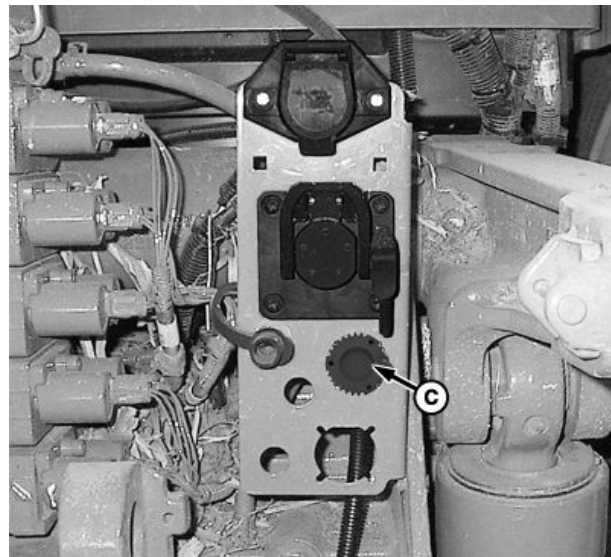
ISO-kontaktidon

PC19673 —UN—28MAY14



Y-kontaktidon

PC19672 —UN—27MAY14



Feedbacksensorns anslutning

PC19674 —UN—28MAY14

A—Anslutningar på maskinsidan
B—ISO-kontaktidon

C—Feedbacksensorns anslutning

Symptom

Redskapet visas inte eller fungerar inte.

Problem

Smutsiga eller lösa anslutningar (A) på maskinsidan av ISO-anslutningen (B).

GreenStar-kabelhärvan är felaktigt ansluten.

Lösning

Rengör anslutningsdonen och sätt ihop dem ordentligt.

Stäng av maskinen och systemet, koppla loss kabelhärvan, rengör den och sätt in den ordentligt.

Symptom	Problem	Lösning
	Kortslutning har uppstått i kabelhärvan.	Kontrollera de elektriska ledningarna med avseende på brott, kortslutning eller andra skador.
	UCC2 Application Controller är ansluten med maskinen påslagen och (eller) aktiva koder på maskinen.	Stäng AV maskinen och koppla bort UCC2 Application Controller helt från systemet. Starta maskinen och vänta tills monitorn är driftklar. Stäng AV maskinen och återanslut UCC2 Application Controller och alla kabelhärvor.
	UCC2 Application Controller kommunicerar inte med CANBUS efter avstängning och påslagning.	Kontrollera att UCC2 Application Controller har brytarstyrd ström. Om UCC2 Application Controller har kontinuerlig effekt stängs den inte av och visas inte på monitorn när maskinen slås på igen.
Hydrauluttaget (SCV) går inte över till automatiskt läge.	SCV-anslutning (tillval) föreligger inte.	Kontrollera att SCV-anslutningen med 9 stift sitter i maskinen.
	SCV är inte konfigurerat.	Kontrollera att SCV är konfigurerat. (Du hittar mer information i Styrkontroll för aktiv redskapsstyrning eller Breddstyrning och Plogkonfiguration för plogstyrning.)
AC (automatisk styrning) visas inte på SCV-monitorn (traktorer i 30-serien eller äldre). Kryssrutan Auto-läge är gråmarkerad och kan inte markeras (traktorer i R-serien).	Smutsigt eller löst anslutningsdon (C) för redskapets återkopplingsgivare på baksidan av maskinen. Tidigare versioner av kablaget hade ett rektangulärt kontaktdon med 10 stift.	Rengör anslutningsdonen och sätt ihop dem ordentligt.
	Tipputtaget är inte i spärrläge.	Kontrollera att tipputtaget är i spärrläge och inte i flytningsläge. SCV-spaken förblir i framåtläget och intar sedan flytningsläget.
	Inställningen är felaktig.	Kontrollera att rätt typ av styrning har valts, att hydrauluttagen har valts vid inställningen av John Deere Active Implement Guidance och att strömmen har stängts av och slagits på igen.
	Felaktigt val av hydrauluttag i CommandCenter (R-serien).	Välj det hydrauluttag som används på CommandCenter.
Systemet rör sig i en riktning.	Raka backventiler har installerats i systemet.	Demontera de två backventilerna.

