

Guidage d'équipement actif John Deere (N.S. PCXL01A ou B)



JOHN DEERE

LIVRET D'ENTRETIEN

Guidage d'équipement actif John Deere(N.S. PCXL01A ou B)

OMPFP19020 ÉDITION B4 (FRENCH)

CALIFORNIE

Avertissement de la Proposition 65

Les gaz d'échappement des moteurs diesel et certains de leurs éléments sont reconnus, par l'État de Californie, comme pouvant entraîner le cancer, des malformations congénitales et d'autres troubles du système reproducteur.

Si ce produit contient un moteur à essence:

AVERTISSEMENT

Les gaz d'échappement de ce produit contiennent des substances chimiques reconnues par l'État de Californie comme cancérigènes et responsables de malformations congénitales ou autres complications préjudiciables à l'appareil reproductif.

L'État de Californie exige les deux avertissements ci-dessus.

John Deere Ag Management Solutions

PRINTED IN U.S.A.

Introduction

Introduction

MERCI d'avoir acheté ce produit John Deere.

LIRE ATTENTIVEMENT LE PRÉSENT LIVRET afin d'utiliser et d'entretenir correctement le produit. Toute négligence à cet égard peut entraîner des blessures ou des dégâts matériels. Ce livret et les autocollants de sécurité du produit sont éventuellement disponibles dans d'autres langues. (Consulter le concessionnaire John Deere pour passer commande.)

CE LIVRET DOIT ÊTRE CONSIDÉRÉ comme faisant partie intégrante du produit et doit l'accompagner lors de la revente.

LES MESURES données dans ce livret sont exprimées en unités métriques et leurs équivalents US habituels. N'utiliser que les pièces de rechange et les éléments de boulonnerie appropriés. Les éléments de boulonnerie métrique et US nécessitent l'emploi de clés métriques et US correspondantes.

LES INDICATIONS DE CÔTÉ, telles que droite et gauche, s'entendent par rapport au sens de marche avant de la machine ou de l'équipement.

NOTER LES NUMÉROS D'IDENTIFICATION DU PRODUIT (NIP) dans le livret d'entretien. Noter tous les numéros avec exactitude car ils permettraient de retrouver plus facilement le produit en cas de vol. Les communiquer également au concessionnaire lors de toute commande de pièces. Prendre soin de recopier les numéros d'identification sur une feuille séparée à conserver dans un endroit sûr autre que la machine ou le produit.

La GARANTIE est fournie dans le cadre du programme de soutien de John Deere destiné aux clients qui utilisent et entretiennent leur matériel de la façon décrite dans ce manuel. La garantie est expliquée sur le certificat ou la déclaration de garantie qui a dû être remis(e) au client par le concessionnaire.

Cette garantie donne l'assurance que John Deere reprendra ses matériels, s'il s'avère qu'ils sont défectueux, pendant la période de garantie. Dans certains cas, John Deere apporte, souvent à titre gratuit, des améliorations sur le terrain, même après expiration de la période de garantie. Si l'équipement est soumis à un usage abusif ou s'il est modifié en vue d'améliorer ses performances au-delà des spécifications d'usine, la garantie sera annulée et les améliorations pourraient être refusées.

S'il s'agit d'un produit d'occasion, il est de votre intérêt de contacter le concessionnaire John Deere le plus proche et de lui communiquer le numéro de série du tracteur. John Deere sera ainsi en mesure d'informer le client en cas de problèmes ou d'améliorations de produit.

JS56696,0000C4C-28-03FEB17

Librairie des informations techniques John Deere

Il est possible que les fonctionnalités du produit ne soient pas entièrement présentées dans ce document, certaines modifications ayant pu être apportées après la date d'impression. Lire le dernier livret d'entretien avant utilisation. Pour obtenir une copie, consulter le concessionnaire ou visiter techpubs.deere.com.

CZ76372,000071F-28-08OCT19

N° de série:

Table des matières

	Page		Page
Sécurité		Récepteur StarFire™	40-1
Identification des consignes de sécurité	05-1	Console	40-2
Comprendre les termes de mise en garde	05-1	Capteur de braquage	40-3
Respect des consignes de sécurité	05-1	Contrôleur d'application	40-3
Entretien en toute sécurité	05-2	Soupape de contrecharge	40-4
Utilisation correcte du marchepied et des mains courantes	05-2	Soupape externe	40-4
Manipulation des composants électroniques et des supports en toute sécurité	05-2	Interrupteur de hauteur de guidage d'équipement actif	40-5
Utilisation correcte de l'affichage électronique	05-3	Configuration	
Sécurité de l'utilisation des systèmes d'automatisation d'outil	05-3	Configuration de la machine et de l'équipement	60-1
Attention aux liquides sous haute pression	05-4	Connexion d'équipement	60-1
Informations réglementaires et de conformité		Configuration du récepteur StarFire™ de l'équipement	60-1
Identification du code de date	20-1	Attribution de distributeur auxiliaire	60-2
Union économique eurasiatique – EAC	20-1	Décalage latéral du récepteur de l'équipement	60-2
Déclaration de conformité UE	20-3	Décalage longitudinal du récepteur de l'équipement	60-3
Vue d'ensemble du système		Optimisation du module de compensation de terrain (TCM)	60-4
Principe de fonctionnement	30-1	Calibrage du module de compensation de terrain (TCM)	60-5
Conditions du guidage d'équipement actif	30-1	Vérification de l'acheminement du débit hydraulique et de la position du capteur d'angle de roue (direction d'équipement uniquement)	60-6
Accès au contrôleur d'application à l'aide de la console de génération 4	30-2	Calibrage de la direction d'outil (direction d'outil seulement)	60-7
Activation du guidage d'équipement actif	30-2	Réglage du distributeur auxiliaire	60-8
Compatibilité de la machine	30-3	Configuration de la commande hydraulique —Distributeur auxiliaire	60-10
Remplacement de la mémoire morte programmable effaçable (EPROM)	30-3	Configuration de la commande hydraulique —Distributeur externe	60-12
Utilisation du guidage d'équipement actif avec iGrade™	30-3	Réglage de la soupape de contrecharge double	60-12
Légende des touches programmables		Utilisation du guidage d'équipement actif	
Contrôleur d'application 1100—Touche programmable de configuration	35-1	Fonctionnement de base du système de guidage d'équipement actif	70A-1
Contrôleur d'application 1100—Touche programmable principale	35-1	Fonctionnement du guidage d'équipement actif	70A-2
GreenStar™—Touche programmable de guidage	35-1	Sélection du mode pour engagement	70A-2
Récepteur StarFire™—Touche programmable StarFire™	35-1	Sélection des fonctionnalités de guidage en option	70A-2
Récepteur StarFire™—Touche programmable RTK	35-2	Engagement du guidage d'équipement actif	70A-4
Récepteur StarFire™—Touche programmable Satellite	35-2	Réglage des paramètres de sensibilité	70A-6
Récepteur StarFire™—Touche programmable Diagnostics	35-2	Désactivation du guidage d'équipement actif	70A-7
Vue d'ensemble des composants			
Moniteur et système de commande	40-1		

Suite, voir page suivante

*Livret original. Toutes les informations, illustrations et caractéristiques
contenues dans la présente publication sont à jour au moment de la
publication, le constructeur se réservant le droit d'apporter sans notification
toute modification jugée appropriée.*

Page

Optimisation du guidage d'équipement actif

Optimiser les performances AutoTrac™ de la machine	70B-1
Optimisation du guidage d'équipement actif	70B-2

Déconnexion du guidage d'équipement actif

Déconnexion du système de Guidage d'équipement actif	75A-1
--	-------

Installation tierce

Pilote du circuit "low side"	75B-1
------------------------------------	-------

Pannes et remèdes

Informations satellite	80-1
Réinitialisation du contrôleur d'application UCC2	80-1
Réinitialisation des paramètres du contrôleur d'application 1100	80-2
État du système	80-4
Tensions d'entrée/de sortie (I/O)	80-5
Configuration de la machine	80-7
Distributeur externe	80-11
Performances de l'équipement	80-13
Récepteur	80-16
Triage des données	80-17
Nettoyage du terminal virtuel ISOBUS	80-17

Entretien

Machine	100-1
Liste de vérifications en début de saison	100-1
Liste de vérifications quotidiennes	100-1
Liste de vérifications d'après saison	100-1

Publications d'entretien John Deere disponibles

Informations techniques	SERVLIT-1
-------------------------------	-----------

Nous vous aidons à faire votre travail

John Deere est toujours là où il le faut	IBC-1
--	-------

Sécurité

Identification des consignes de sécurité



T81389—UN—28JUN13

Ceci est un symbole de mise en garde. Il est apposé sur la machine ou utilisé dans le présent livret pour prévenir d'un risque de blessure.

Prendre toutes les précautions recommandées et suivre les consignes de sécurité.

DX.ALERT-28-03OCT22

précautions générales de sécurité sont mentionnées sur les autocollants de sécurité portant la mention ATTENTION. Dans le présent manuel, le terme ATTENTION attire l'attention sur les messages de sécurité.

DX.SIGNAL-28-05OCT16

Respect des consignes de sécurité



TS201—UN—15APR13

Comprendre les termes de mise en garde



TS187—28—03JUN19

DANGER; Le terme de mise en garde DANGER indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, pourrait entraîner la mort ou des blessures graves.

AVERTISSEMENT; Le terme de mise en garde AVERTISSEMENT indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, pourrait entraîner la mort ou des blessures graves.

ATTENTION; Le terme de mise en garde ATTENTION indique une situation dangereuse qui, si elle n'est pas évitée, peut entraîner des blessures de gravité légère ou moyenne. ATTENTION peut également être utilisé pour alerter contre des pratiques dangereuses associées à des événements pouvant entraîner des blessures.

Le symbole de mise en garde est accompagné d'un terme, tel que DANGER, AVERTISSEMENT ou ATTENTION. Le terme DANGER signale les dangers les plus graves. Le terme DANGER ou AVERTISSEMENT indique des risques spécifiques. Les

Lire attentivement tous les conseils de sécurité contenus dans cette publication et ceux apposés sur la machine. Veiller à ce que les autocollants de sécurité soient lisibles. Remplacer les autocollants de sécurité manquants ou endommagés. S'assurer que les autocollants adéquats sont apposés sur les nouveaux équipements et les pièces de rechange. Des autocollants de rechange sont disponibles auprès du concessionnaire John Deere.

Il peut exister des informations de sécurité supplémentaires non reproduites dans ce livret d'entretien sur les pièces et les composants provenant de fournisseurs.

Se familiariser avec l'utilisation de la machine et de ses commandes. Ne jamais laisser une personne non instruite utiliser la machine.

Maintenir la machine en permanence en bon état de fonctionnement. Toute modification illicite risque d'en affecter le fonctionnement et/ou la sécurité et d'en réduire la durée de vie.

Prendre contact avec le concessionnaire John Deere en cas de difficultés à comprendre certaines parties de cette publication et pour obtenir une assistance.

DX.READ-28-01AUG22

Entretien en toute sécurité



TS218—UN—23AUG88

Avant de passer au travail, veiller à bien comprendre les instructions d'entretien. Tenir la zone de travail sèche et propre.

Ne jamais effectuer d'opérations de lubrification, d'entretien ou de réglage lorsque la machine est en mouvement. Garder les mains, les pieds et les vêtements à l'écart des pièces en mouvement. Débrancher toute source d'alimentation et actionner les commandes pour relâcher la pression. Abaisser l'équipement au sol. Arrêter le moteur. Retirer la clé. Laisser la machine refroidir.

Placer des supports stables sous les éléments de la machine devant être relevés pour les opérations d'entretien.

Veiller à ce que toutes les pièces soient en bon état et installées correctement. Effectuer les réparations immédiatement. Remplacer les pièces usées ou détériorées. Éliminer toute accumulation de graisse, d'huile ou de débris.

Sur les équipements automoteurs, débrancher le(s) câble(s) de masse (—) de la (des) batterie(s) avant d'intervenir sur l'installation électrique ou d'effectuer des travaux de soudage sur la machine.

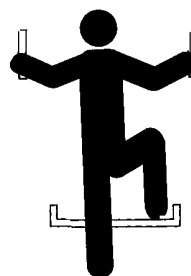
Sur un équipement tracté, débrancher les faisceaux de fils du tracteur avant de travailler sur l'installation électrique ou de procéder à des travaux de soudage.

Toute chute pendant le nettoyage ou le travail en

hauteur peut provoquer des blessures graves. Utiliser une échelle ou une plate-forme permettant d'accéder facilement à l'emplacement voulu. Veiller à utiliser des mains courantes et des marchepieds robustes et sûrs.

DX,SERV-28-28FEB17

Utilisation correcte du marchepied et des mains courantes



T133468—UN—15APR13

Pour éviter les chutes, monter et descendre face à la machine en utilisant le marchepied. Veiller à toujours maintenir le contact en trois points, avec le marchepied, les poignées et les mains courantes.

Redoubler de prudence lorsque les surfaces sont rendues glissantes par de la boue, de la neige ou de l'humidité. Veiller à ce que les marches soient toujours propres, sans traces de graisse ou d'huile. Ne jamais descendre de la machine en sautant. Ne jamais monter sur une machine ni en descendre lorsqu'elle est en mouvement.

DX,WW,MOUNT-28-12OCT11

Manipulation des composants électroniques et des supports en toute sécurité



TS249—UN—23AUG88

Les chutes survenant lors de la pose ou de la dépose des composants électroniques montés sur l'équipement peuvent provoquer des blessures graves. Utiliser une échelle ou une plate-forme permettant d'accéder facilement à chaque emplacement de montage. Veiller à utiliser des mains courantes et des marchepieds

robustes et sûrs. Ne pas poser ou déposer les composants par temps humide ou en cas de gel.

Pour installer une station de base RTK ou en faire l'entretien sur une tour ou toute autre structure élevée, faire appel à un grimpeur certifié.

Si l'on procède à l'installation ou à l'entretien d'un mât de récepteur de positionnement global utilisé sur un équipement, utiliser des techniques de levage appropriées et porter un équipement de protection adapté. Le mât est lourd et peut être difficile à manipuler. Deux personnes sont nécessaires si les emplacements de montage ne sont pas accessibles à partir du sol ou d'une plate-forme de service.

DX,WW,RECEIVER-28-24AUG10

Utilisation correcte de l'affichage électronique

Les affichages électroniques sont des dispositifs secondaires permettant à l'utilisateur d'effectuer le travail dans les champs, d'améliorer son confort et de se divertir. Les affichages offrent une gamme étendue de fonctionnalités; ils sont utilisés dans de nombreuses applications de système de machine et peuvent être utilisés avec d'autres dispositifs secondaires tels que les appareils électroniques portatifs.

Un dispositif secondaire est un appareil qui n'est pas requis pour l'utilisation principale de la machine. L'utilisateur est toujours responsable de la sécurité de l'utilisation et du contrôle de la machine.

Pour éviter toute blessure lors de l'utilisation de la machine:

- Positionner l'affichage comme indiqué dans la notice de montage. S'assurer que l'appareil est bien fixé, qu'il n'obstrue pas la vue du conducteur et qu'il n'interfère pas avec les commandes de la machine.
- Ne pas se laisser distraire par la console. Rester vigilant. Faire attention à la machine et à la zone environnante.
- Ne pas modifier les réglages ni accéder aux fonctions nécessitant une utilisation prolongée des commandes de la console pendant que la machine se déplace. Arrêter la machine dans un endroit sûr et la mettre en position de stationnement avant d'entreprendre de telles opérations.
- Veiller à ce que le volume sonore ne couvre pas le bruit de la circulation et des véhicules d'urgence.

Pour garantir la sécurité de l'utilisation, certaines fonctions des consoles peuvent être désactivées, à moins que le mouvement de la machine soit limité ou qu'elle se trouve en position de stationnement. Le contournement de ce dispositif de sécurité peut enfreindre les lois applicables et entraîner des détériorations ou des blessures graves, voire mortelles.

Utiliser la fonctionnalité disponible de la console seulement quand les conditions permettent de le faire en toute sécurité et conformément aux instructions fournies. Lors de toute utilisation d'un dispositif secondaire, toujours se conformer à la réglementation locale en vigueur pour circuler en toute sécurité sur la voie publique.

DX,ELEC,DISPLAY-28-13JAN15

Sécurité de l'utilisation des systèmes d'automatisation d'outil



PC13793—UN—25MAY11

Ne pas utiliser les systèmes d'automatisation d'outil sur la voie publique. Toujours désactiver les systèmes d'automatisation d'outil avant d'entrer sur une voie publique. Ne pas essayer d'activer un système d'automatisation d'outil pendant le déplacement sur route.

Les systèmes d'automatisation d'outil sont prévus pour aider l'opérateur à travailler plus efficacement sur le site. L'opérateur est toujours responsable du trajet de la machine.

Les systèmes d'automatisation d'outil incluent toutes les applications destinées à automatiser les mouvements de l'outil. Cela comprend, sans s'y limiter, iGrade™ et le Guidage d'outil actif.

Pour éviter tout risque de blessure pour l'opérateur et les personnes se trouvant à proximité:

- Vérifier que la machine, l'outil et les systèmes d'automatisation sont configurés correctement.
- Rester vigilant et faire attention à la zone environnante.
- Prendre le contrôle de la machine en cas de

iGrade est une marque commerciale de Deere & Company

nécessité pour éviter les dangers dans les parcelles ainsi que les collisions avec les personnes se trouvant à proximité, le matériel ou d'autres obstacles.

- Arrêter la machine si les conditions de visibilité sont telles qu'il est difficile de l'utiliser ou d'identifier les personnes ou les obstacles qui se trouvent sur son trajet.

CF86321,0000366-28-19DEC13

Attention aux liquides sous haute pression



X9811—UN—23AUG88

Vérifier régulièrement – au moins une fois par an – que les flexibles hydrauliques sont exempts de fuites, de vrillage, de coupures, de fissures, d'abrasion, de corrosion, de bulles, de tresses de fils exposées, ou de tout autre signe d'usure ou de détérioration.

Remplacer immédiatement les flexibles usés ou endommagés par des pièces de rechange approuvées par John Deere.

Du liquide s'échappant sous pression peut avoir suffisamment de force pour pénétrer sous la peau, causant de sérieuses blessures.