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1693894927443 -67-07AUG25-2/4

Symptom	Problem	Lösning
	Hydraulslangarna är omkastade.	Flytta hydraulslangarna till rätt plats eller markera kryssrutan Växla utmatn. och kalibrera SCV och feedbacksensorn. (Du hittar mer information i Styrkontroll för aktiv redskapsstyrning eller Breddstyrning och Plogkonfiguration för plogstyrning.)
	UCC2 Application Controller har anslutits när maskinen var igång, vilket har aktiverat felsökningskoder för den hydrauliska styrenheten.	(Se återställa UCC2 Application Controller för mer information.)
Sidoväxlingens trepunktslyft låses i en riktning när vändtegen nås.	Lyftens rörelse är inte parallell med maskinens bakaxel.	Installera en redskapsåterkopplingsgivare och ett givarkablage. Ändra styrvalet från redskapsflyttning till redskapsstyrning. Kalibrera vänster-, höger- och mittläget.
Redskapet styr bort från spåret när AutoTrac-återgångsknappen trycks in.	Hydrauluttagets slangar har kastats om vid anslutningen.	Flytta hydraulslangarna till rätt plats eller markera kryssrutan Växla utmatn. och kalibrera SCV och feedbacksensorn. (Du hittar mer information i Styrkontroll för aktiv redskapsstyrning eller Breddstyrning och Plogkonfiguration för plogstyrning.)
	Fel kontakt för redskapets feedbacksensor är ansluten till hjulvinkelsensorn.	Koppla in rätt redskapsfeedbackanslutning för det hydrauluttag som valts i inställningarna.
Maskinen styr inte mot linjen.	EC visas på hydrauluttagets monitor.	Aktivera AC-läget genom att föra avsedd SCV-styrspak till spärrläget.
Hydraulcylindern reagerar inte som avsett.	Hydraulcylindern läcker.	Kontrollera med avseende på läckage. (Kontakta tillverkaren av redskapets styrcylinder för mer information.) Reparera eller byt ut cylindern. Kontakta din återförsäljare av John Deere eller annan serviceverkstad för analys av dieselbränsle.
	Maskinens hydraultryck är otillräckligt.	Kontrollera maskinens hydraultryck. (Du hittar mer information i maskinens instruktionsbok.)

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1693894927443 -67-07AUG25-3/4

Symptom	Problem	Lösning
		Kontrollera att hydrauloljan håller drifttemperatur.
		Använd hydraulcylindrar av rätt storlek för maskintrycket.
	Balansventilen är felaktigt justerad.	Ställ in balansventilens patroner och utför en tröskelkalibrering.
	Hydraulslangar är felaktigt eller dåligt anslutna.	Kontrollera slangarnas O-ringar, anslut dem på rätt sätt och dra åt anslutningarna.
	Uttaget är fruset.	Aktivera hydraulcylindrarna helt åt höger och åt vänster för hand. Om tillståndet återkommer kan oljan vara förorenad och orsaka igensättning eller så kan hydrauluttaget behöva försees med en skyttelventil som förhindrar borttagning av silt vid lågt flöde.
	Tillämpningen är felaktigt inställd.	Kontrollera att systemet rör sig som avsett under utskjutnings- och indragningstest, och justera känslighet och tröskelvärden vid behov.

zb48j1t,1693894927443 -67-07AUG25-4/4

Symptom	Problem	Lösning
Tillämpningen aktiveras inte.	OK anges inte som status. UCC2 Application Controller har anslutits när maskinen var igång, vilket har aktiverat felsökningskoder för den hydrauliska styrenheten.	(Se Statuskod, felkälla och slutkod för mer information.) 1. Stäng AV maskinen. 2. Koppla bort UCC2 Application Controller, kabelhärvan för kontinuerlig effekt och startkabelanslutningen från hyttens utvändiga bakre panel. 3. Koppla bort CANBUS T-anslutningarna och anslut anslutningen med 4 stift direkt till anslutningen för ISO-redskap. 4. Starta maskinen. Stäng AV maskinen när alla system har startat upp. 5. Återanslut UCC2 Application Controller, kabelhärvan för kontinuerlig effekt och startkabelanslutningen. 6. Återanslut T-anslutningarna för CANBUS mellan anslutningen med 4 stift och anslutningen för ISO-redskap.

zb48j1t,1693894927443 -67-07AUG25-5/4

Utvändig ventil

Symptom	Problem	Lösning
Den utvändiga ventilen svarar inte.	Kontakten till redskapets feedbacksensor för det integrerade hydrauluttaget (SCV) på baksidan av maskinen är anslutet. Tidigare versioner av kabelhärvan hade en rektangelformad anslutning med 10 stift.	Koppla loss kontakten till redskapets feedbacksensor på maskinsidan.
	Den utvändiga ventils kabelhärva är losskopplad.	Anslut den utvändiga ventils kabelhärva. Lysdioden på den utvändiga ventilen ska tändas.
	Den utvändiga ventilen är inte förenlig med maskinens hydraulsystem (öppet eller stängt centrum).	Kontrollera att artikelnumret på den ventil som är monterad på redskapet är förenlig med maskinens hydraulsystem. (Se monteringsanvisningarna för UCC2 Application Controller och den utvändiga ventilen, eller kontakta din John Deere återförsäljare eller en annan serviceverkstad för mer information.)
	Kabelhärvan för styrning av hydrauluttaget har lösa anslutningar eller saknar anslutning till kabelhärvan till Application Controller.	Kontrollera anslutningarna.
	Kabelhärvan för styrning av hydrauluttaget är ansluten till redskapsmottagaren eller kabelhärvan för främre utskjutning.	Kontrollera att kabelhärvan för styrning av hydrauluttaget är ansluten till kabelhärvan för styrning av tillämpningen.
	Backventilen på pumpslangen fungerar inte eller saknas.	Montera, reparera eller byt ut backventilen.

Symptom	Problem	Lösning
Lysdiodlampan är röd.	Ett baktryck har byggts upp i den utvändiga ventilen.	⚠ VARNING: Undvik allvarliga personskador genom att hålla området runt utrustningen fritt. Redskapet kan röra sig när den externa ventilens styrspak flyttas. Slanganslutningen är omkastad, vilket orsakar baktryck. Kontrollera att slangarna är korrekt anslutna. Gör följande om problemet inte avhjälpes: 1. Låt traktorn gå och ställ hydrauliken i flytningsläge. 2. Stäng av maskinen med tändningslåset. 3. Skifta den utvändiga ventilens styrspak mellan lägena flera gånger för hand. 4. Stäng av och slå på strömmen för att släcka den röda lampan.
	Fel på utvändig ventil.	Kontakta din återförsäljare av John Deere eller en annan tjänsteleverantör.

RW00482,00007A8 -67-05AUG25-2/2

Mottagare

Mottagarprecisionsvarning

Uppnå bättre prestanda genom att ansluta mottagaren med den högsta precisionen till den primära maskinen (fordonet).