Afin de prévenir tout accident, éliminer la pression avant de débrancher des conduites hydrauliques ou autres. Avant de rétablir la pression, s'assurer que tous les raccords sont serrés.

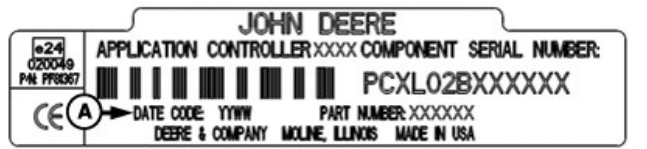
Rechercher les fuites à l'aide d'un morceau de carton. Se protéger les mains et le corps des liquides sous haute pression.

En cas d'accident, consulter immédiatement un médecin. Tout liquide ayant pénétré sous la peau doit être retiré par intervention chirurgicale dans les quelques heures qui suivent pour éviter les risques de gangrène. Les médecins n'étant pas familiarisés à ce type de blessure doivent s'adresser à un service médical compétent. Ces informations peuvent être obtenues en anglais auprès du service médical de Deere & Company à Moline, Illinois, États-Unis, au numéro de téléphone suivant: 1-800-822-8262 ou +1 309-748-5636.

DX,FLUID-28-12OCT11

Informations réglementaires et de conformité

Identification du code de date



PC20030—UN—23SEP14

Exemple d'étiquette de produit

Utiliser le code de date (A) figurant sur l'étiquette du produit pour déterminer la date de fabrication. "YY" (B) correspond aux deux derniers chiffres de l'année de fabrication; "WW" (C) correspond au numéro de semaine de l'année civile de fabrication.

NOTE: Le numéro de semaine de fabrication est compris entre 01 et 53.

DATE CODE YY WW

Below the date code, there are two circled letters: (B) under 'YY' and (C) under 'WW'.

PC17574—UN—16AUG13

Exemple de code de date

- A—Code de date (date de fabrication)
- B—Deux derniers chiffres de l'année de fabrication
- C—Numéro de semaine de l'année civile de fabrication

Code de date		
YY	Deux derniers chiffres de l'année de fabrication	Exemple: 11 = 2011 12 = 2012 13 = 2013
WW	Numéro de semaine de l'année civile de fabrication	Exemple: 01, 02, 03...53

RW00482,00003F4-28-23SEP14

Union économique eurasiatique – EAC

Eurasian Economic Union - EAC

Information for products that bear conformity mark of the Eurasian Economic Union member states

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

Universal CAN Application Controller
Model: John Deere Application Controller
Made in USA

Name and address of the authorized representative in the Eurasian Economic Union:
Limited Liability Company "John Deere Rus"

Address: 142050, Russia, Moscow region, Domodedovo district, Domodedovo, Beliy Stolbi micro district, vladeny "Warehouse 104," Building 2.

For technical support, please contact your dealer.

EAC

PC24107—UN—13APR17

Евразийский экономический союз (ЕАЭС)

Информация об изделиях, которые имеют знак соответствия требованиям технических регламентов Евразийского экономического союза (ЕАЭС)

Производитель: Компания Deere & Company
г. Молин, Штат Иллинойс, США

Универсальный CAN контроллер приложений
модель: John Deere Application Controller
Сделано в США.

Наименование и адрес уполномоченного представителя на территории Евразийского экономического союза (ЕАЭС): Общество с ограниченной ответственностью "Джон Дир Русь"

Адрес: 142050, Россия, Московская область, Домодедовский район, г. Домодедово, микрорайон "Белые столбы", владение "Склады 104," стр. 2.

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



PC24108—UN—20APR17
RW00482,00000FA-28-20APR17

Déclaration de conformité UE

Deere & Company
Moline, Illinois, États-Unis

Le soussigné déclare par la présente que:

Produit: Contrôleur d'application

Modèle(s): XL01, XL02

est/sont conforme(s) à toutes les prescriptions et exigences essentielles des directives suivantes:

DIRECTIVE	NUMÉRO	MÉTHODE DE CERTIFICATION
Directive de compatibilité électromagnétique	2014/30/UE	Annexe II de la directive

Le produit est conforme aux normes et/ou autres documents normatifs suivants:

ISO 14982: 1998

Nom et adresse de la personne de la Communauté européenne autorisée à établir le dossier technique de construction:

Brigitte Birk
John Deere GmbH & Co. KG
Mannheim Regional Center (Zentralfunktionen)
John Deere Strasse 70
D-68163 Mannheim, Allemagne

Cette déclaration de conformité est émise sous l'unique responsabilité du fabricant.

Lieu de délivrance de la déclaration: Urbandale, Iowa, U.S.A

Date de délivrance de la déclaration: 27 avril 2016

Nom: Aaron Senneff

Titre: Manager - Software Development



DXCE01—UN—28APR09
RW00482,00000F9-28-13MAR18

Vue d'ensemble du système

Principe de fonctionnement

Le guidage d'équipement actif permet de diriger la machine et un outil de façon indépendante sur un passage commun. Le guidage d'équipement actif se synchronise avec AutoTrac™ pour guider l'équipement sur le même passage généré que la machine. Le guidage d'équipement actif utilise le contrôleur d'application 1100 pour calculer la position de l'équipement selon une ligne AB. Le mode de commande d'équipement applique une conception d'équipement spécifique au calcul de la position. Le contrôleur d'application 1100 commande le mécanisme de direction hydraulique de l'équipement à déclencher à l'aide d'une commande hydraulique jusqu'à ce que l'équipement ait atteint une position souhaitée.

Options de mode de commande de positionnement de l'équipement

Des systèmes de direction de tiers sont disponibles selon le type, la marque et le modèle de l'équipement. Il existe deux modes de commande de positionnement de l'équipement disponibles dans le guidage d'équipement actif. Sélectionner le mode correspondant le mieux à la conception de l'équipement et au mécanisme de positionnement.

- **Commande d'outil** est un mode de commande pour les équipements avec relevages hydrauliques ou les équipements avec un mouvement de direction parallèle à l'essieu arrière de la machine. Le contrôleur d'application 1100 n'utilise que les données du système de positionnement par satellites (GPS) de l'équipement pour les calculs et les commandes. Il n'utilise ou ne nécessite pas les données du capteur de réaction.
- **Direction d'outil** est un mode de commande qui utilise les données GPS du récepteur d'outil et les données de réaction d'un potentiomètre de mécanisme de direction d'outil ou d'un capteur à effet Hall. Selon les performances de l'équipement, l'opérateur est tenu de régler la sensibilité de la direction et le guidage par l'affichage. Le contrôleur d'application 1100 utilise les données GPS et de réaction de l'équipement pour les calculs et les commandes. Le calibrage du potentiomètre ou du capteur à effet Hall est nécessaire lors de la configuration.

Options de commande hydraulique

- **Commande de distributeur auxiliaire** est utilisée lorsque la machine est équipée de distributeurs auxiliaires à commande électronique. Le contrôleur d'application 1100 envoie une tension du signal au contrôleur hydraulique de la machine pour commander le débit hydraulique du distributeur auxiliaire au mécanisme de direction de l'équipement jusqu'à ce que la position de l'équipement souhaitée soit atteinte. Le calibrage des seuils du distributeur

auxiliaire par l'affichage est nécessaire au moment de la configuration et à chaque altération du circuit hydraulique. En raison des variations normales des distributeurs auxiliaires, chaque machine a ses propres valeurs de seuil de tension du signal de distributeur auxiliaire. Les circuits hydrauliques qui ne régulent pas le débit hydraulique de retour nécessitent une soupape de contrecharge pour maintenir une pression de retour du système pour une performance constante.

- **Commande de distributeur externe** est utilisée lorsque les distributeurs auxiliaires à commande électronique ne sont pas utilisés. Le contrôleur d'application 1100 envoie une tension du signal à un distributeur externe qui commande la quantité du débit hydraulique au mécanisme de direction de l'équipement jusqu'à ce que la position de l'équipement souhaitée soit atteinte. Les huiles de retour et d'alimentation hydraulique sont acheminées à travers le distributeur externe, qui ne nécessite pas de soupape de contrecharge.

RW00482,00002F3-28-22SEP14

Conditions du guidage d'équipement actif

Matériel:

- Console GreenStar™ 2, console GreenStar™ 3, GreenStar™ 3 CommandCenter™, console universelle John Deere 4640, ou 4600 CommandCenter™
- Récepteur StarFire™ avec RTK installé sur la machine
- Récepteur StarFire™ installé sur l'équipement
- Contrôleur d'application 1100

NOTE: Le capteur de braquage est requis pour le mode de commande de direction de l'équipement uniquement. Il n'est pas requis pour les applications de déplacement d'équipement.

- Capteur d'angle de roue monté sur l'équipement
- Mécanisme de direction hydraulique d'équipement
- Divers faisceaux associés à l'alimentation, à l'intégration du contrôleur, à la communication du capteur et aux commandes de direction

Logiciel:

- Activation de AutoTrac™ sur la console (non requise pour diriger le système manuellement)

NOTE: L'activation du guidage d'équipement actif est affichée sur la page des Activations du contrôleur d'application.

*GreenStar est une marque commerciale de Deere & Company
CommandCenter est une marque commerciale de Deere & Company
StarFire est une marque commerciale de Deere & Company*

AutoTrac est une marque commerciale de Deere & Company

- Activation du guidage d'équipement actif sur le contrôleur d'application 1100
- Configuration d'AutoTrac™ et du guidage d'équipement actif terminée (une configuration incomplète d'AutoTrac™ empêcherait le fonctionnement du guidage)
- Logiciel du récepteur StarFire™ mis à jour avec la dernière version
- Logiciel de la console mis à jour avec la dernière version

RW00482,000025A-28-14MAR18

Accès au contrôleur d'application à l'aide de la console de génération 4

NOTE: COUPER le contact et laisser la console s'éteindre complètement avant de connecter ou de déconnecter des équipements ISOBUS.

Ce livret d'entretien fournit des consignes pour l'utilisation d'une console GreenStar™ 3 2630. Si une console de génération 4 est utilisée, ces instructions sont identiques après avoir atteint le contrôleur d'application 1100.



Bouton Menu

PC17269—UN—15JUL13

1. Sélectionner le bouton Menu.



Onglet Applications

PC21496—UN—05OCT15

2. Sélectionner l'onglet Applications.



Application Terminal Virtuel ISOBUS

PC16682—UN—18MAR13

3. Sélectionner l'application Terminal virtuel ISOBUS.



Bouton Menu Terminal Virtuel ISOBUS

PC15293—UN—18MAR13

4. Sélectionner le bouton Menu Terminal virtuel ISOBUS.



Équipements ISOBUS branchés

PC22167—UN—23FEB16

A—Bouton Contrôleur d'application 1100

B—Bouton OK

5. Sélectionner le bouton (A) du contrôleur d'application 1100.
6. Sélectionner le bouton (B) OK.

RW00482,00005AD-28-22MAR18

Activation du guidage d'équipement actif

Pour utiliser le guidage d'équipement actif, un code d'activation à 26 chiffres est requis pour le contrôleur d'application 1100. Contacter le concessionnaire John Deere et fournir le numéro de série du contrôleur d'application 1100.



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.



PC14926—UN—27APR12

Bouton Contrôleur d'application 1100

2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application.



PC12961—UN—13APR15

Touche programmable Configuration

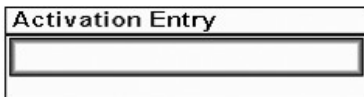
3. Sélectionner la touche programmable Configuration.



PC17966—UN—07NOV13

Bouton Entrée d'activation

4. Appuyer sur le bouton Entrée d'activation.



PC17967—UN—07NOV13

Case Entrée d'activation

5. Cocher la case Entrée d'activation, et saisir le code d'activation.



PC22267—UN—14MAR16

Bouton Accepter

6. Sélectionner le bouton Accepter.
7. Éteindre la machine, attendre que la console s'éteigne, puis redémarrer la machine.

RW00482,00000F6-28-14MAR18

(Se reporter à Distributeur externe dans la section Composants pour plus d'informations.)

RW00482,0000350-28-09JUL14

Remplacement de la mémoire morte programmable effaçable (EPROM)

L'EPROM est contenue dans le contrôleur hydraulique du tracteur. Sur certains modèles anciens des tracteurs séries 8000 et 9000, il est nécessaire de remplacer l'EPROM. Cela peut nécessiter le remplacement de l'EPROM seulement ou du contrôleur hydraulique du tracteur.

Pour de plus amples informations sur les exigences en matière d'EPROM et sur la compatibilité, consulter le concessionnaire John Deere.

RW00482,00003A8-28-11AUG14

Utilisation du guidage d'équipement actif avec iGrade™

Le guidage d'équipement actif et iGrade™ peuvent être utilisés sur plusieurs équipements. Par exemple, iGrade™, combiné avec le guidage d'équipement actif, peut être utilisé sur les équipements de formation de lits pour conserver un même gradient de sillon. Cette méthode favorise le drainage du sillon tout en préservant la surface du sol au niveau du lit.

Pour plus d'informations, se reporter au livret d'entretien d'iGrade™.

AE77568,000014D-28-15SEP15

Compatibilité de la machine

La partie guidage du Guidage d'outil actif est compatible sur les machines équipées d'AutoTrac™ intégré, AutoTrac™ Universel ou du contrôleur AutoTrac™.

Le kit de distributeur externe du guidage d'équipement actif permet d'ajouter une commande hydraulique sur les machines non pourvues de commandes hydrauliques installées en usine.

iGrade est une marque commerciale de Deere & Company

Légende des touches programmables

Contrôleur d'application 1100—Touche programmable de configuration



PC21157—UN—11MAY15

Touche programmable Configuration

- Sélection de commande—Sélectionner le type de commande pour le distributeur auxiliaire 1 or distributeur auxiliaire 3.
- Configuration du seuil de distributeur auxiliaire—Saisir le seuil d'extension et de rétractation et tester le distributeur en l'allumant et en l'éteignant.
- Configuration du port série—Configurer les communications du port série.
- Tensions E/S—Afficher les relevés des tensions d'Entrée/Sortie (E/S).
- Entrée Activation—Saisir les activations spécifiques du contrôleur d'application 1100.

RW00482,00004F0-28-29JUL15

GreenStar™—Touche programmable de guidage



PC21148—UN—11MAY15

Touche programmable Guidage

- Onglet Affichage—Afficher la carte, sélectionner le nom de la chenille, modifier la sensibilité de la direction, afficher le graphique circulaire AutoTrac™, ou allumer ou éteindre la direction AutoTrac™.
- Onglet Paramètres de guidage—Configurer le mode de guidage, les réglages de guidage généraux, les réglages de la chenille, les réglages avancés AutoTrac™, et les réglages lightbar.
- Onglet Paramètres de décalage—Réglage des paramètres de décalage et allumer ou éteindre les décalages.

RW00482,00004F4-28-29JUL15

Contrôleur d'application 1100—Touche programmable principale



PC21156—UN—11MAY15

Touche programmable Principale

- Commande principale—Afficher les informations et sélectionner les fonctions opérationnelles pour le type de commande sélectionné (distributeur auxiliaire 1 ou distributeur auxiliaire 3).
- Configuration de commande—Configurer et saisir les entrées requises pour le type de commande sélectionné (distributeur auxiliaire 1 ou distributeur auxiliaire 3).
- Informations sur la version—Afficher les informations spécifiques au contrôleur de l'application, réinitialiser les valeurs par défauts d'usine, ou allumer ou éteindre les codes de diagnostic du bus CAN.

RW00482,00004F3-28-29JUL15

Récepteur StarFire™—Touche programmable StarFire™



PC21154—UN—11MAY15

Touche programmable StarFire™

- Onglet Info—Afficher les informations générales StarFire™ et GPS.
- Onglet Configuration—Configuration du sens de montage StarFire™, longitudinal, hauteur, optimisation des zones d'ombre, traitement de secours SF2, durée de fonctionnement après l'extinction et calibrage du module de compensation de terrain (TCM).
- Onglet Activations—Saisir les codes d'activations du récepteur StarFire™.
- Onglet Port série—Configurer ou modifier les paramètres du port série.

RW00482,00004F5-28-04MAY16

Récepteur StarFire™—Touche programmable RTK



PC21155—UN—11MAY15

Touche programmable RTK

Sélectionner la touche programmable RTK pour configurer les radios cinématiques en temps réel (RTK).

RW00482,00004F9-28-04MAY16

Récepteur StarFire™—Touche programmable Satellite



PC21153—UN—11MAY15

Touche programmable Informations de satellite

- Onglet profil d'horizon—Afficher le profil d'horizon et les informations de localisation satellites.
- Onglet graphique—Afficher sur un graphique les informations de localisation satellites.

RW00482,00004F6-28-04MAY16

Récepteur StarFire™—Touche programmable Diagnostics



PC21158—UN—11MAY15

Touche programmable Diagnostics

- Onglet Relevés—Afficher StarFire™ et les informations RTK (cinématique en temps réel).
- Onglet Journaux de données—Afficher StarFire™, mode différentiel et informations satellites.
- Onglet Liaison radio—Afficher les messages de liaison radio.

RW00482,00004F7-28-04MAY16

Vue d'ensemble des composants

Moniteur et système de commande

Parce que le moniteur et les systèmes de commande font partie intégrante de la machine, les opérations impliquant les consoles et les contrôleurs électroniques sont illustrées dans ce livret dans les sections appropriées.

La partie moniteur du système: prend les signaux des capteurs d'angle de braquage avec les données pertinentes des GPS des outils et affiche l'activité sur la console montée dans la cabine. L'affichage actif informe l'utilisateur des activités de la machine avant qu'elles soient visibles du siège de l'opérateur.

La partie commande du système: sert à diriger l'outil sur la ligne de guidage désirée. Le système de commande ajuste continuellement le vérin de direction de l'outil pour maintenir une erreur hors passage nulle. Un ajustement continu du système compense les perturbations extérieures du système qui causeraient normalement la sortie de l'outil de la trajectoire désirée.

DK01672,00000CA-28-02JUN11

Récepteur StarFire™



PC23442—UN—02DEC16

Récepteur StarFire™ 6000

Le guidage d'équipement actif nécessite l'installation d'un récepteur StarFire™ 3000, StarFire™ 6000 ou StarFire™ iTC sur la machine et l'équipement. Utiliser des récepteurs de même modèle pour de meilleures performances.