Mottagarprecisionsvarning

Symptom	Problem	Lösning
Mottagarprecisionsvarningen visas.	Korrektionssignalen är högre på redskapets mottagare.	Delad signal använder maskinens korrektionssignal automatiskt. Installera mottagaren med en högre korrektionssignal på maskinen. Noggrannhetsvarning kopplar inte ur den delade signalen.
Det går inte att använda den delade signalen när maskinen är i rörelse.	Ett programfel har uppstått.	Kontrollera att tillämpningens styrenhet, monitorn och mottagaren har den senaste programvaran.
	Båda mottagarna använder realtidskinematik (RTK) och RTK är påslaget.	Stäng av RTK på redskapets mottagare. (Se StarFire-mottagarens instruktionsbok.)
	Framåt-/bakåtvärdena för redskapets mottagare är inte inställda på noll.	Ställ in redskapets framåt-/bakåtvärden på noll.
Mottagarna är inte länkade med delad signal.	Delad signal är urkopplad i konfigurationssidan för redskapsstyrning.	1. Tryck på menyknappen. 2. Tryck på knappen Tillämpningens styrenhet. 3. Tryck på funktionsknappen för tillämpningens styrenhet. 4. Tryck på knappen Inställning av redskapsstyrning. 5. Välj Delad signal aktiverad i rullgardinsmenyn.

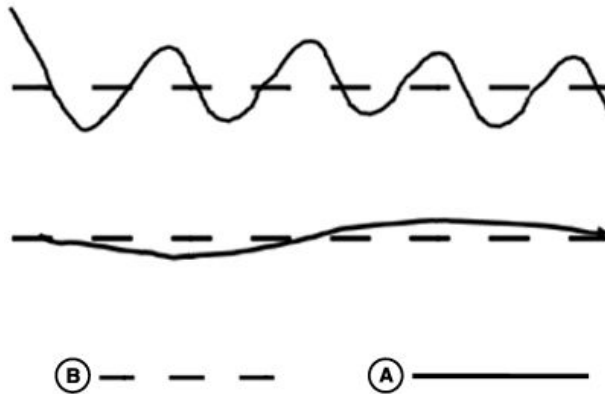
zb48j1t,1693894986469 -67-05SEP23-1/1

Autotrac Vision-kamera

Symptom	Problem	Lösning
Ingen kamera detekterades.	AutoTrac Vision-kameran är inte ansluten eller är lös.	Kontrollera att Vision-kameran är ansluten och inte är lös. Kontakta en auktoriserad återförsäljare eller en annan serviceverkstad om problemet kvarstår.
Det finns ingen bild eller bilden är dålig.	Kameran är smutsig eller skadad.	Kontrollera att kameranlinsen inte är trasig eller skadad. Rengör kameranlinsen.
Den optiska guidningens prestanda är dålig.	Vädret påverkar prestanda.	Stark vind kan orsaka kraftiga böljningar hos säden. Kalibrera systemet en mindre blåsig dag eller om den är tillgänglig, växla till GPS-styrningen. Kontrollera att kameranlinsen är ren. Dammskydd och lera från vinden och regn kan samlas upp på kameranlinsen.
	Direkt solljus som går in i kameran eller svagt dagsljus påverkar prestandan.	Vinkla kameran mot marken med en fri sikt minst två rader bredvid traktorn. Användning av traktorns fält- och färdljus. Om så är tillgängligt, använd GPS-styrningen tills dagsljuset är starkare.
	Kameran är inte i rätt vinkel.	Vinkla kameran mot marken med en fri sikt minst två rader bredvid traktorn.

zb48j1t,1693894999968 -67-07AUG25-1/1

Redskapsprestanda – Aktiv redskapsstyrning

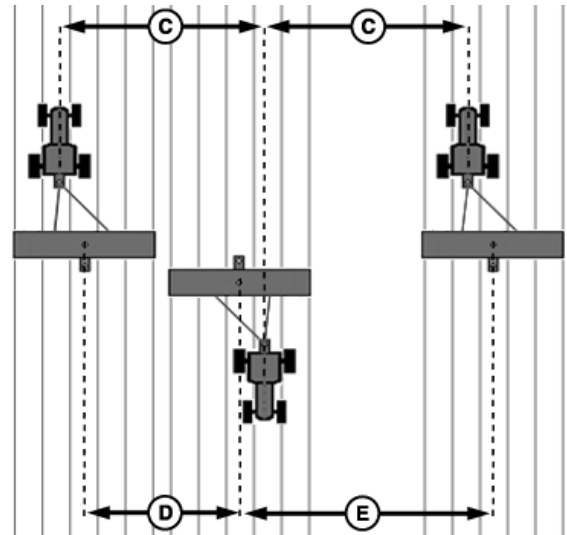


S-körning

A—Redskapets körbana
B—Önskat guidningsspår
C—Maskinens mittpunkt till maskinens mittpunkt, samma avstånd

D—Redskapets mittpunkt till redskapets mittpunkt, kort avstånd

PC19677 —UN—12JUN14



Stort och smalt radavstånd

PC19676 —UN—12JUN14

E—Redskapets mittpunkt till redskapets mittpunkt, långt avstånd

Symptom

Körning i S-spår – Redskapets körbana (A), kontinuerlig rörelse bakåt och framåt över önskat styrningsspår (B).

Problem

Fältförhållanden är dåliga.

Dragbommen är inte i låst läge.

Ackumulerade inställningar för spårning eller linjekänslighet är inte optimerade.

Lösning

Använd traktorns differentialspär i förekommande fall.

Lås dragbommen i läge.

(Se Styrkänslighet för mer information.)

Symptom	Problem	Lösning
Breda och små radavstånd – Det förekommer parallell oförenlighet i radavstånd mellan banor utmed hela fältet.	Maskinens mittpunkt till maskinens mittpunkt (C) är densamma mellan banorna. Redskapets mittpunkt till redskapets mittpunkt (D och E) är olika på varje bana, vilket leder till smala och breda rader mellan banorna.	1. Kontrollera att UCC2 Application Controller, monitorn och mottagaren har den senaste programvaran. (Navigera till programvaruuppdateringar på www.StellarSupport.com.) 2. Slå på terrängkompenseringsmodulen (TCM) och kalibrera den. (Mer information finns i Kalibrera terrängkompenseringsmodulen (TCM).) 3. Kontrollera och justera maskinens viktbelastning, däcktryck och spårvidd. (Du hittar mer information i maskinens instruktionsbok.)
	Redskapets mittpunkt till redskapets mittpunkt är densamma mellan banorna. Redskapet går inte rakt bakom maskinen.	1. Mät och mata in rätt redskapsavstånd. (Se GPS-avstånd för mer information.) 2. Reparera eller byt ut slitna eller skadade redskapskomponenter. (Du hittar mer information i redskapets instruktionsbok.) 3. Justera trepunktslyften. Justera maskinens stödblock och lyftlänkarna till de rekommenderade inställningarna. (Du hittar mer information i maskinens instruktionsbok.) 4. Mät och justera alla radaggregat så att de är symmetriska med redskapets mittlinje. (Du hittar mer information i redskapets instruktionsbok.)
Styrningens AB-linje ligger inte rätt för redskapet.	Ändringar togs inte bort från monitorn från tidigare användning.	Återskapa styrningsspåret med A+-riktning. Den bästa metoden är att ställa in styrningsspår för den mest kritiska funktionen. Använd växlingar för mindre kritiska funktioner på samma fält. Radera alla växlingar när du lämnar fältet. (Monitorns bruksanvisning innehåller mer information om skapande av styrningsspår.)

Fortsättning på nästa sida

zb48j1t,1693895025120 -67-05SEP23-2/3

Symptom	Problem	Lösning
Prestandan är oregelbunden.	Värdet för positionsutspädning av precision (PDOP) överstiger 2,5 med hinder mer än 5 grader över höjden.	Kontrollera att redskapsmottagaren inte skuggas av hinder eller maskinens hytt i någon korriktning.
	RTK-signalen (realtidskinematik) är svag eller sjunker till utökad RTK-differential (RTK-X).	Använd den basstation som ger signal med obehindrad siktlinje.
	PDOP-värdet överstiger 2,5 utan hinder.	Vänta tills satellitupplösningen förbättras. Om inställningar och justeringar görs, registrera de ursprungliga inställningsvärdena för inmatning när PDOP sjunker under 2,5.
	Prestandan blir oregelbunden efter vändning på en vändteg.	Kontrollera att tillämpningens styrenhet, monitorn och mottagaren har den senaste programvaran. (Navigera till programvaruuppdateringar på www.StellarSupport.com .)
Styrsystemet reagerar inte, men status visar OK.	Maskinens styrningsspårfel överstiger den aktiva redskapsstyrningens spårningsfel på redskapet.	Avgör grundorsaken till maskinens höga spårningsfel. (Monitors instruktionsbok innehåller mer information.)
	SCV-tröskeln är för lågt inställd.	Utför en styrningskalibrering. (Du hittar mer information i Styrkalibreringar—John Deere Active Implement Guidance.)