- Les deux récepteurs doivent avoir un niveau de signal RTK sauf en cas d'utilisation du signal partagé.
- Installer le récepteur de l'équipement à moins de 4 m (13.1 ft) au-dessus du sol.
- Le récepteur de l'équipement doit être connecté au bus CAN de l'équipement de la machine via le connecteur ISO.

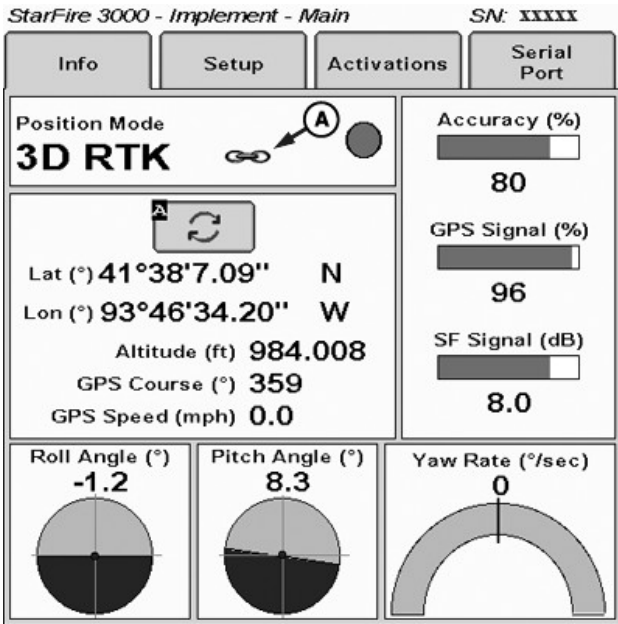
Récepteur StarFire™—Signal partagé

NOTE: Pour utiliser le signal partagé, les récepteurs machine et équipement doivent être du même modèle. Les récepteurs StarFire™ iTC ne peuvent pas partager de signal.

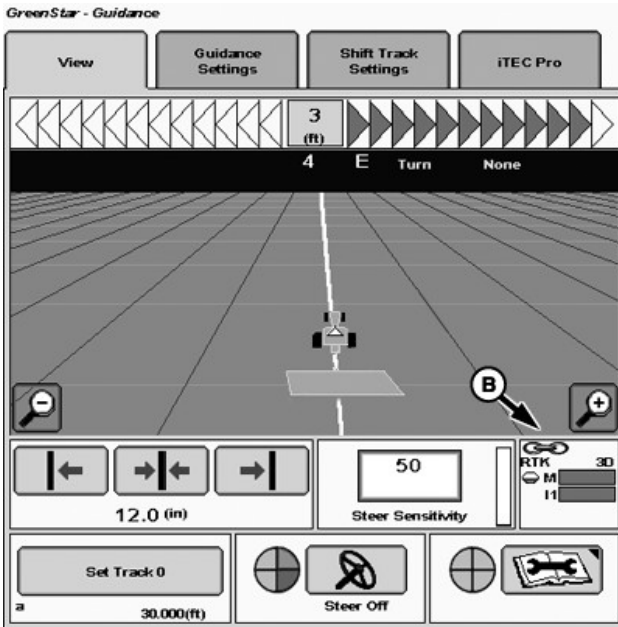
Le signal partagé utilise le signal de correction de la machine pour partager le signal avec le récepteur de l'équipement. Le récepteur avec le signal de correction le plus élevé doit être monté sur la machine pour que le signal partagé fonctionne.

Le signal partagé est automatiquement lié au guidage d'équipement actif et fonctionne avec si les conditions suivantes sont remplies:

- La machine est en mouvement.
- Une console GreenStar™ 3 2630, console universelle John Deere 4640 ou CommandCenter™ 4600 est utilisée.
- Les récepteurs StarFire™ 3000 ou StarFire™ 6000 sont installés sur la machine et l'équipement.
- SF2, SF3 ou RTK est activé sur le récepteur de la machine.
- SF1, SF2, SF3 ou RTK est activé sur le récepteur de l'équipement.
- La fonction Direction de l'équipement ou Décalage de l'équipement est sélectionnée.
- La valeur longitudinale pour le récepteur de l'équipement est réglée sur 0.
- Les dernières mises à jour logicielles sont installées sur la console, les récepteurs et le contrôleur d'application.
- Le type de contrôle SCV1 ou SCV3 n'est pas défini sur iGrade™.



PC13797—UN—02JUN11



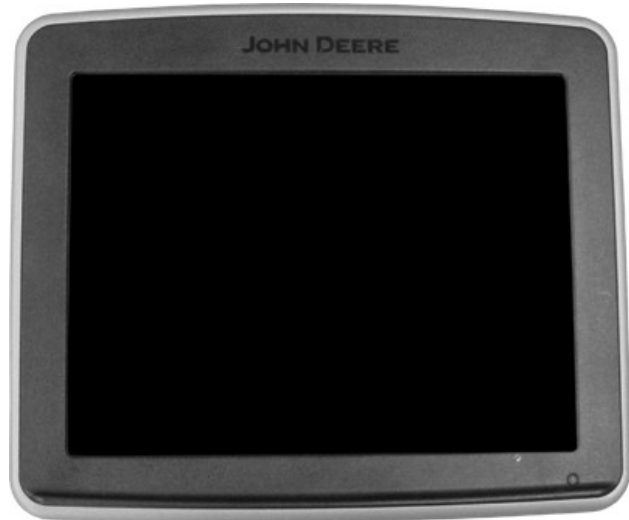
PC17672—UN—16SEP13

A—Lien—Page principale de l'équipement du récepteur
B—Lien—Page de guidage de la console

Pour vérifier que les récepteurs sont reliés, vérifier la page (A) principale de l'équipement du récepteur ou la page (B) Guidage de la console. Le symbole de liaison est affiché si les récepteurs partagent le signal.

RW00482,0000258-28-22MAR18

Console



PC13407—UN—20APR11

Console GreenStar™ 3 2630



PC24742—UN—28SEP17

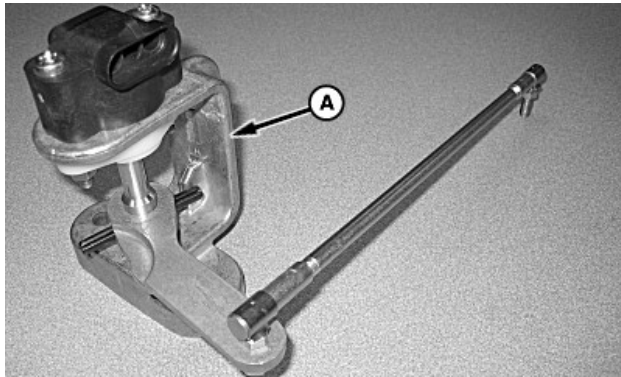
Console universelle John Deere 4640

La console est l'interface utilisateur utilisée par l'utilisateur pour:

- Configurer et calibrer les composants du système.
- Surveiller les performances du système.
- Effectuer les réglages du système.
- Programmer le logiciel.
- Afficher les essais de diagnostic.

RW00482,000022F-28-07FEB18

Capteur de braquage



PC12344—UN—19OCT09



PC12189—UN—14OCT09



PC13565—UN—03MAY11

Capteur à effet Hall

- A—Potentiomètre
B—Capteur à effet Hall

Pour les systèmes de direction d'équipement, un capteur de braquage est utilisé pour la réaction de l'équipement. Un potentiomètre (A) ou un capteur à effet Hall (B) est utilisé comme capteur de braquage.

Quand le vérin de commande de direction s'étend ou se

rétracte, le signal du potentiomètre change pour refléter la position du mécanisme de direction de l'outil. Ce signal fournit les réactions du système de guidage et des sensibilités de direction. Il est utilisé pour commander le mécanisme de direction.

NOTE: Certains dispositifs de direction d'équipement comprennent un capteur de braquage incorporé.

Le capteur de braquage doit être un capteur analogique de 0—5 V.

Monter et étalonner le capteur d'angle de braquage de sorte que sa plage de mouvement soit alignée et symétrique. Un montage inadéquat du capteur entraîne un mauvais fonctionnement. Vérifier que la tringlerie de direction mécanique et hydraulique est réglée conformément aux valeurs prescrites du fabricant.

(Se reporter au livret d'entretien du système de direction pour le système de direction spécifique.)

Conditions d'installation

Pour des performances optimales, installer le capteur de braquage pour obtenir la plus grande plage de tension. Le centre doit être linéaire et de distance égale entre la gauche et la droite.

RW00482,0000351-28-22SEP14

Contrôleur d'application



PC20218—UN—07NOV14

Contrôleur d'application UCC2 avec faisceau

Le contrôleur d'application UCC2 obtient les informations du passage de guidage via la console et le récepteur de la machine. Les informations du passage de guidage sont comparées à l'emplacement du récepteur de l'équipement pour calculer l'erreur de passage de l'équipement. Le contrôleur d'application UCC2 envoie les commandes nécessaires soit au distributeur externe soit au contrôleur hydraulique de la machine pour manipuler le mécanisme de direction de l'équipement pour suivre le passage de guidage. Si

l'équipement utilise le mode de commande de direction de l'équipement, les données du capteur d'angle de roue sont également utilisées pour suivre le passage de guidage.

RW00482,0000337-28-12JAN15

Soupape de contrecharge



PC19769—UN—02JUL14
Soupape de contrecharge

La soupape de contrecharge renvoie le fluide hydraulique une fois que la pression est présente sur le côté alimentation hydraulique de la soupape. La soupape de contrecharge fonctionne en conjonction avec le réglage du débit du circuit hydraulique. Lorsque le débit hydraulique du système est modifié, la soupape de contrecharge nécessite un réglage.

Une soupape de contrecharge est nécessaire lorsque le circuit hydraulique de la machine ne régule pas le débit de retour. Une soupape de contrecharge n'est pas nécessaire lorsque qu'un distributeur externe est utilisé.

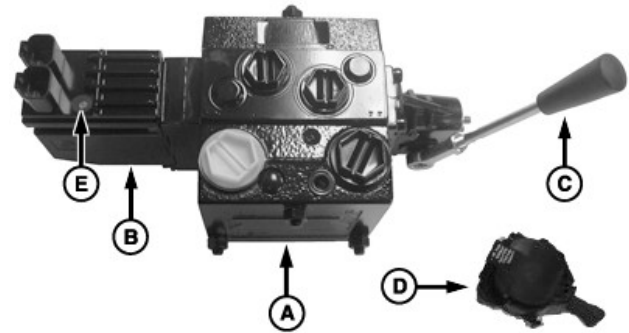
Pour des performances optimales et constantes, installer et régler correctement la soupape de contrecharge.

Les modèles de machine suivants utilisent des distributeurs auxiliaires basés sur CAN nécessitant une soupape de contrecharge et doivent être réglés pour des performances optimales:

- Tracteurs à roues série 8030 (N.S. 40001–).
- Tracteurs à chenilles série 8030 (N.S. 905001–).
- Tracteurs à roues série 9030 (N.S. 013000–).
- Tracteurs à chenilles série 9030 (N.S. 911000–).
- Tous les tracteurs séries 7R, 8R, 8RT, 9R et 9RT.

RW00482,0000338-28-11SEP14

Soupape externe



PC19688—UN—11JUN14

- A—Bloc de commande hydraulique
- B—Corps de soupape électronique
- C—Lever de commande de soupape externe
- D—Lever de commande de distributeur auxiliaire électronique monté à distance
- E—Témoin LED

La soupape externe permet au contrôleur d'application UCC2 de commander le circuit hydraulique de la machine. La conception et la fonctionnalité du distributeur externe John Deere varient pour les circuits hydrauliques à centre ouvert et à centre fermé. Utiliser la soupape externe:

- Si le contrôleur d'application UCC2 n'est pas capable de commander le circuit hydraulique de la machine. Généralement, cette condition se produit dans les anciens modèles de machine ou les machines qui ne sont pas fabriquées par John Deere, mais sont équipées d'un système de guidage John Deere et d'un connecteur ISO.
- Pour conserver les raccordements des distributeurs auxiliaires de la machine. Le distributeur externe peut se brancher sur un distributeur auxiliaire libre du tracteur, ou utiliser un bloc de puissance hydraulique externe comme source de puissance hydraulique provenant de la machine.

Composants de distributeur externe John Deere

Le bloc de commande hydraulique (A) dirige le débit hydraulique vers les vérins hydrauliques pour la position de l'équipement.

Le corps de soupape électronique (B) reçoit les commandes du contrôleur d'application et les communique au bloc de commande hydraulique.

⚠ ATTENTION: Pour éviter les blessures graves, maintenir la zone entourant l'équipement dégagée.

Le mouvement du levier de commande (C) de distributeur externe peut provoquer le mouvement de l'équipement.

Le levier de commande du distributeur externe

commande manuellement le bloc de commande hydraulique.

Le levier de commande du distributeur auxiliaire électronique monté à distance (D) commande manuellement le bloc de commande hydraulique depuis la plate-forme de conduite.

Le témoin à diode DEL (E) indique l'état du système du corps de soupape électrique.

- Vert—La soupape reçoit des commandes du contrôleur.
- Orange—La soupape est sous tension. Aucune commande n'est reçue en provenance du contrôleur.
- Rouge—Indique un problème.

(Se reporter à la section Pannes et remèdes.)

RW00482,0000339-28-11JUN19

Interrupteur de hauteur de guidage d'équipement actif

Les pièces John Deere peuvent être configurées pour de multiples conceptions d'équipement.

Si un interrupteur de hauteur est requis pour l'application, contacter un concessionnaire John Deere.

Le manuel technique John Deere comporte des informations complémentaires.

AE77568,0000124-28-18FEB16

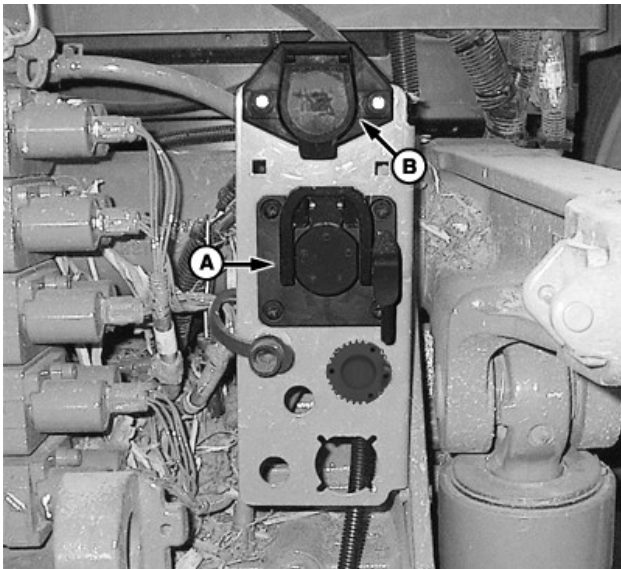
Configuration

Configuration de la machine et de l'équipement

1. Brancher l'équipement.
2. Configurer le récepteur StarFire™ sur l'équipement.
3. Attribuer un type de commande de distributeur auxiliaire.
4. Définir le décalage latéral du récepteur d'outil.
5. Configurer le module de compensation de terrain (TCM) pour les récepteurs de machine et d'outil.
6. Vérifier l'acheminement du débit hydraulique et la position du capteur de braquage (direction d'outil uniquement).
7. Calibrer le capteur d'outil (direction d'outil seulement).
8. Régler le distributeur auxiliaire.
9. Régler la soupape de contrecharge (le cas échéant).
10. Configurer la commande hydraulique pour soit:
 - Distributeur auxiliaire
 - Distributeur externe

RW00482,000033C-28-28JAN15

Connexion d'équipement



PC21197—UN—27MAY15

Arrière du tracteur illustré

A—Connecteur à 9 broches ISO
B—Connecteur d'éclairage

1. Arrêter la machine, serrer le frein de stationnement et retirer la clé de contact.

StarFire est une marque commerciale de Deere & Company

NOTE: Ne pas connecter l'équipement lorsque la machine est en marche. Connecter un équipement à une machine sous tension entraîne des défaillances empêchant le guidage d'équipement actif de fonctionner.

2. Brancher le faisceau du récepteur d'équipement au connecteur (A) ISO à 9 broches.
3. Brancher le faisceau à alimentation constante de l'équipement au connecteur à alimentation constante de la machine.
4. Si l'équipement est configuré avec des phares principaux, brancher le faisceau d'éclairage au connecteur d'éclairage (B).
5. Brancher toutes les autres connexions d'équipement liées à la fixation de l'équipement au tracteur.

NOTE: L'acheminement des flexibles hydrauliques est essentiel au bon fonctionnement. Le distributeur externe a un P estampé pour le raccord du flexible de pression, T pour le raccord du flexible de réservoir ou de retour, et LS pour le raccord du flexible de signal de charge.

6. Si un distributeur externe est utilisé, brancher le flexible de pression et le flexible de réservoir ou de retour du distributeur externe à la machine. En cas d'utilisation de bloc de puissance hydraulique externe pour alimenter le distributeur externe, brancher le flexible de signal de charge.

(Se reporter au livret d'entretien de la machine pour plus d'informations sur la fixation de l'équipement et du circuit hydraulique de l'équipement à la machine.)

AL70325,0000378-28-18FEB16

Configuration du récepteur StarFire™ de l'équipement



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

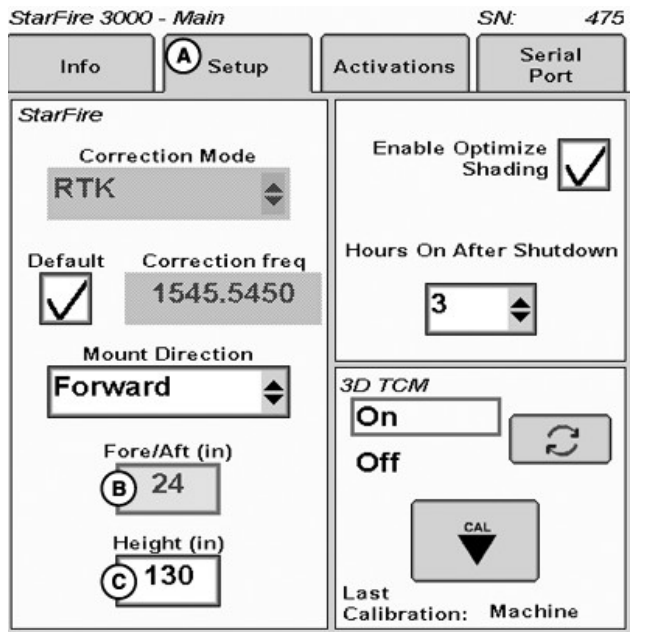
1. Sélectionner le bouton Menu.