zb48j1t,1693895025120 -67-05SEP23-3/3

Redskapsprestanda – Plogstyrning

Symptom	Problem	Lösning
Hydraulsystemet reagerar inte, men status visar OK.	SCV-tröskeln är för lågt inställd.	Utför en manuell SCV-kalibrering. (Du hittar mer information i Manuell SCV-kalibrering – Plogstyrning.)
	Feedbacksensorn är inte kalibrerad.	Utför en kalibrering av feedbacksensorn. (Du hittar mer information i Plogkonfiguration – Plogstyrning.)
	Breddstyrningskänsligheten eller dödbandsinställningar är felaktig.	Kalibrera breddstyrningskänsligheten eller dödbandsinställningar. (Du hittar mer information i Kalibrera breddstyrning – Plogstyrning.)

RW00482,0000883 -67-06OCT21-1/1

Underhåll

Maskin

Vi hänvisar till tillverkaren av redskapsstyrningsmodulen för serviceförfaranden.

CF86321.0000349 -67-23MAY11-1/1

Checklista före säsongen

Checklistan ska användas innan säsongen börjar samt även om något av följande inträffar:

- En annan traktor eller ett annat redskap införs i systemet.
- En komponent i hydraulsystemet repareras, byts ut eller justeras.
- En komponent från Ag Management Solutions (AMS) byts.

Checklista före säsongen

- ☐ Skaffa den senaste instruktionsboken.
(Se John Deere Technical Information Bookstore för mer information.)

OBS: Se till att utrustningen har en oavbruten strömförsörjning under programvaruuppdateringen. Den tid en programvaruuppdatering tar varierar beroende på utrustningen, nätverk- eller CAN-buss-hastighet och på programvarans filstorlek. Uppdatering av UCC2 Application Controller tar exempelvis i genomsnitt 30 minuter.

- ☐ Uppdatera programvaran. Hämta den senaste programvaran på StellarSupport.com.
 - ☐ Monitor
 - ☐ Maskinmottagare
 - ☐ Redskapsmottagare
 - ☐ Basstationens mottagare

- ☐ Styrenhet
- ☐ Aktivera tillämpningar på monitorn.
- ☐ Inspektera kabelhärvan med avseende på slitage och skador vid klämpunkter, hörn, kanter och stödpunkter. Reparera vid behov.
- ☐ Kontrollera att kabelsatsens anslutningar inte är utslitna så att några trådar är frilagda. Reparera vid behov.
- ☐ Inspektera anslutningarnas tätningar och kopplingsmekanismer. Reparera vid behov.
- ☐ Inspektera anslutningarnas stift med avseende på slitage och korrosion, och kontrollera att de är fria från skräp. Rengör och reparera efter behov.
 - ☐ ISO-anslutning
 - ☐ Mottagare
 - ☐ Monitor
- ☐ Inspektera fästelementen för komponenterna nedan. Dra åt vid behov.
 - ☐ Monitor
 - ☐ Mottagare
 - ☐ Bom
- ☐ Justera tippstagets (SCV) flödesvärden.
- ☐ Justera balansventilen (om tillämpligt).
- ☐ Kalibrera SCV-trösklar.
- ☐ Kalibrera maskinens och redskapets TCM-moduler.
- ☐ Inspektera redskapets hydraulcylinder med avseende på läckor.

(I redskapets instruktionsbok finns detaljerade checklistor.)

RW00482.0000A8C -67-24NOV20-1/1

Daglig checklista

- ☐ Justera inställningarna för linjekänslighet/spårning och ackumulerade inställningar efter markförhållandena.
- ☐ Inspektera kabelsatsen med avseende på slitage och skador vid klämpunkter, hörn, kanter och stödpunkter. Reparera vid behov.
- ☐ Kontrollera att kabelsatsens anslutningar inte är utslitna så att några trådar är frilagda. Reparera vid behov.
- ☐ Inspektera fästelementen för komponenterna nedan. Dra åt vid behov.

- ☐ Display
- ☐ Mottagare
- ☐ Bom
- ☐ Inspektera redskapets styrmekanism med avseende på slitage.
- ☐ Inspektera redskapets återkopplingslänkmekanism med avseende på slitage.
- ☐ Inspektera redskapets hydraulcylinder med avseende på läckor.

(I redskapets instruktionsbok finns detaljerade checklistor.)

RW00482.0000307 -67-12JUN14-1/1

Checklista efter säsongen

- ☐ Inspektera kabelsatsen med avseende på slitage och skador vid klämpunkter, hörn, kanter och stödpunkter. Reparera vid behov.
- ☐ Kontrollera att kabelsatsens anslutningar inte är utslitna så att några trådar är frilagda. Reparera vid behov.
- ☐ Inspektera anslutningarnas tätningar och kopplingsmekanismer. Reparera vid behov.
- ☐ Inspektera anslutningarnas stift med avseende på slitage och korrosion, och kontrollera att de är fria från skräp. Rengör och/eller reparera följande komponenter efter behov:
 - ☐ ISO-kontaktdon
 - ☐ Mottagare

- ☐ Display
- ☐ Inspektera fästelementen för komponenterna nedan. Dra åt vid behov.
 - ☐ Display
 - ☐ Mottagare
 - ☐ Bom
- ☐ Inspektera redskapets styrmekanism med avseende på slitage.
- ☐ Inspektera redskapets återkopplingslänkmekanism med avseende på slitage.
- ☐ Inspektera redskapets hydraulcylinder med avseende på läckor.

(I redskapets instruktionsbok finns detaljerade checklistor.)

RW00482,0000308 -67-02JUN14-1/1

Sida

Sida

B

C

D

E

F

Fliken Felsökning	
Felsökning.....	80-6
Plogstyrning.....	80-10
Flödesbegäran	
John Deere Active Implement Guidance	80-8
Frekvenssvep	
John Deere Active Implement Guidance	80-7
Hastighetsreglage	
John Deere Active Implement Guidance	80-9
Navigeringsensorer	
John Deere Active Implement Guidance	80-9
Positionsbegäran	
John Deere Active Implement Guidance	80-8
Stegrespons	
John Deere Active Implement Guidance	80-7
Flödesbegäran	
John Deere Active Implement Guidance	80-8
Frekvenssvep	
John Deere Active Implement Guidance	80-7
Funktionsbeskrivning.....	30-1

G

GPS-förskjutningar 60B-2
GPS-mottagare..... 40-1

H

Hastighetsreglage.....	60C-8
John Deere Active Implement Guidance	80-9
Hjulvinkelsensorer	40-4
Hydraulsystem	
Hydrauluttagets reglage	
Autoläge	60A-5
Konfigurerar.....	60A-5
Hårdvara.....	30-2

1

iGrade	
Använda John Deere Active Implement	
Guidance med iGrade	60B-1
Inställning	
Breddstyrning	60E-7
GPS-förskjutningar	60B-2
Redskapsspårning	60C-13
RowSense-inställningar	60C-9
Serieportar	60B-4
Utrustningsförskjutningar	60B-2
Inställning av StarFire	60A-1
Inställningsguide	
Översikt	60B-1