PC20634—UN—19DEC14

Bouton du récepteur StarFire™ de l'équipement

2. Sélectionner le bouton Récepteur StarFire™ de l'équipement.



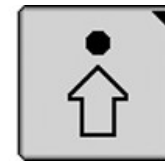
PC20530—UN—10DEC14

- A—Onglet Configuration
B—Champ de saisie Longitudinal
C—Champ de saisie Hauteur

- Sélectionner l'onglet (A) Configuration.
- Saisir 0 pour le décalage longitudinal (B) du récepteur de l'équipement.
- Saisir la hauteur (C) du récepteur de l'équipement. La hauteur est mesurée du sol au centre du dôme. Lors de la mesure de la hauteur, abaisser l'équipement le plus près possible de sa position de travail.

RW00482,000068B-28-14MAR18

- Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



PC12961—UN—13APR15

Touche programmable Configuration

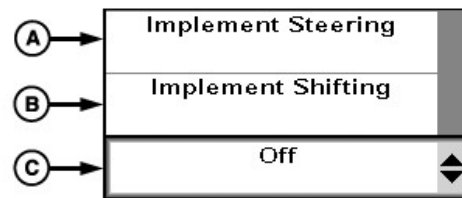
- Sélectionner la touche programmable Configuration.



PC17972—UN—07NOV13

Bouton Sélection de commande

- Sélectionner le bouton Sélection de commande.



PC19788—UN—07JUL14

- A—Direction de l'équipement
B—Décalage de l'équipement
C—Menu déroulant Type de commande du distributeur auxiliaire 3

- Sélectionner Direction (A) de l'équipement ou Décalage (B) de l'équipement, dans le menu (C) déroulant.

- Couper puis remettre le contact de la machine.

RW00482,0000392-28-07MAR18

Attribution de distributeur auxiliaire

IMPORTANT: La sélection du type de commande du distributeur auxiliaire doit correspondre à la connexion au faisceau du capteur de réaction de l'équipement.

NOTE: Pour faciliter les instructions, ce livret utilise le distributeur auxiliaire 3 pour le système Guidage d'équipement actif. L'utilisateur peut choisir d'utiliser le distributeur auxiliaire 1 s'il le désire.

Attribution du type de commande au distributeur auxiliaire 3:



PC14926—UN—27APR12

Bouton Contrôleur d'application 1100

Décalage latéral du récepteur de l'équipement

Si le récepteur de l'équipement ne peut pas être monté sur l'axe médian de l'équipement, saisir un décalage latéral pour tenir compte de l'emplacement du récepteur.

NOTE: Un décalage du système de positionnement par satellites (GPS) de l'équipement est indispensable aux performances du système. Si nécessaire, utiliser uniquement un décalage (latéral ou longitudinal). Pour obtenir des performances optimales, monter le récepteur d'équipement aussi près que possible du décalage zéro.



PC14926—UN—27APR12

Bouton Contrôleur d'application 1100

1. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



PC13072—UN—16NOV10

Touche programmable principale du contrôleur d'application

2. Sélectionner la touche programmable principale du contrôleur d'application.



PC17968—UN—07NOV13

Bouton de configuration de la direction de l'équipement



PC17980—UN—07NOV13

Bouton de configuration du décalage de l'équipement

3. Sélectionner le bouton de configuration de la direction de l'équipement ou le bouton de configuration du décalage de l'équipement.



PC17969—UN—07NOV13

Bouton Décalage GPS de l'équipement

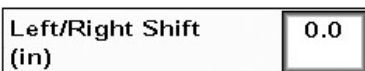
4. Sélectionner le bouton Décalage GPS de l'équipement.



PC17970—UN—07NOV13

Menu déroulant Décalage de la position

5. Dans le menu déroulant, sélectionner un décalage de la position à gauche ou à droite. Sélectionner l'un ou l'autre si le récepteur de l'équipement est centré.



PC17971—UN—07NOV13

Champ de saisie Décalage gauche/droite

6. Saisir la distance entre le centre du récepteur et l'axe médian de l'équipement dans le champ de saisie du décalage à gauche/droite. Saisir 0,0 si le récepteur de l'équipement est centré.

RW00482,00006CA-28-05JUN18

Décalage longitudinal du récepteur de l'équipement

Si le récepteur de l'équipement ne peut pas être monté directement sur le point d'engagement au sol de

l'équipement, saisir un décalage longitudinal pour tenir compte de l'emplacement du récepteur. Le point d'engagement au sol peut être, par exemple, ouvreur de semences sur un semoir de précision.

NOTE: Un décalage du système de positionnement par satellites (GPS) de l'équipement est indispensable aux performances du système. Si nécessaire, utiliser uniquement un décalage (latéral ou longitudinal). Pour obtenir des performances optimales, monter le récepteur d'équipement aussi près que possible du décalage zéro.



PC14926—UN—27APR12

Bouton Contrôleur d'application 1100

1. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



PC13072—UN—16NOV10

Touche programmable principale du contrôleur d'application

2. Sélectionner la touche programmable principale du contrôleur d'application.



PC17968—UN—07NOV13

Bouton de configuration de la direction de l'équipement



PC17980—UN—07NOV13

Bouton de configuration du décalage de l'équipement

3. Sélectionner le bouton de configuration de la direction de l'équipement ou le bouton de configuration du décalage de l'équipement.



PC17969—UN—07NOV13

Bouton Décalage GPS de l'équipement

4. Sélectionner le bouton Décalage GPS de l'équipement.



PC21341—UN—09JUL15

Menu déroulant Décalage GPS

5. Sélectionner Décalage GPS vers l'avant ou vers

l'arrière dans le menu déroulant. Si le récepteur de l'équipement est monté sur ou à l'avant du point d'engagement au sol, sélectionner le décalage GPS vers l'avant. Sélectionner Décalage GPS vers l'arrière si le récepteur de l'équipement est monté derrière le point d'engagement au sol.

Fore/Aft Shift (in)	0.0
---------------------	-----

PC21342—UN—09JUL15

Champ de saisie Décalage longitudinal

- Saisir la distance entre le centre du récepteur et le point d'engagement au sol dans le champ de saisie du décalage longitudinal. Mesurer le long de l'axe central de l'équipement. Saisir 0,0 si le récepteur de l'équipement est centré.

RW00482,00006CB-28-05JUN18

Optimisation du module de compensation de terrain (TCM)

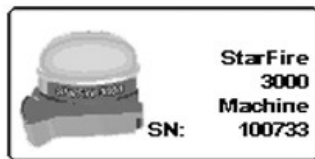
Optimiser le calibrage du module de compensation de terrain en laissant le mesureur inertiel mesurer l'angle d'inclinaison latérale et l'amplitude de lacet avant d'effectuer le calibrage du module de compensation de terrain.



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

- Sélectionner le bouton Menu.



Bouton StarFire™

PC13006—UN—05NOV14

- Sélectionner le bouton StarFire™.



Touche programmable StarFire™

PC21154—UN—11MAY15

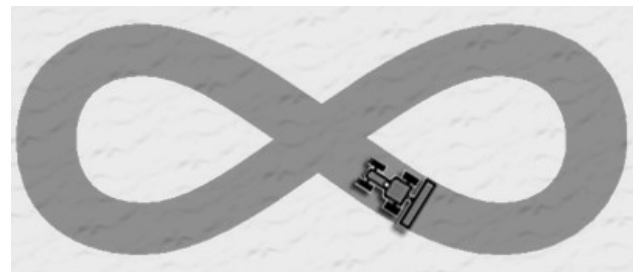
- Appuyer sur la touche programmable StarFire™.

Info A	Setup	Activations	Serial Port
Position Mode 3D RTK B		Accuracy (%) 100	
Lat (°) 41.5915161° Lon (°) -93.6039335° Altitude (ft) 900.000 GPS Course (°) 180 GPS Speed (mph) 0.0		GPS Signal (%) 90 SF Signal (dB) 10.7	
Roll Angle (°) C 0.0	Pitch Angle (°) 0.0	Yaw Rate (°/sec) D 0	

PC24061—UN—06APR17

- A—Onglet Infos
- B—Mode Position
- C—Angle d'inclinaison latérale
- D—Amplitude de lacet

- Sélectionner l'onglet Infos (A).
- Vérifier que le mode Position 3D (B) a établi au moins un signal SF 1.



PC21419—UN—30JUL15

Modèle de conduite pour l'optimisation du module de compensation de terrain

- Conduire deux fois la machine selon le modèle d'optimisation du module de compensation de terrain pour permettre au mesureur inertiel de s'initialiser.
- Terminer le calibrage du module de compensation de terrain.

(Pour plus d'informations, se reporter à Calibrage du module de compensation de terrain (TCM).)

RW00482,0000525-28-14SEP17

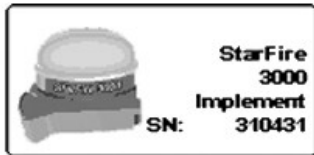
Calibrage du module de compensation de terrain (TCM)



Bouton Menu

PC20197—UN—05NOV14

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton StarFire™

PC20634—UN—19DEC14

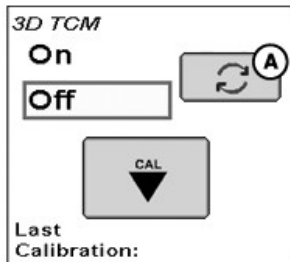
2. Sélectionner le bouton StarFire™.



Onglet Configuration

PC20199—UN—05NOV14

3. Sélectionner l'onglet Configuration.



PC19992—UN—04SEP14

A—Bouton à bascule du TCM

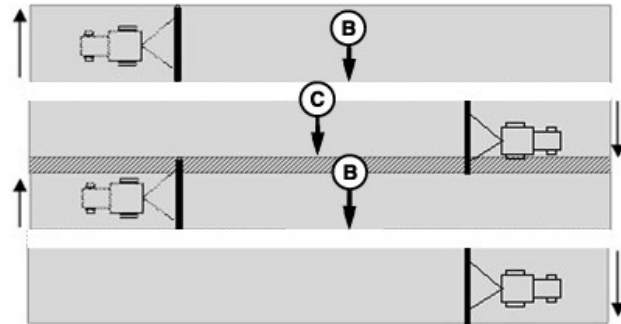
Sélectionner le bouton (A) à bascule du TCM pour allumer et éteindre le TCM. Lorsque le TCM est DÉSACTIVÉ, le message GPS de StarFire™ n'est pas corrigé en fonction des facteurs dynamiques ou de l'inclinaison latérale de la machine. Le TCM est activé par défaut lorsqu'on coupe et remet le contact.

NOTE: Le TCM doit être mis en MARCHE pour activer AutoTrac™.

Calibrer le TCM de façon à ce que le récepteur puisse déterminer l'angle d'inclinaison latérale et l'angle de pas nuls.

Avant le calibrage, vérifier que la machine et l'équipement sont en bon état de fonctionnement et aptes à être utilisés dans les champs. La machine doit être lestée et les pneus correctement gonflés. Abaisser

l'équipement aussi près que possible de la position de travail lors du calibrage.



PC19993—UN—03SEP14

B—Manqué

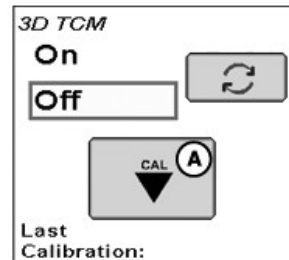
C—Chevauchement

Calibrer le TCM chaque fois que le récepteur est retiré de la machine et refixé ou si l'angle du TCM par rapport à la machine a changé. Les changements de l'angle du TCM par rapport à la machine peuvent créer un décalage et ressembler à un manqué (B) ou un chevauchement (C) d'un passage à l'autre. Une cause possible de ce décalage peut provenir d'un léger décalage du support de montage du StarFire™, d'un léger décalage de la cabine de la machine, ou d'une pression inégale des pneus d'un côté par rapport à l'autre.

Pour éliminer le décalage, positionner la machine et calibrer le TCM, descendre un passage, faire demi-tour et conduire sur le même passage dans le sens opposé. Si la machine ne suit pas le même passage, mesurer la distance de décalage et la saisir dans le décalage de l'équipement.

Positionner la machine et calibrer le module de compensation de terrain (TCM)

1. Garer la machine sur une surface ferme et plane et attendre son arrêt complet (la cabine ne bouge plus).
2. Marquer l'emplacement des pneus ou des chenilles au sol pour noter l'emplacement de l'essieu.



PC19994—UN—04SEP14

A—Bouton Calibrage

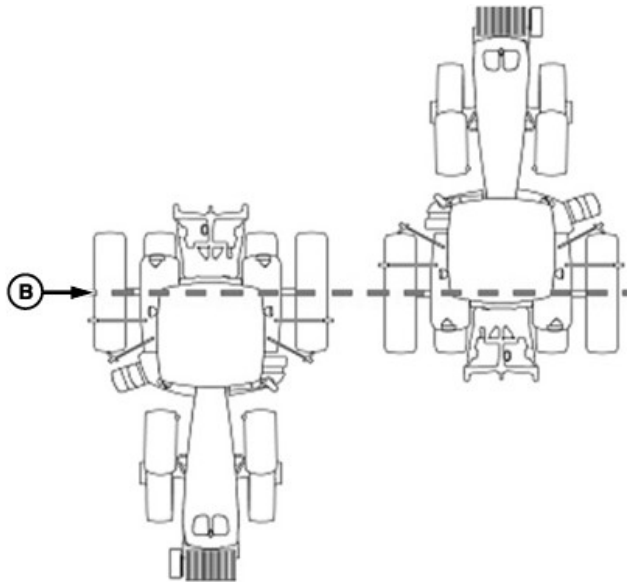
3. Sélectionner le bouton (A) Calibrage.



PC22267—UN—14MAR16

Bouton Accepter

4. Sélectionner le bouton Accepter. La barre d'état du calibrage s'affiche, puis disparaît une fois terminé.
5. Tourner la machine de 180 degrés pour l'orienter dans la direction opposée. S'assurer que les pneus sont à l'emplacement correct pour l'essieu avant fixe ou flottant et que la machine est à l'arrêt complet (la cabine ne bouge plus).

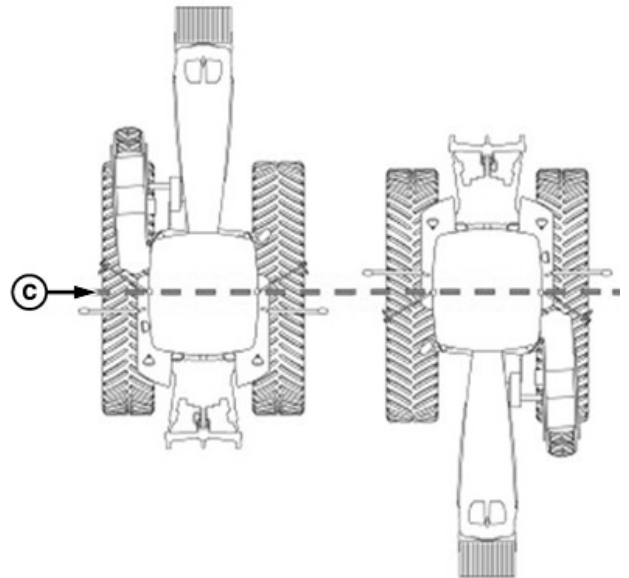


PC19995—UN—03SEP14

Machines à essieu avant flottant

B—Essieu arrière

- Pour les machines à essieu avant flottant (pont avant mécanique, Independent-Link Suspension [ILS™] ou suspension à triple bras [TLS™]), placer les roues de manière que l'essieu (B) arrière se trouve au même endroit lors du calibrage en 2 points.



PC19996—UN—03SEP14

Machines à roues ou chenilles à essieux fixes

C—Point de pivotement de la machine

- Pour les machines à roues ou chenilles avec essieux fixes (tracteurs à chenilles, pulvérisateurs 47 x 0 et 49 x 0, ou tracteurs à roues séries 9000 et 9020), placer les roues ou les chenilles de façon à ce que le point (C) de pivotement de la machine soit au même endroit dans les deux sens.

6. Sélectionner le bouton Accepter. La barre d'état du calibrage s'affiche, puis disparaît une fois terminé.
7. Sélectionner le bouton Accepter pour revenir à l'onglet Configuration. Si le calibrage ne s'est pas déroulé correctement, recalibrer le TCM.

DK01672,000019E-28-22MAR18

Vérification de l'acheminement du débit hydraulique et de la position du capteur d'angle de roue (direction d'équipement uniquement)

Pour un fonctionnement correct, le guidage de l'équipement actif nécessite un débit de retour et d'alimentation correct du fluide hydraulique.



PC14926—UN—27APR12

Bouton Contrôleur d'application 1100

1. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



PC12961—UN—13APR15

Touche programmable Configuration

- Sélectionner la touche programmable Configuration.



PC17989—UN—07NOV13

Bouton Configuration du seuil du distributeur auxiliaire

- Sélectionner le bouton Configuration du seuil du distributeur auxiliaire.

SCV Threshold Setup	
SCV 1 Threshold Setup	
A → Wheel Angle	-1937
B → Sensor Voltage	0.0
Extend Threshold	250
Retract Threshold	250
Valve Test Off	

PC19767—UN—25JUL14

A—Valeur de position du capteur d'angle de roue
B—Tension du capteur

- Étendre ou rétracter le levier de commande du distributeur auxiliaire tout en surveillant la valeur (A) de la position du capteur d'angle de roue et la tension (B) du capteur.

- Extension du distributeur auxiliaire: La tension d'angle de roue et du capteur augmente (par exemple, la tension passe de 2,5 à 5,0).
- Rétraction du distributeur auxiliaire: La tension du capteur diminue (par exemple, la tension passe de 5,0 à 2,5).

Si l'extension ou la rétraction du distributeur auxiliaire entraîne une valeur incorrecte de tension du capteur et d'angle de roue, échanger les conduites hydrauliques.