Index-1

Sida	Sida
J	O
John Deere Active Implement Guidance	Optimera
Byt ut det programmerbara läsminnet (EPROM).... 30-6	Terrängkompenseringsmodul (TCM) 60A-2
Felsökning	
Maskin 80-14	P
Funktionsbeskrivning 30-1	Placering av komponenter 70-1
Maskinens kompatibilitet 30-6	Plogens konfiguration 60E-4
Programvara och inställningar 30-1	Plogstyrning
Redskapets prestanda 80-23	Driftinställning 60E-6
StarFire-mottagare 40-1	Redskapets prestanda 80-26
Justera	Positionsbegäran
Dubbel balansventil 60A-7	John Deere Active Implement Guidance 80-8
Justera hydrauluttaget (SCV)	Programvara 30-2
GreenStar 3 CommandCenter 60A-6	Programvara och inställningar 30-1
TouchSet-monitor 60A-6	
K	R
Kalibrera	Redskapets prestanda
Breddstyrningens dödgång 60E-6	John Deere Active Implement Guidance 80-23
Breddstyrningens känslighet 60E-6	Plogstyrning 80-26
Styrkänslighet 60C-6	Redskapsautomatik
Terrängkompenseringsmodul (TCM) 60A-2	Koppla ur, inaktivera och deaktivera 70-4
Kalibrering av den automatiska styrningen	Redskapsspårning 60C-13
John Deere Active Implement Guidance 60C-2	RowSense-inställningar 60C-9
Kalibrering av den manuella styrningen	
John Deere Active Implement Guidance 60C-2	S
Kalibrering av feedbacksensor 60C-2	Satellitinformation 80-1
Plogstyrning 60E-4	Serieportar 60B-4
Komponentfunktioner 70-1	Slutkod 80-3
Konfiguration	StarFire framåt/bakåt 60A-1
Kalibrering av feedbacksensor	StarFire höjd 60A-1
John Deere Active Implement Guidance 60C-2	StarFire-mottagare 40-1
Koppla ur, inaktivera och deaktivera	Delad signal 40-1
Redskapsautomatik 70-4	Statuskod 80-3
Krav 30-2	Stegrespons
Körsida 60B-4	John Deere Active Implement Guidance 80-7
M	Styrenhet
Manuell kalibrering av hydrauluttag	Uppgradering 30-6
Plogstyrning 60E-2	Styrkontroll 60C-1
Maskinens kompatibilitet 30-6	Styrsystem
Monitor 40-3	Hjulvinkelsensorer 40-4
Mottagare	Ställa in
StarFire 40-1	Automatiseringsalternativ 60C-10
N	Felkorrektion 60C-7
Navigering 30-3, 30-4	Hastighetsreglage 60C-8
Navigeringsskälla 80-3	Kalibrering av hydrauluttag
Navigeringssensorer	Plogstyrning 60E-2
John Deere Active Implement Guidance 80-9	Körsida 60B-4
	Plogens konfiguration 60E-4
	Styrkalibreringar
	John Deere Active Implement Guidance 60C-2
	Styrkontroll 60C-1
	Styrkänslighet 60C-6

Fortsättning på nästa sida

	Sida		Sida
Traktorns integrerade John Deere Active		Test av breddstyrning	60E-1
Implement Guidance	60D-1	Traktorintegrerad aktiv redskapsstyrning, översikt ...	60D-1
Vision-guidning kamerakalibrering	60C-11		
Säkerhet		U	
Säkert underhåll av maskinen, tillvägagångssätt..	05-2	Underhåll	
Säkerhet, steg och räckan		Maskin.....	100-1
Korrekt användning av steg och räckan.....	05-2	Underhåll av maskinen	100-1
Säkerhet, undvik utsprutande		Uppgradera styrenheten.....	30-6
högtrycksvätskor		Utrustningsförskjutningar.....	60B-2
Risk för utsprutande högtrycksvätskor.....	05-5	Utvändig ventil	
		Maskinens kompatibilitet.....	30-6
T		V	
Terrängkompenseringsmodul (TCM)		Vision-guidning kamerakalibrering	60C-11
Kalibrering.....	60A-2		
Optimera	60A-2		
Placera maskinen rätt och kalibrera.....	60A-3		