- Noter la tension du capteur avec le distributeur auxiliaire en:

- position maximum à gauche (rétraction de distributeur auxiliaire).
- position maximum à droite (extension de distributeur auxiliaire).
- position centrale. Tension centrale = (tension maximale de position gauche, plus tension maximale de position droite) divisé par 2.

Régler la position du capteur de braquage si:

- L'équipement ne se déplace pas de façon rectiligne à la valeur de tension de position centrale calculée.
- La différence entre la tension de position centrale et de la tension maximale de position de gauche est inférieure à 1 V.
- La différence entre la tension de position centrale et la tension de position maximum à droite est inférieure à 1 V.

RW00482,000007C-28-08MAR18

Calibrage de la direction d'outil (direction d'outil seulement)

ATTENTION: L'équipement se déplace durant le calibrage. Vérifier que toutes les opérations se font dans un endroit dégagé loin de toute personne. Lire et suivre les instructions intitulées Sécurité de l'utilisation des systèmes d'automatisation d'outil de la section Sécurité avant d'effectuer le calibrage.

NOTE: Le calibrage de la direction de l'équipement n'est pas nécessaire lors de l'utilisation du décalage d'équipement.

Une fois la commande de distributeur auxiliaire attribuée, des pages supplémentaires sont disponibles pour la configuration du guidage d'équipement actif.



PC14926—UN—27APR12

Bouton Contrôleur d'application 1100

- Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



PC13072—UN—16NOV10

Touche programmable principale du contrôleur d'application

- Sélectionner la touche programmable principale du contrôleur d'application.



PC17975—UN—07NOV13

Bouton de configuration de la direction de l'équipement

- Sélectionner le bouton Configuration de la direction de l'équipement.

NOTE: Selon le système de direction, il peut être nécessaire d'avancer lentement pendant le calibrage du capteur d'angle de roue.



PC17976—UN—07NOV13

Bouton Configuration de l'angle de roue

4. Sélectionner le bouton Configuration de l'angle de roue.



PC17977—UN—07NOV13

Bouton Définir position max droite

5. Enclencher le distributeur auxiliaire pour régler la direction de l'équipement à fond vers la droite. Maintenir le levier du distributeur auxiliaire et sélectionner le bouton Définir position max droite.



PC17978—UN—07NOV13

Bouton Définir position max gauche

6. Enclencher le distributeur auxiliaire pour régler la direction de l'équipement à fond à gauche. Maintenir le levier du distributeur auxiliaire et sélectionner le bouton Définir position max gauche.

NOTE: La position centrale est essentielle à la précision de l'acquisition du passage et du fonctionnement. Il peut être nécessaire d'avancer la machine et l'équipement avant de régler la position.



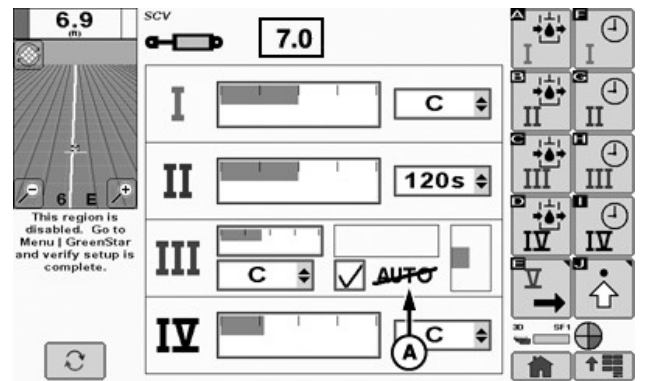
PC17979—UN—07NOV13

Bouton Définir position centrale

7. Engagement du distributeur auxiliaire sur le mécanisme de direction de l'équipement central. Vérifier que le mécanisme de direction place l'équipement perpendiculairement à l'essieu arrière de la machine. Sélectionner le bouton Définir position centrale. Une position centrale correcte peut entraîner une erreur hors passage de zéro.

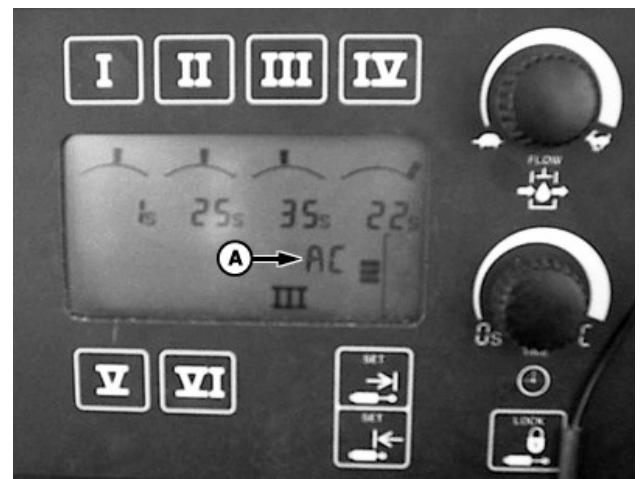
RW00482,00002F6-28-22MAR18

Réglage du distributeur auxiliaire



PC22224—UN—26FEB16

CommandCenter™ GreenStar™ 3



PC22225—UN—26FEB16

Console TouchSet™

A—Témoin du mode Auto

ATTENTION: Des réglages excessifs du débit du distributeur auxiliaire peuvent entraîner un mouvement soudain de la machine lorsque le vérin est actionné. Pour éviter les blessures avant d'engager le bouton du distributeur auxiliaire pour vérifier le débit actuel, vérifier que personne ne se trouve à proximité de la machine. L'extension ou la rétraction complète du vérin doit durer environ 2 secondes.

Pour afficher l'indicateur de mode Auto (A), la commande automatique de distributeur auxiliaire nécessite:

- Contrôleur d'application 1100 installé.
- Type de commande sélectionné pour le distributeur auxiliaire 1 ou 3.

(Se reporter à Attribution d'un distributeur auxiliaire pour sélectionner un type de commande.)

La commande automatique du distributeur auxiliaire s'active lorsque le distributeur auxiliaire est placé dans

la position cran d'arrêt vers l'avant. Le mode automatique nécessite une vitesse de 0,8 km/h (0.5 mph) ou plus pour engager automatiquement le circuit hydraulique de l'équipement.

- CommandCenter™—AUTO barré indique que le mode automatique n'est pas actif. !AUTO! indique une anomalie et que le mode automatique ne fonctionne pas. AUTO indique un fonctionnement normal du mode auto.
- TouchSet™—EC indique que le mode automatique n'est pas actif. AC indique un fonctionnement normal du mode auto.

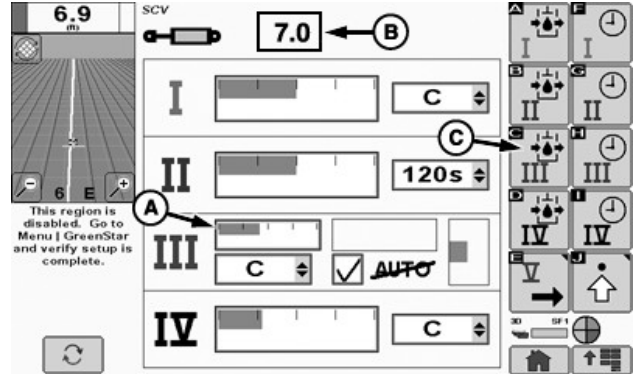
Un réglage de débit de verrouillage du distributeur auxiliaire s'applique aux extensions et rétractions. Le contrôleur d'application 1100 commande automatiquement le minutage du verrouillage lorsqu'un type de commande est sélectionné et le mode automatique est engagé.

Régler le débit de verrouillage pour chaque opération.

(Pour plus d'informations sur les commandes du distributeur auxiliaire, consulter le livret d'entretien de la machine.)

Il est possible d'utiliser le distributeur auxiliaire pour observer le débit en mode de réglage.

1. Sélectionner le bouton Menu.
2. Sélectionner le bouton Distributeur auxiliaire.
3. Sélectionner la touche programmable Réglages avancés.



PC22226—UN—10MAR16

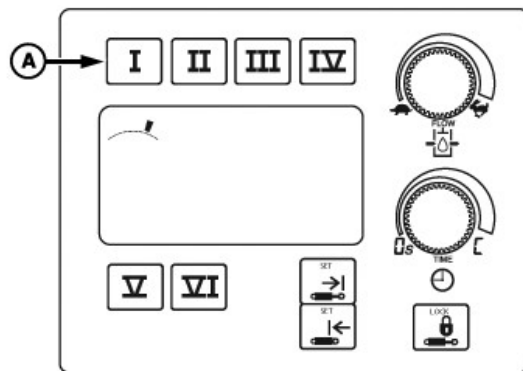
Page d'accueil du distributeur auxiliaire

- A—Graphique à barres de débit de verrouillage
- B—Case du débit de verrouillage
- C—Touche programmable Réglage extension

NOTE: Le graphique (A) à barres représente le débit (B) de verrouillage.

4. Pour naviguer vers le graphique à barres de débit du verrouillage, sélectionner la touche programmable (C) Réglage d'extension pour le distributeur auxiliaire utilisé. Sélectionner le bouton Confirmer pour mettre en surbrillance. Tourner la molette pour régler le débit, puis sélectionner le bouton Confirmer.

Console TouchSet™



PC17987—UN—07NOV13

- A—Boutons de sélection du distributeur auxiliaire

1. Sélectionner le bouton (A) pour le distributeur auxiliaire utilisé. L'écran sous le bouton de sélection du distributeur auxiliaire affiche le débit précédent.

Sortie de débit de distributeur auxiliaire (approximatif)		
Réglages de débit du distributeur auxiliaire	Débit	
	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

^a 0,1 = Réglage de débit minimum

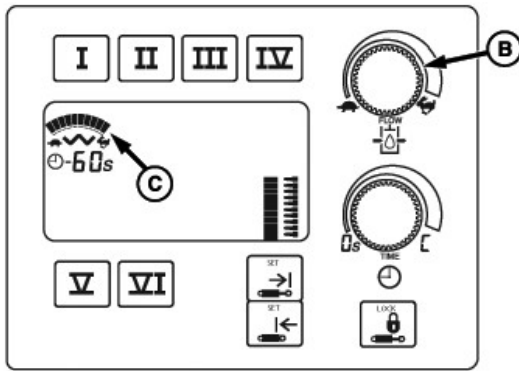
CommandCenter™ GreenStar™ 3



RXA0117610—UN—10JUN11

Bouton Menu CommandARM™ > Bouton distributeur auxiliaire > Touche programmable Paramètres avancé

CommandCenter est une marque commerciale de Deere & Company
TouchSet est une marque commerciale de Deere & Company



PC17988—UN—07NOV13

B—Molette de réglage du débit
C—Graphique à barres

NOTE: À mesure que l'opérateur tourne la molette (B) de réglage du débit, le nombre de segments de ligne augmente ou diminue en fonction du changement du débit.

2. Tourner le cadran de réglage de débit vers la droite pour augmenter le débit ou vers la gauche pour le diminuer. Le réglage du débit s'affiche sur le graphique à barres (C) en même temps que le réglage est effectué.

RW00482,00005DA-28-15MAR18

Configuration de la commande hydraulique —Distributeur auxiliaire

ATTENTION: Pour éviter les blessures graves, maintenir la zone entourant l'équipement dégagée. La procédure nécessite que la machine avance.

L'équipement se déplace durant le calibrage. Lire et suivre les instructions intitulées **Sécurité de l'utilisation des systèmes d'automatisation d'outil** de la section **Sécurité** avant d'effectuer le calibrage.

NOTE: Ne pas calibrer le seuil du distributeur auxiliaire lorsqu'un distributeur externe est utilisé. Pour régler le débit hydraulique vers le distributeur externe, passer à **Réglage de la commande hydraulique—Distributeur externe**.

Les valeurs de seuil sont spécifiques à chaque distributeur auxiliaire en raison des tolérances normales de fabrication. Affiner le réglage de la valeur du seuil à la plus faible valeur qui génère un changement de tension du capteur afin d'obtenir un fonctionnement optimal.

L'essai du distributeur auxiliaire est utilisé pour calibrer le contrôleur d'application 1100 pour déterminer la quantité minimum de signal du contrôleur hydraulique nécessaire avant que le mécanisme de direction ne

bouge. Sans le calibrage du seuil du distributeur auxiliaire, le mécanisme de direction braque plus rapidement dans un sens, moins fort, plus fort ou ne fonctionne pas comme prévu en raison des limitations hydrauliques. Ces problèmes rendent difficile le maintien d'une erreur hors passage nulle par le contrôleur.

NOTE: Sur les conceptions de machine qui utilisent une tringlerie entre la direction hydraulique, le vérin, le mécanisme de direction et le capteur d'angle de roue, il est important que le capteur d'angle de roue se déplace simultanément avec le vérin hydraulique créant un mouvement dans le mécanisme de direction.

Régler le seuil de distributeur auxiliaire si:

- Les valeurs d'extension et de rétraction du vérin sont réglées à 5 ou 250 (réglage par défaut en usine).
- Ces valeurs sont copiées d'une autre machine.
- L'acheminement du flexible hydraulique diffère entre le distributeur auxiliaire 1 et le distributeur auxiliaire 3.
- La remise en état d'un composant hydraulique est effectuée sur la machine ou sur l'équipement.
- La soupape d'équilibrage est réglée.
- Le débit hydraulique est réglé.

Réglage des seuils de distributeur auxiliaire

NOTE: S'assurer que l'huile hydraulique est à la température de fonctionnement avant d'effectuer le calibrage.



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton Contrôleur d'application 1100

PC14926—UN—27APR12

2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



PC12961—UN—13APR15

Touche programmable Configuration

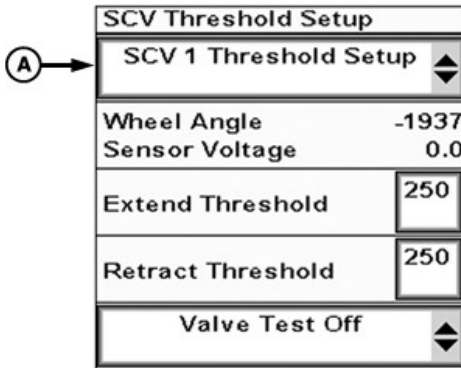
- Sélectionner la touche programmable Configuration.



PC17989—UN—07NOV13

Bouton Configuration du seuil du distributeur auxiliaire

- Sélectionner le bouton Configuration du seuil du distributeur auxiliaire.



PC24069—UN—06APR17

A—Menu déroulant Configuration du seuil du distributeur auxiliaire

- Sélectionner le distributeur auxiliaire utilisé dans le menu (A) déroulant Configuration du seuil du distributeur auxiliaire.

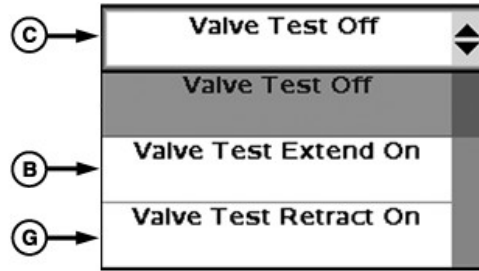
NOTE: Mettre le distributeur auxiliaire sélectionné en mode automatique.

- Placer le distributeur auxiliaire en position cran d'arrêt d'extension, pas de flottement.
- Conduire la machine en marche avant à plus de 0,7 km/h (0.45 mph).

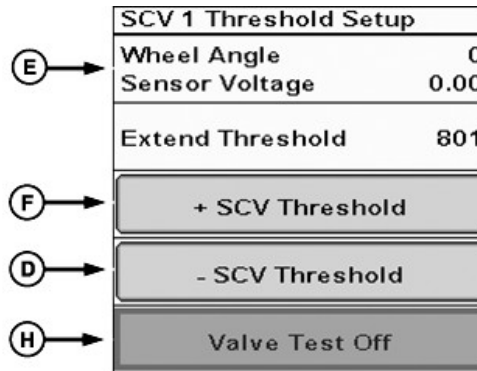
Ne pas engager AutoTrac™.

NOTE: Certains équipements exigent que le capteur soit complètement rétracté pour augmenter la plage de mouvement.

Voir le livret d'entretien de la machine pour les exigences de vitesse sur le distributeur auxiliaire.



PC21356—UN—14JUL15



PC21357—UN—15JUL15

- B—Essai d'extension du distributeur activé
- C—Menu déroulant des essais du distributeur
- D—Bouton Réduire (-) le seuil du distributeur auxiliaire
- E—Tension du capteur
- F—Bouton Augmenter (+) le seuil du distributeur auxiliaire
- G—Essai de rétractation du distributeur activé
- H—Bouton Essai du distributeur désactivé

- Sélectionner Essai d'extension du distributeur activé (B) dans le menu (C) déroulant.
- Sélectionner le bouton (D) de diminution (-) du seuil du distributeur auxiliaire jusqu'à ce qu'il ne génère plus de changement de tension (E) du capteur.
- Sélectionner le bouton (F) d'augmentation (+) du seuil du distributeur auxiliaire jusqu'à ce que la valeur de tension du capteur change aussi lentement que possible tout en maintenant un mouvement continu.

NOTE: Si le vérin de direction de l'équipement atteint sa course maximale ou minimum pendant l'essai, sélectionner l'Essai de rétractation du distributeur activé (G) pour repositionner le vérin.

- Pour terminer le calibrage du seuil d'extension, sélectionner le bouton (H) Essai du distributeur désactivé.
- Sélectionner Essai de rétractation du distributeur activé dans le menu déroulant.
- Sélectionner le bouton Réduire (-) le seuil du distributeur auxiliaire jusqu'à ce qu'il ne génère plus de changement de tension du capteur.
- Sélectionner le bouton d'augmentation (+) du seuil du distributeur auxiliaire jusqu'à ce que la valeur de tension du capteur change aussi lentement que possible tout en maintenant un mouvement continu.

NOTE: Si le vérin de direction de l'équipement atteint sa course maximale ou minimum pendant l'essai, sélectionner l'Essai d'extension du distributeur activé pour repositionner le vérin.

15. Pour terminer le calibrage du seuil de rétraction, sélectionner le bouton Essai du distributeur désactivé.

Si la performance souhaitée n'est pas réalisable, régler le débit hydraulique sur la console de droite ou sur CommandCenter™ pour fournir un débit hydraulique approprié au système de direction de l'équipement. Si les valeurs de seuil sont au maximum, augmenter le réglage du débit hydraulique. Si les valeurs de seuil sont au minimum, diminuer le réglage du débit hydraulique. L'abaissement du seuil est nécessaire uniquement sur des mécanismes à petit vérin ou à faible débit.

NOTE: Une fois le débit hydraulique réglé, refaire la configuration des seuils de distributeur auxiliaire.

Lorsque le calibrage est terminé, vérifier le bon fonctionnement avant d'utiliser le guidage d'équipement actif pendant le travail dans la parcelle.

AL70325,0000379-28-22MAR18

Configuration de la commande hydraulique —Distributeur externe

Pour régler le débit hydraulique:



PC14926—UN—27APR12

Bouton Contrôleur d'application 1100

1. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



PC12961—UN—13APR15

Touche programmable Configuration

2. Sélectionner la touche programmable Configuration.



PC17999—UN—07NOV13

Bouton Configuration du distributeur externe

3. Sélectionner le bouton Configuration du distributeur externe.

(Se reporter à la section Pannes et remèdes si le bouton Configuration du distributeur externe n'est pas affiché.)

External Valve Setup	
SCV 1 Max Flow (%)	100
SCV 3 Max Flow (%)	100

PC18000—UN—07NOV13

Configuration du distributeur externe

A—Débit max distributeur auxiliaire 1 (%)

NOTE: Seul le distributeur auxiliaire 1 peut être utilisé avec un distributeur externe.

4. Régler Débit max du distributeur 1 (%) (A) sur la valeur désirée.

Le débit maximum peut être réglé de 10 à 100 %. La taille du cylindre détermine le meilleur débit.

La valeur Débit max d. aux (%) est établie par défaut à 100. Définir la valeur sur 30 au démarrage. Régler la valeur vers le haut ou vers le bas en fonction des performances de l'équipement pendant le fonctionnement.

NOTE: Lors de l'utilisation du bloc de puissance hydraulique externe, le débit hydraulique vers l'équipement est réglé sur la page Configuration du distributeur externe.

RW00482,0000393-28-08MAR18

Réglage de la soupape de contrecharge double

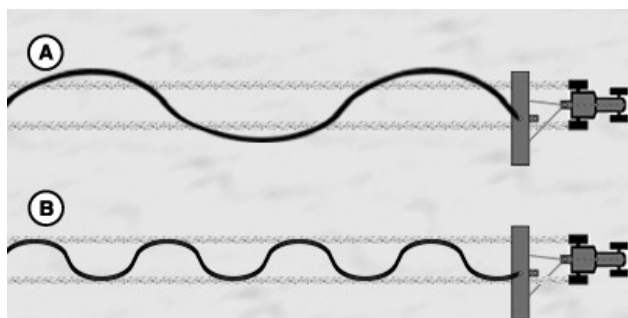
NOTE: Des débits situés entre 11–30 l/min (3–8 gal/min) sont recommandés.

Une fois le débit hydraulique réglé, effectuer un essai de calibrage du seuil du distributeur auxiliaire.

Une soupape de contrecharge contrôle une charge mobile et empêche l'emballement de la charge. Le contrôle de la charge permet une transition fluide du mouvement de l'équipement. Les réglages de la soupape de contrecharge double dépendent du type et de la configuration des vérins hydrauliques.

Tourner la cartouche de la soupape dans le sens horaire pour augmenter la pression.

Tourner la cartouche de la soupape dans le sens antihoraire pour diminuer la pression.



PC23480—UN—09DEC16

Louvoiment de l'équipement

A—Louvoiment lent

B—Louvoiment agressif

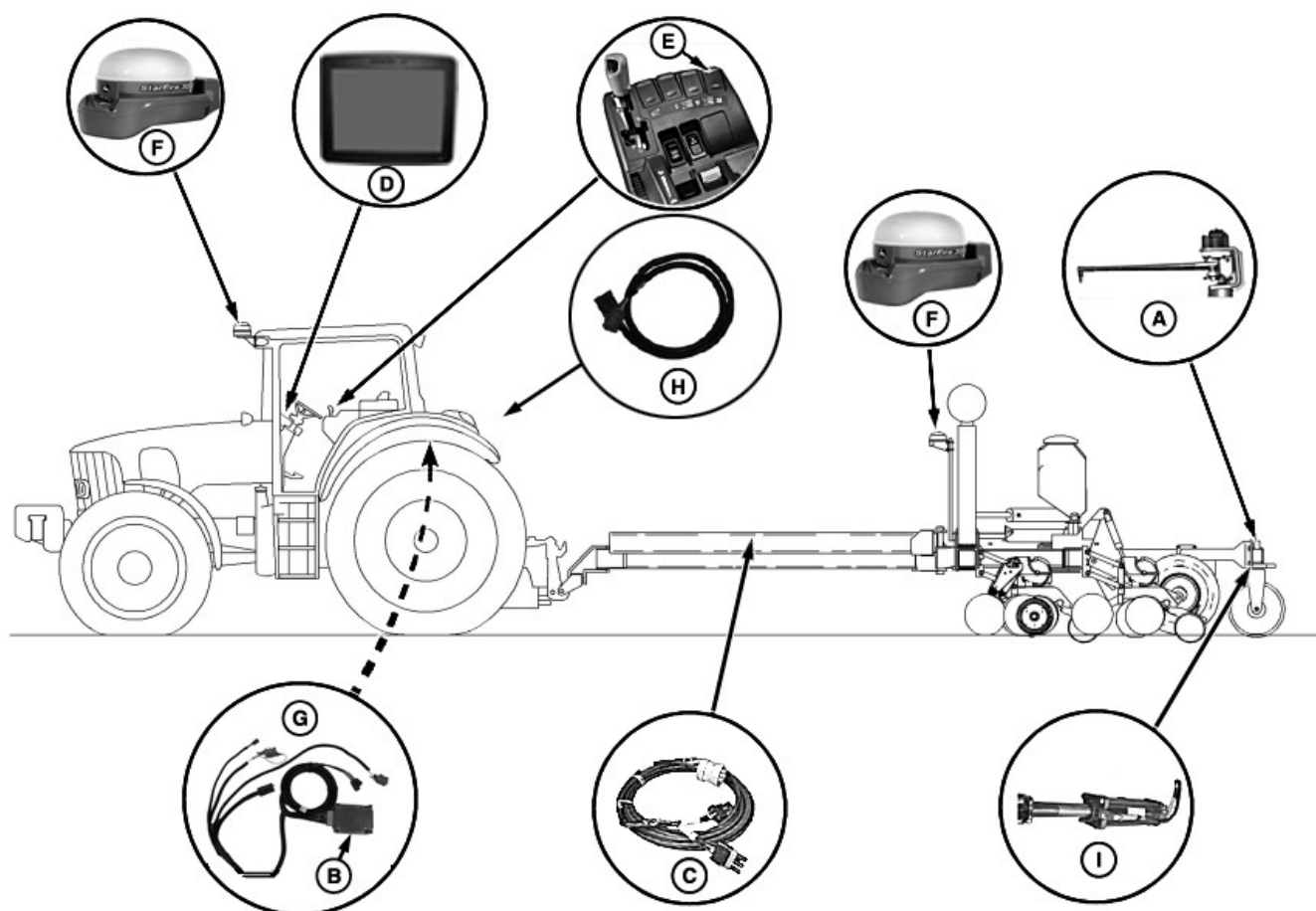
Faire fonctionner le système et surveiller les conditions de terrain. Si l'équipement louvoie, régler la pression de la soupape de contrecharge.

- Si l'équipement louvoie lentement (A), la pression est trop élevée. Tourner la cartouche de distributeur dans le sens antihoraire pour diminuer la pression.
- Si l'équipement louvoie agressivement (B), la pression est trop faible. Tourner la cartouche de la soupape dans le sens horaire pour augmenter la pression.

AE77568,0000297-28-05JAN17

Utilisation du guidage d'équipement actif

Fonctionnement de base du système de guidage d'équipement actif



Aperçu du guidage d'équipement actif

PC18001—UN—09DEC13

- A—Capteur d'angle de roue
- B—Contrôleur d'application 1100
- C—Faisceau du capteur de réaction de l'équipement
- D—Affichage
- E—Levier de commande du distributeur auxiliaire

- Le distributeur auxiliaire est réglé en mode automatique.

NOTE: Le distributeur auxiliaire ne peut pas passer en mode automatique lorsque la machine est en stationnement. Le mode automatique nécessite une vitesse de 0,8 km/h (0.5 mph) ou plus pour engager automatiquement le circuit hydraulique de l'équipement.

- Le capteur (A) d'angle de roue communique l'angle de roue de l'équipement au contrôleur d'application 1100 (B) avec les signaux transmis via le faisceau (C) de réaction de l'équipement.
- Le conducteur calibre l'angle de roue de l'équipement à l'aide de la console (D) et du levier (E) de commande du distributeur auxiliaire.

- F—Récepteur StarFire™
- G—Faisceau du contrôleur d'application
- H—Faisceau de réaction de l'équipement à 9 broches côté machine
- I—Mécanisme de direction de l'équipement

- Le contrôleur d'application 1100 calcule l'erreur hors passage de l'équipement à l'aide des récepteurs (F) StarFire™.
- Lorsqu'un réglage de direction est requis, un signal est envoyé depuis le contrôleur d'application 1100, via le faisceau (G) du contrôleur d'application, vers un contrôleur de distributeur auxiliaire de la machine via le faisceau (H) de réaction de l'équipement ou un distributeur externe par le bus CAN.
- Le contrôleur du distributeur auxiliaire communique les instructions d'envoi de liquide hydraulique au mécanisme (I) de direction de l'équipement.
- Ce processus retourne à la première étape pour contrôler l'erreur hors passage de l'équipement. Des réglages constants sont effectués pour maintenir la direction de l'équipement vers la ligne de guidage.

StarFire est une marque commerciale de Deere & Company

NOTE: En cas d'utilisation d'un distributeur externe, le faisceau de réaction de l'équipement à 9 broches côté machine ne peut pas être utilisé. Débrancher le faisceau lorsque la machine est mise hors tension.

RW00482,0000347-28-22MAR18

Fonctionnement du guidage d'équipement actif

1. Sélectionner le mode pour l'engagement.
2. Sélectionner les fonctionnalités de guidage en option.
 - a. Mode suivi (direction d'outil seulement).
 - b. Mode Cmde reste active (décalage d'outil seulement).
3. Engager le guidage d'équipement actif.
4. Régler les paramètres de sensibilité.
5. Désactiver le guidage d'équipement actif.

RW00482,0000348-28-25JUL 14

Sélection du mode pour engagement

Pour choisir la méthode d'engagement du Guidage d'équipement actif:



PC14926—UN—27APR12

Bouton Contrôleur d'application 1100

1. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



PC17995—UN—07NOV13

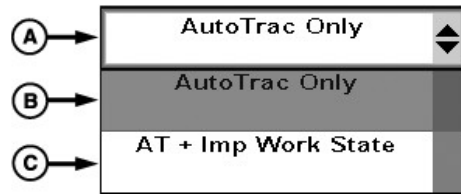
Bouton de configuration de la direction de l'équipement



PC17980—UN—07NOV13

Bouton de configuration du décalage de l'équipement

2. Sélectionner le bouton de configuration de la direction de l'équipement ou le bouton de configuration du décalage de l'équipement.



PC19640—UN—16MAY14

- A—Menu déroulant Conditions d'engagement
B—AutoTrac™ seulement
C—État de fonctionnement AT + équipement

3. Pour modifier le réglage, sélectionner la condition requise dans le menu (A) déroulant.
 - AutoTrac™ seulement (B) engage le guidage d'équipement actif lorsqu'AutoTrac™ est activé.
 - État (C) de fonctionnement AT + équipement engage le guidage d'équipement actif lorsqu'AutoTrac™ et la source d'enregistrement sont activés.

(Pour configurer la source d'enregistrement, consulter le livret d'entretien de la console.)

RW00482,000034A-28-08MAR18

Sélection des fonctionnalités de guidage en option

Mode suivi (direction d'outil seulement)

⚠ ATTENTION: Ne pas utiliser le mode suivi sur la route.

Pour éviter des blessures graves, lire et suivre les instructions dans ce manuel pour désactiver le guidage d'équipement actif avant d'aller sur la route.

NOTE: Le mode suivi se **DÉSACTIVE** à une vitesse supérieure à 35 km/h (21.7 mph).

Le mode Suivi se **DÉSACTIVE** si la vitesse est inférieure à 0,7 km/h (0.45 mph) pendant plus de 30 secondes.

Si la vitesse est inférieure à 0,8 km/h (0.5 mph), le mode automatique s'**ÉTEINT** et le circuit hydraulique de l'équipement se désengage.

Le Mode Suivi définit le passage de guidage de l'équipement sur la même trajectoire que le récepteur de la machine, y compris pour les virages en bout de rang. L'utilisation du mode suivi permet au Guidage d'équipement d'actif de fonctionner pendant que l'opérateur conduit la machine sans ligne de guidage définie. Le mode Suivi est utile durant le premier passage dans la parcelle, lorsque la ligne de guidage est en train d'être définie.



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton Contrôleur d'application 1100

PC14926—UN—27APR12

2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



Touche programmable principale du contrôleur d'application

PC13072—UN—16NOV10

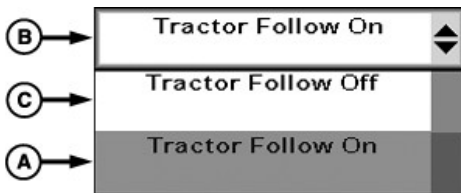
3. Sélectionner la touche programmable principale du contrôleur d'application.



Bouton principal Direction équipement

PC18007—UN—07NOV13

4. Sélectionner le bouton principal de direction de l'équipement.



A—Suivi tracteur activé
B—Menu déroulant Suivi tracteur
C—Suivi tracteur désactivé

PC19792—UN—14AUG14

5. Sélectionner Suivi tracteur activé (A) dans le menu (B) déroulant.
6. Définir la ligne AB. L'opérateur peut l'engager et le désengager AutoTrac™.

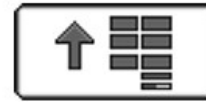
Pour désenclencher le Mode Suivi, sélectionner Suivi tracteur désactivé (C) dans le menu déroulant.

Mode Décalage reste actif (décalage d'équipement seulement)

Le mode Décalage reste actif permet à l'équipement de suivre la ligne de guidage indépendamment de l'état AutoTrac™ de la machine. Cmde reste active activé est

AutoTrac est une marque commerciale de Deere & Company

utilisé dans les applications où l'opérateur conduit manuellement la machine tandis que l'équipement suit la ligne de guidage. Utiliser Décalage reste actif désactivé lorsqu'AutoTrac™ est utilisé pour guider la machine.



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton Contrôleur d'application 1100

PC14926—UN—27APR12

2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



Touche programmable principale du contrôleur d'application

PC13072—UN—16NOV10

3. Sélectionner la touche programmable principale du contrôleur d'application.



Bouton principal du Décalage de l'équipement

PC19780—UN—07JUL14

4. Sélectionner le bouton principal de Décalage de l'équipement.



A—Décalage reste actif activé
B—Menu déroulant Décalage reste actif
C—Décalage reste actif désactivé

PC19905—UN—11AUG14

5. Sélectionner Décalage reste actif activé (A), dans le menu (B) déroulant.
6. Conduire vers la ligne de guidage.
7. Sélectionner reprise AutoTrac™.
8. Désengager AutoTrac™ en tournant le volant. L'équipement continuera à suivre la ligne de guidage.

9. Lors d'un virage, sélectionner Cmde reste active désactivé (C) ou l'équipement continuera à braquer vers la ligne de guidage à moins que la distance de désengagement automatique de la ligne de guidage ne soit atteinte.

Décalages de ligne généraux (direction d'équipement seulement)

NOTE: Les Décalages de toutes les lignes fonctionnent uniquement sur des lignes de guidage droites.

Utiliser les décalages de ligne généraux pour décaler l'équipement en fonction du cap. Par exemple, un équipement qui se dirige vers le nord est décalé vers l'est. Lorsqu'il est retourné pour le passage suivant et se dirige vers le sud, il sera toujours décalé vers l'est.

Les décalages de ligne généraux prennent en charge les applications de circulation contrôlée dans lesquelles la machine utilise des voies de circulation permanentes dans la parcelle. La machine suit la ligne de guidage (voie de jalonnage) sur le passage permanent lorsque le contrôleur d'application 1100 commande au circuit de direction de l'équipement de décaler l'équipement. Exemples d'applications de circulation contrôlée:

- Ensemencement entre le chaume des cultures
- Cultures intercalaires

Pour activer les décalages de ligne généraux, spécifier la magnitude et la direction de décalage. Le contrôleur d'application 1100 ajuste automatiquement la position de l'équipement par rapport au passage.

Les décalages positifs et négatifs sont déterminés par le cap du déplacement au moment où la fonction est activée. Pour les caps compris entre 0° et 180° minimum, un décalage vers la droite est positif et un décalage vers la gauche est négatif. Pour les caps compris entre 180° et moins de 360°/0°, un décalage vers la droite est négatif et un décalage vers la gauche est positif.



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton Contrôleur d'application 1100

PC14926—UN—27APR12

2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



Touche programmable principale du contrôleur d'application

PC13072—UN—16NOV10

3. Sélectionner la touche programmable principale du contrôleur d'application.



Bouton de configuration de la direction de l'équipement

PC17968—UN—07NOV13

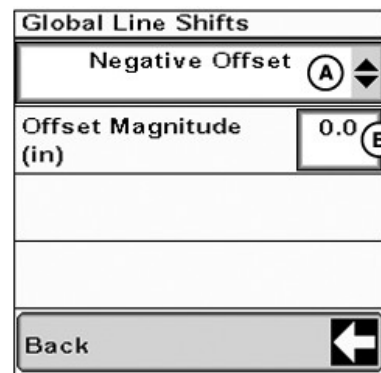
4. Sélectionner le bouton Configuration de la direction de l'équipement.



Bouton Décalages de toutes les lignes

PC23215—UN—19OCT16

5. Sélectionner le bouton Décalages de toutes les lignes.



PC23216—UN—19OCT16

A—Menu déroulant des décalages

B—Champ de saisie de magnitude du décalage

6. Sélectionner le Décalage positif ou le Décalage négatif dans le menu (A) déroulant.

7. Saisir la magnitude (B) du décalage.

RW00482,000006D-28-22MAR18

Engagement du guidage d'équipement actif

IMPORTANT: Si le dispositif de direction n'est pas en contact avec le sol, le guidage d'équipement actif ne peut pas diriger efficacement l'équipement.

NOTE: Pour faciliter les instructions, ce livret utilise le distributeur auxiliaire 3 pour le système de guidage d'équipement actif. L'utilisateur peut choisir d'utiliser le distributeur auxiliaire 1 s'il le désire.

1. Configurer la ligne de guidage sur la console.

Implement Steer Main	
Implement Steering	SCV 1
Status	(A) → OK
Track Error (in)	0
Wheel Angle	-1823
Line Sensitivity Tracking	3000
Line Sensitivity Accumulated	300
Tractor Follow Off	

PC22111—UN—04FEB16

A—État

2. Vérifier que l'état (A) du contrôleur d'application 1100 affiche OK.

(Se reporter à la section Pannes et remèdes si l'état n'est pas OK.)

NOTE: Le distributeur auxiliaire ne peut pas passer en mode automatique lorsque la machine est en stationnement.

Le mode automatique nécessite une vitesse de 0,8 km/h (0.5 mph) ou plus pour engager automatiquement le circuit hydraulique de l'équipement.

3. Retirer la machine de la position de stationnement.

NOTE: Laisser le distributeur auxiliaire 3 en position de verrouillage après chaque passage.

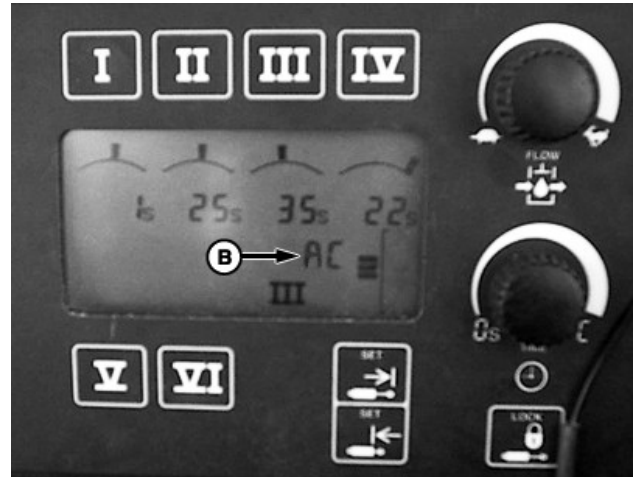


PC18220—UN—05DEC13

A—Levier de commande du distributeur auxiliaire

4. Pour engager le mode automatique de l'équipement,

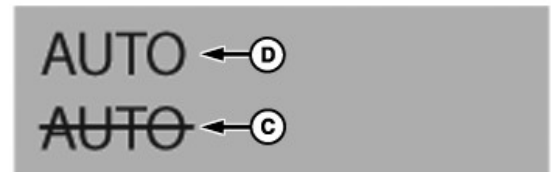
placer le levier (A) de commande du distributeur auxiliaire en position de cran d'arrêt avant.



PC18234—UN—11DEC13

B—Mode AC

- En cas d'utilisation d'une machine avec une console TouchSet™, vérifier que EC est remplacé par AC (B).



PC22235—UN—01MAR16

C—Mode automatique DÉACTIVÉ
D—Mode automatique ACTIVÉ

- En cas d'utilisation d'une machine avec CommandCenter™, vérifier que l'inscription mode auto DÉACTIVÉ (C) est remplacée par mode auto ACTIVÉ (D).

IMPORTANT: Si les conditions d'engagement sont AutoTrac™ seulement, le guidage d'équipement actif commence à acquérir la ligne immédiatement après la sélection de la touche de retour automatique AutoTrac™. Pour les équipements qui utilisent un système de direction à coudes, le mouvement commence même si l'équipement ne touche pas le sol.

5. Pour activer simultanément le système AutoTrac™ et le guidage d'équipement actif, sélectionner la touche de retour automatique. La machine et l'équipement se dirigent vers la ligne de guidage.

TouchSet est une marque commerciale de Deere & Company
CommandCenter est une marque commerciale de Deere & Company
AutoTrac est une marque commerciale de Deere & Company

NOTE: Le guidage d'équipement actif fonctionne pendant 45 secondes en marche arrière. Après 45 secondes, AutoTrac™ et le guidage d'équipement actif se désengagent.

AL70325,000037E-28-22MAR18

Réglage des paramètres de sensibilité

(A)	Track Error (in)	0
(B)	Wheel Angle	0
(C)	Line Sensitivity Tracking	500
(D)	Line Sensitivity Accumulated	125
(E)	Wheel Angle Sensitivity	2500

PC19794—UN—11AUG14

PC19795—UN—25JUL14



PC19661—UN—21MAY14

Sensibilité de passage Guidage trop basse



PC19662—UN—21MAY14

Sensibilité de passage Guidage trop élevée



PC19658—UN—21MAY14

Sensibilité de passage accumulée trop basse



PC19659—UN—21MAY14

Sensibilité de passage accumulée trop élevée



PC19660—UN—25JUL14

- A—Erreur hors passage
B—Angle de braquage
C—Sensibilité de passage Guidage
D—Sensibilité de passage accumulée
E—Sensibilité d'angle de braquage
F—Passage désiré—ligne de tirets
G—Passage réel—ligne pleine

engagés, régler les paramètres de sensibilité pour assurer des performances optimales.

NOTE: Si des ajustements sont nécessaires en cours de fonctionnement sur le terrain, se reporter à la section Mise au point et réglage.

Erreur hors passage (distance) (A): La distance de l'outil est hors passage par rapport à la ligne de guidage actuelle. Un outil correctement équilibré affiche des erreurs hors passage positives et négatives autour de 0.

Angle de braquage (outil) (B): Amplitude du mouvement correctif des roues pour conserver une erreur hors passage égale à zéro. L'angle de braquage doit être positif et négatif de chaque côté du zéro. Un angle de braquage régulièrement sur un côté indique que le système braque d'un côté pour décaler la machine. En cas d'utilisation en mode de passage rectiligne, ceci peut indiquer une utilisation sur une pente. Sur une surface plane, ceci peut indiquer un calibrage central incorrect ou un mauvais équilibre de l'outil.

Sensibilité de passage Guidage (C): Affecte uniquement les performances d'acquisition de passage. Détermine la rapidité ou la sensibilité de direction de l'outil vers la ligne de guidage.

La plage est de 10—10000 avec un réglage typique entre 1500—5000. Le réglage par défaut est 3000. L'augmentation de la valeur augmente l'agressivité de direction.

Sensibilité de passage accumulée (D): Affecte uniquement les performances sur le passage. Détermine la rapidité avec laquelle le système réagit aux erreurs hors passage, sur les coteaux et les pentes.

La plage est de 10—10000 avec un réglage typique entre 150—500. Le réglage par défaut est 300. L'augmentation du réglage augmente la vitesse de réaction pendant les conditions hors passage.

Régler la valeur à 1/4 de la valeur de suivi de la sensibilité de passage, puis ajuster à la préférence souhaitée.

Sensibilité d'angle de braquage (E): Détermine la sensibilité à laquelle le système réagit aux erreurs de l'angle de braquage commandé.

Des valeurs élevées entraînent une réaction plus agressive du système aux erreurs. Les valeurs de sensibilité d'angle de braquage se situent entre 10—9999. Réglages types de la sensibilité d'angle de braquage:

- Petit vérin = 500
- Grand vérin = 5000

RW000482,00002FD-28-11AUG14

Avec AutoTrac™ et le guidage d'équipement actif

AutoTrac est une marque commerciale de Deere & Company

Désactivation du guidage d'équipement actif

⚠ ATTENTION: Ne pas utiliser le Guidage d'équipement actif sur la route.

Pour éviter tout risque de blessures graves, désactiver le Guidage d'outil actif en arrêtant la commande de distributeur auxiliaire avant d'entrer sur la route.

Pour désactiver le Guidage d'équipement actif, retirer la commande du distributeur auxiliaire.



PC12961—UN—13APR15

Touche programmable Configuration

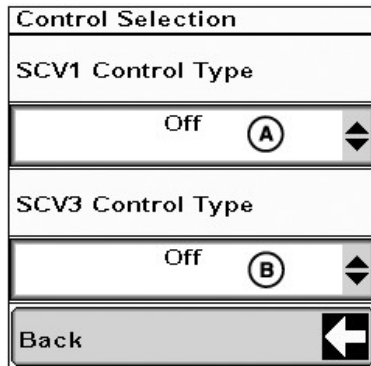
1. Sélectionner la touche programmable Configuration.



PC17972—UN—07NOV13

Bouton Sélection de commande

2. Sélectionner le bouton Sélection de commande.



PC18270—UN—02JAN14

Sélection de commande de distributeur auxiliaire

A—Menu déroulant Type de commande du distributeur auxiliaire

1

B—Menu déroulant Type de commande du distributeur auxiliaire

3

3. Sélectionner Arrêt dans les menus déroulants (A et B).

RW00482,00003A7-28-15MAR18

Optimisation du guidage d'équipement actif

Optimiser les performances AutoTrac™ de la machine

Optimiser les performances AutoTrac™ de la machine avant de brancher l'équipement. L'optimisation d'AutoTrac™ réduit la neutralisation éventuelle de la machine et de l'équipement, ce qui entraîne un fonctionnement dégradé du guidage d'équipement actif.



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton GreenStar™

PC12685—UN—29APR15

2. Sélectionner le bouton GreenStar™.



Touche programmable Guidage

PC21148—UN—11MAY15

3. Sélectionner la touche programmable Guidage.



Onglet Paramètres guidage

PC11948—UN—30JUN09

4. Sélectionner l'onglet Paramètres guidage.



Bouton Réglages avancés AutoTrac™

PC21902—UN—03DEC15

5. Sélectionner le bouton Réglages avancés AutoTrac™.



Bouton Page suivante

PC22285—UN—16MAR16

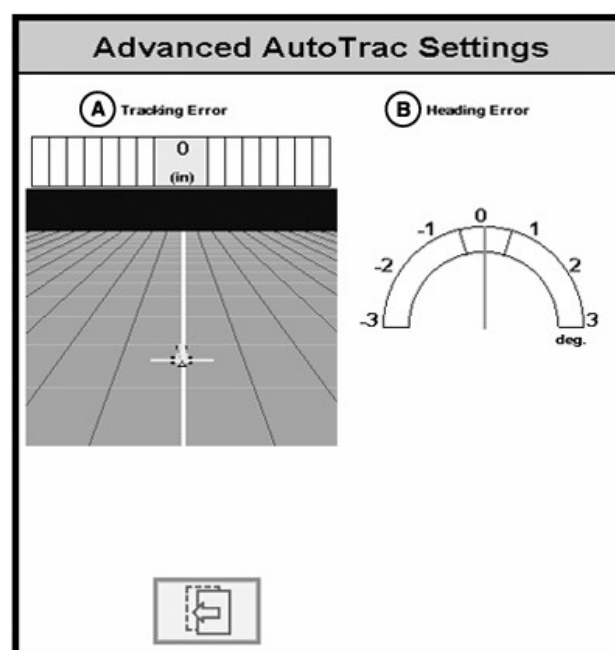
6. Sélectionner le bouton Page suivante (page 2).



Bouton Moniteur de performances

PC22286—UN—16MAR16

7. Sélectionner le bouton Moniteur de performances.
8. Acquérir le passage et avancer pendant 30 secondes.

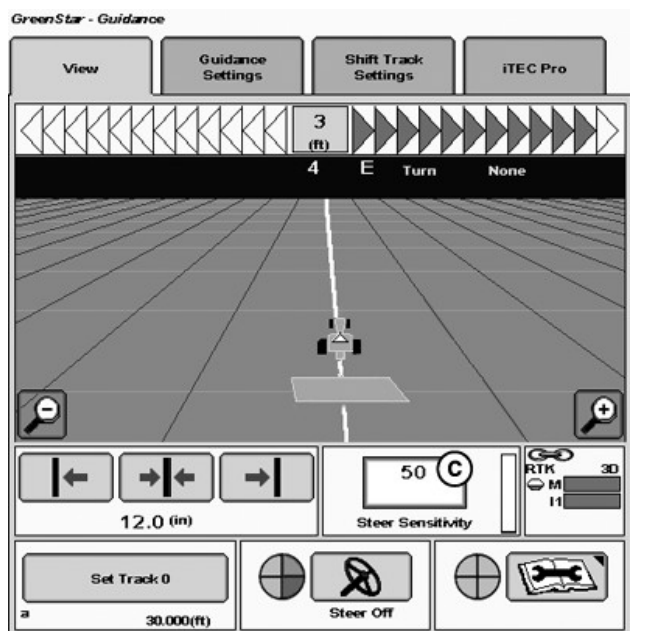


PC22287—UN—16MAR16

A—Erreur de guidage
B—Erreur de cap

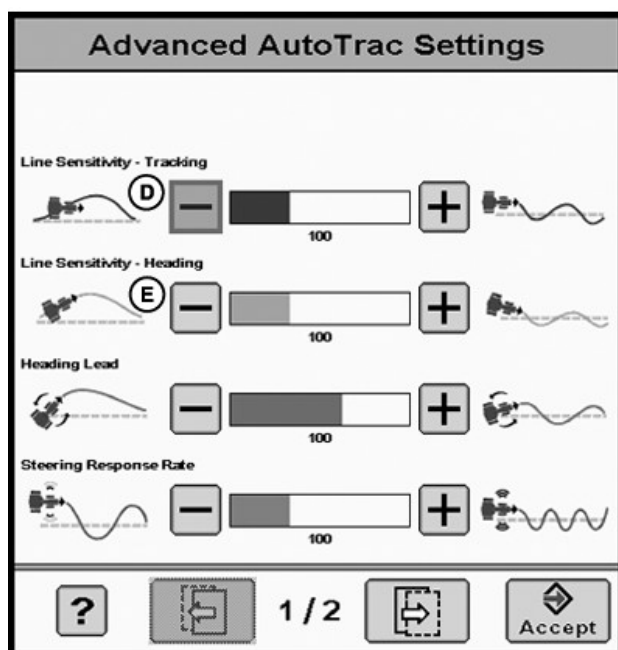
NOTE: Les valeurs les plus proches de zéro sont à privilégier et indiquent de meilleures performances du système.

9. Utiliser les deux graphiques pour surveiller l'erreur (A) de guidage et de cap (B) pendant 30 secondes.



C—Sensibilité de la direction

NOTE: Régler la sensibilité (C) de la direction selon les performances souhaitées avant de régler les réglages de cap et de guidage de sensibilité de passage.



D—Réglage de la sensibilité de passage - Guidage

E—Réglage de la sensibilité de passage - Cap

NOTE: Régler la sensibilité de passage – Guidage (D) selon l'erreur de guidage.

Régler la sensibilité de passage – Cap (E) selon l'erreur de cap.

10. Régler les réglages jusqu'à obtenir les

performances souhaitées. La précision du signal du système de positionnement par satellites (GPS) et l'état de la machine affectent les performances générales.

RW00482,00005B1-28-15MAR18

Optimisation du guidage d'équipement actif

Pour optimiser le guidage de la ligne de guidage, utiliser des récepteurs de cinématique en temps réel (RTK) sur la machine et l'équipement. Dès que les récepteurs sont configurés, désactiver le signal partagé afin que chaque récepteur utilise son propre signal RTK pour guider les lignes de guidage.



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton Contrôleur d'application 1100

PC14926—UN—27APR12

2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



Touche programmable principale du contrôleur d'application

PC13072—UN—16NOV10

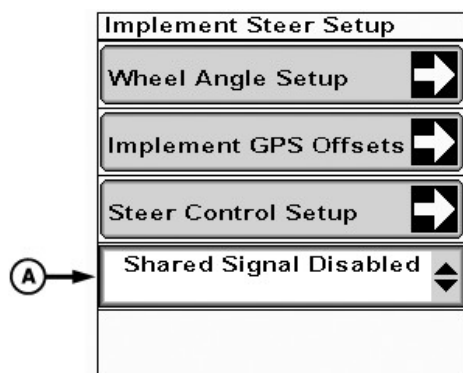
3. Sélectionner la touche programmable principale du contrôleur d'application.



Bouton de configuration de la direction de l'équipement

PC17968—UN—07NOV13

4. Sélectionner le bouton Configuration de la direction de l'équipement.



PC22590—UN—03MAY16

A—Menu déroulant Signal partagé

5. Sélectionner Signal partagé désactivé dans le menu (A) déroulant.

RW00482,000068A-28-08MAR18

Déconnexion du guidage d'équipement actif

Déconnexion du système de Guidage d'équipement actif

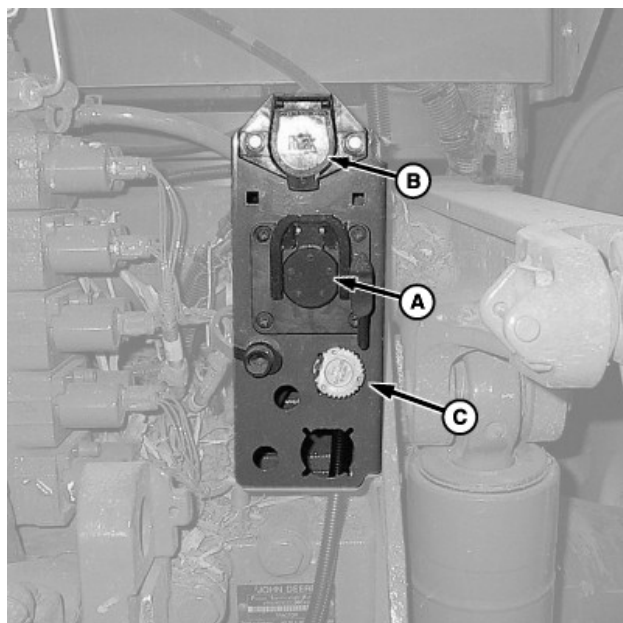
NOTE: En cas de panne électronique, la commande hydraulique peut être réglée pour fonctionner en mode manuel normal.

Si l'on utilise un distributeur externe, le fonctionnement est impossible pendant une panne électronique.

Sans commande électronique, les réglages de la direction d'équipement automatique ne sont pas possibles.

Procédure de débranchement pour la modification de la machine ou de l'équipement:

1. ARRÊTER la machine, serrer le frein de stationnement et retirer la clé.



PC13526—UN—03MAY11

Arrière du tracteur illustré

A—Connecteur ISO
B—Connecteur d'éclairage
C—Faisceau de réaction à 9 broches

2. Débrancher le faisceau du récepteur de l'équipement au niveau du connecteur (A) ISO à 9 broches.
3. Débrancher le faisceau d'alimentation constante (faisceau non illustré).

NOTE: Après cela, la commande du distributeur auxiliaire de la machine retourne au fonctionnement manuel normal.

4. Débrancher le faisceau (C) de réaction à 9 broches (C).
5. Débrancher le connecteur (B) d'éclairage et toutes

les autres connexions de l'équipement le liant à la machine.

Procédure de débranchement en cas de panne électronique:

1. Désactiver le guidage d'équipement actif.
(Se reporter à Désactivation du guidage d'équipement actif.)
2. Couper puis remettre le contact de la machine.

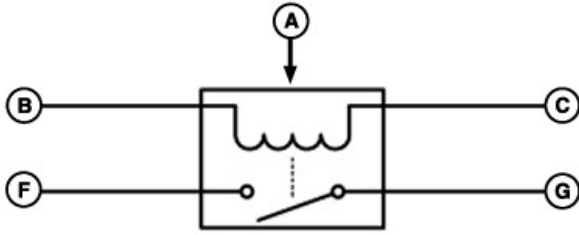
Procédure de débranchement pour une dépose permanente:

1. ARRÊTER la machine, serrer le frein de stationnement et retirer la clé.
2. Débrancher le contrôleur d'application 1100 de l'arrière du connecteur ISO.
3. Déposer le contrôleur d'application 1100 et les composants suivant les procédures de la notice de montage du Guidage d'équipement actif.

RW00482,000025B-28-08MAR18

Installation tierce

Pilote du circuit "low side"



PC21178—UN—18MAY15

A—Relais 1 A (Max)
B—Alimentation faible
C—Masse (E3 ou E2)
F—Alimentation forte
G—Appareil électronique

ferme (masse) et se maintient lorsqu'AutoTrac™ est activé. Le pilote du circuit "low side" se libère (s'ouvre) lorsqu'AutoTrac™ est désactivé.

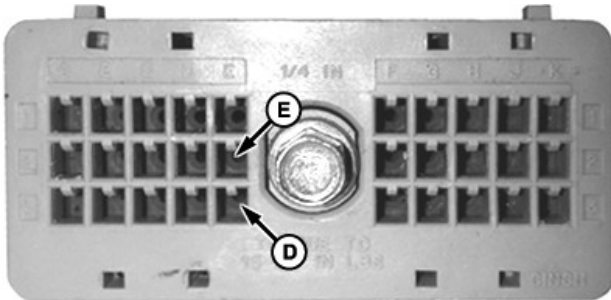
AE77568,0000123-28-08MAR18

IMPORTANT: Pour éviter d'endommager le contrôleur d'application 1100, utiliser une bobine (A) de relais nominale de 1 A ou moins et ne pas dépasser 12 V.

NOTE: Le relais requis pour utiliser le pilote du circuit "low side" du contrôleur d'application 1100 n'est pas fourni.

Les applications qui utilisent la fonction pilote du circuit "low side" sont:

- Les équipements munis de freins électroniques qui se bloquent et libèrent les volants pendant les demi-tours.
- Équipements munis de circuits de direction hydraulique qui utilisent des valeurs électroniques pour permettre aux vérins de direction de flotter pendant les demi-tours.



PC21147—UN—15MAY15

D—E3
E—E2

Brancher le relais à une alimentation (B) faible de 5—12 volts (courant continu) et à la masse (C), au niveau de la broche E3 (D) ou E2 (E) du connecteur du contrôleur d'application 1100.

Si le distributeur auxiliaire 1 est utilisé, il faut le connecter à la broche E3. Si le distributeur auxiliaire 3 est utilisé, il faut le connecter à la broche E2.

Le pilote du circuit "low side" de la broche E3 ou E2 se

AutoTrac est une marque commerciale de Deere & Company

Pannes et remèdes

Informations satellite

Le guidage d'équipement actif dépend de la répartition des satellites fournissant les signaux GPS. La dilution de la précision (PDOP) de la position est un indicateur de la couverture satellite GPS au niveau du récepteur. Un PDOP faible indique une bonne couverture satellite pour le calcul d'une position horizontale et d'une position verticale.

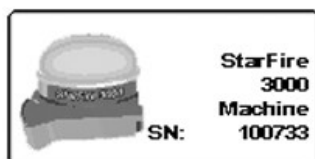
Avant la mise au point ou le réglage des valeurs de sensibilité du guidage d'équipement actif, vérifier que la valeur du PDOP est inférieure à 2,5. Les valeurs de sensibilité définies lorsque la valeur du PDOP est supérieure à 2,5 sont inexactes et doivent être réglées de nouveau.



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton StarFire™

PC13006—UN—05NOV14

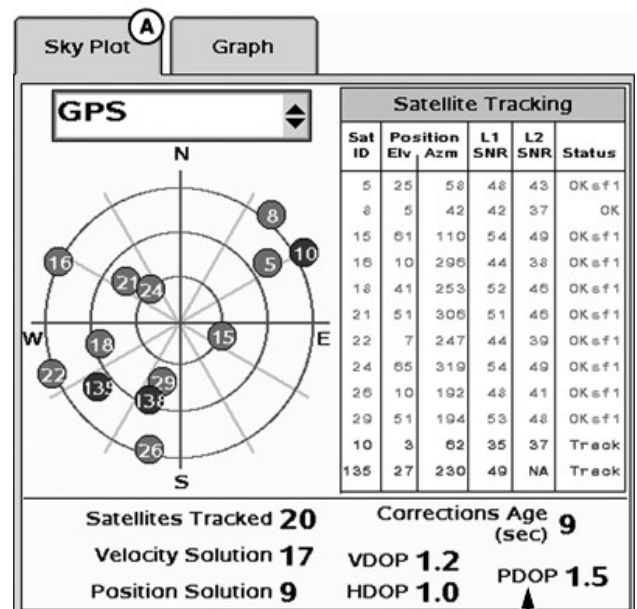
2. Sélectionner le bouton StarFire™.



Touche programmable Informations sur le satellite

PC13048—UN—10NOV10

3. Sélectionner la touche programmable Informations sur le satellite



PC24075—UN—10APR17

A—Onglet Profil d'horizon
 B—PDOP

4. Sélectionner l'onglet (A) Profil d'horizon.
5. Vérifier que PDOP (B) est inférieure à 2,5.

RW00482,000068C-28-08MAR18

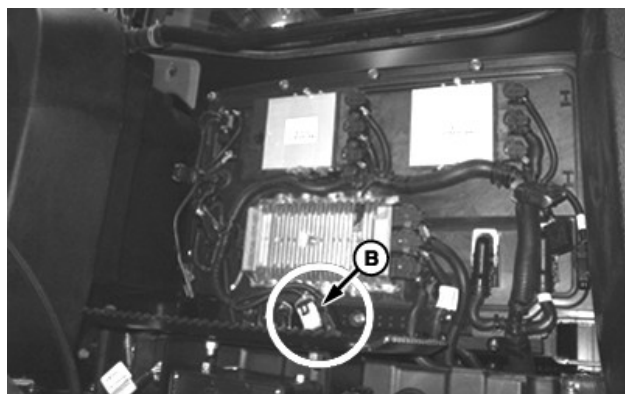
Réinitialisation du contrôleur d'application UCC2

IMPORTANT: Ne pas brancher le contrôleur d'application UCC2 lorsque la machine est sous tension. Le branchement sous tension peut créer des erreurs de communication du bus CAN et générer des anomalies du contrôleur hydraulique.

1. Arrêter la machine.



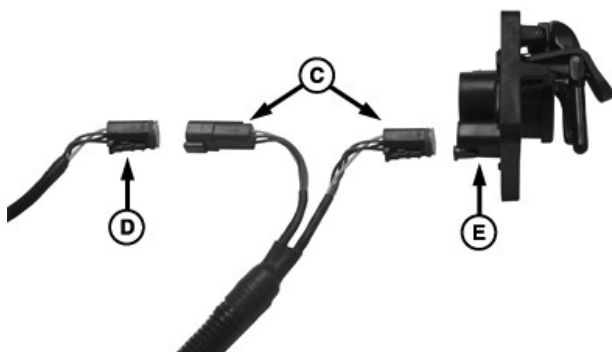
PC22232—UN—29FEB16



PC22233—UN—29FEB16

A—Connecteur d'alimentation permanente
B—Cavalier

2. Débrancher le connecteur (A) d'alimentation constante et le connecteur (B) d'option.



PC22234—UN—29FEB16

C—Connecteurs en T de bus CAN
D—Connecteur à 4 broches de bus CAN
E—Prise pour équipements ISO

3. Débrancher les connecteurs (C) en T du bus CAN et brancher le connecteur (D) du bus CAN à 4 broches

directement sur le connecteur (E) de l'équipement ISO.

4. Démarrer la machine. Une fois que tous les systèmes démarrent, afficher et effacer tous les codes de diagnostic de la machine, puis éteindre la machine.
5. Rebrancher les connecteurs d'alimentation permanente et d'option.
6. Rebrancher les connecteurs en T du bus CAN, entre le connecteur à 4 broches et le connecteur d'équipement ISO.

RW00482,00005B8-28-24NOV20

Réinitialisation des paramètres du contrôleur d'application 1100

NOTE: Si les problèmes ne peuvent pas être résolus en changeant les réglages, restaurer le contrôleur d'application 1100 par défaut et terminer la configuration du système.



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton Contrôleur d'application 1100

PC14926—UN—27APR12

2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



Touche programmable principale du contrôleur d'application

PC13072—UN—16NOV10

3. Sélectionner la touche programmable principale du contrôleur d'application.



Bouton Informations sur la version

PC18216—UN—05DEC13

4. Sélectionner le bouton Informations sur la version.



PC19932—UN—19AUG14

Bouton Réglages d'usine

5. Sélectionner le bouton Réglages d'usine.



PC19933—UN—19AUG14

Bouton Réinitialiser tout

6. Sélectionner le bouton Réinitialiser tout.

AE77568,0000121-28-26SEP17

État du système



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

1. Sélectionner le bouton Menu.



Bouton Contrôleur d'application 1100

PC14926—UN—27APR12

2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



Touche programmable principale du contrôleur d'application

PC13072—UN—16NOV10

3. Sélectionner la touche programmable principale du contrôleur d'application.



Bouton principal Direction équipement

PC18007—UN—07NOV13

4. Sélectionner le bouton principal de direction de l'équipement.

Implement Steer Main	
Implement Steering	SCV 1
Status (A)	No GPS
Track Error (in)	0
Wheel Angle	-1823
Line Sensitivity	3000
Tracking	
Line Sensitivity	300
Accumulated	
Tractor Follow Off	

Emplacement du code d'état

PC13527—UN—03MAY11

A—Code d'état

5. Vérifier le Code (A) d'état.

Code d'état	Description	Solution
Non activé	L'application souhaitée n'a pas été activée sur le contrôleur.	Obtenir un code d'activation pour l'application.
Pas de GPS	Aucune correction du système de positionnement par satellites (GPS) disponible.	S'assurer que les récepteurs StarFire™ sur l'équipement et la machine sont branchés et qu'ils fonctionnent correctement.
Éteindre/rallumer	Le contrôleur doit redémarrer pour pouvoir communiquer avec la nouvelle fonction.	ÉTEINDRE la machine, attendre que la console s'éteigne, puis redémarrer la machine.
Pas de RTK	Aucune correction de cinématique en temps réel (RTK) affichée sur le récepteur sélectionné, ou aucun RTK disponible actuellement.	Activer RTK sur le récepteur de l'équipement et (ou) le récepteur de la machine.
Mise à jour du logiciel GPS	Logiciel incompatible chargé.	Installer la dernière version du logiciel des récepteurs StarFire™.
Le distributeur auxiliaire de la machine n'est pas en mode Auto	Commande de distributeur auxiliaire non verrouillée pour engager le guidage d'équipement actif.	Verrouiller le distributeur auxiliaire pour engager le guidage d'équipement actif. Pour un distributeur externe, verrouiller le levier du distributeur auxiliaire supplémentaire.
OK	Le guidage d'équipement actif est prêt à l'emploi ou fonctionne sans erreur. Toute anomalie est probablement indépendante du système de commande du Guidage d'équipement actif.	Le système fonctionne correctement.
Équipement relevé	L'équipement est relevé ou a un contacteur de hauteur défaillant.	S'assurer que les conditions d'engagement sont correctes.

StarFire est une marque commerciale de Deere & Company

Symptôme

La console n'est pas lisible lorsqu'elle est branchée à la machine.

Problème

Il n'y a pas de communication avec le contrôleur d'équipement.

Solution

COUPER l'alimentation, vérifier les connexions et mettre sous tension pour redémarrer le système.

Symptôme

Problème

Solution

Nettoyer et rebrancher le connecteur à 4 broches DEUTSCH® à l'arrière de la prise pour équipements ISO de la machine.

Vérifier la connexion à l'avant de l'équipement.

- Sélectionner la touche programmable Configuration du contrôleur d'application.

RW00482,0000689-28-13MAR18

Tensions d'entrée/de sortie (I/O)



Bouton Menu

PC8663—UN—29APR15

- Sélectionner le bouton Menu.



Bouton Contrôleur d'application 1100

PC14926—UN—27APR12

- Sélectionner le bouton Contrôleur d'application 1100.



Touche programmable Configuration

PC12961—UN—13APR15



Bouton Tensions I/O

PC21345—UN—09JUL15

- Sélectionner le bouton Tensions I/O.

I/O Voltages	
Analog In 1(Pin G2)	0.03
Analog In 2(Pin K2)	0.02
Analog In 1(Pin H1)	0.05
Analog In 2(Pin J1)	0.05
5 Volt Out(Pin J3)	4.91
Sense Volt(Pin E1)	0.08
Digital In 1(Pin G1)	1
Digital In 2(Pin K1)	1
Back	

Tensions I/O

PC19689—UN—12JUN14

- Vérifier les tensions I/O.

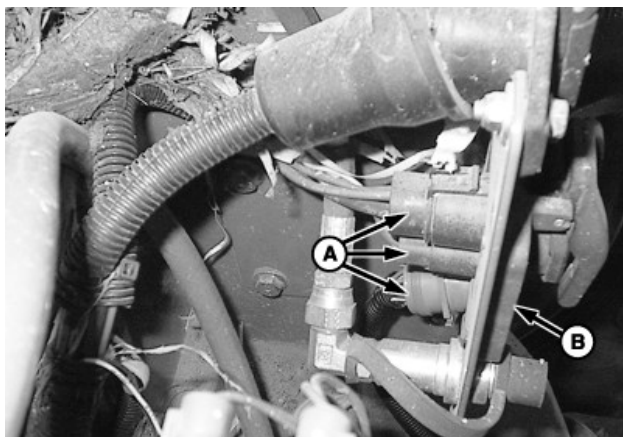
Page Tensions E/S		Définitions des systèmes	
Description	Reading	Intégré	Distributeur externe
Entrée analogique 1 (broche G2)	Relevé de tension du capteur d'angle de roue du distributeur auxiliaire 1 = 0—5 V, 2,5 V = neutre	Relevé de tension du capteur d'angle de roue lorsqu'il est branché dans le distributeur auxiliaire 1 du faisceau de réaction de l'équipement.	
Entrée analogique 2 (broche K2)	Relevé de tension du capteur d'angle de roue du distributeur auxiliaire 3 = 0—5 V, 2,5 V = neutre	Relevé de tension du capteur d'angle de roue lorsqu'il est branché au distributeur auxiliaire 3 du faisceau de réaction de l'équipement.	
Sortie analogique broche 1 (broche H1)	Valeur de tension de commande du distributeur auxiliaire 1 0—5 V, 2,5 V = neutre	Lorsqu'il est configuré pour le distributeur auxiliaire 1, il s'agit de la tension commandée vers le contrôleur hydraulique, ou la tension de commande actuelle du distributeur auxiliaire correspondant, s'il n'est pas en mode automatique.	En cas de configuration pour le distributeur auxiliaire 1, il s'agit du relevé de tension du levier de distributeur auxiliaire externe. Une tension d'environ 2,8 V est neutre. Si la tension est proche de 0 V et (ou) ne change pas avec le mouvement du levier de commande du

Pannes et remèdes

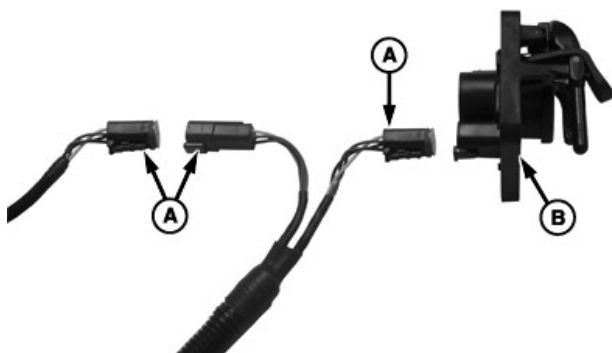
			distributeur auxiliaire électronique monté à distance, s'assurer que le distributeur externe est branché et que le feu est allumé.
Sortie analogique broche 2 (broche J1)	Valeur de tension de commande du distributeur auxiliaire 3 0—5 V, 2,5 V = neutre	Lorsqu'il est configuré pour le distributeur auxiliaire 3, il s'agit de la tension commandée vers le contrôleur hydraulique, ou la tension de commande actuelle du distributeur auxiliaire correspondant, s'il n'est pas en mode automatique.	Non disponible avec le distributeur externe.
Sortie 5 V	Tension d'alimentation de 0—5 V pour le système	L'alimentation en tension fournie au système doit être proche de 5 V.	
Tension du capteur	Tension du capteur de 0—5 V avec faisceau de réaction d'équipement branché, 5 V avec distributeur auxiliaire de tracteur, 0 V et variable selon la commande	La tension provenant du circuit du contrôleur hydraulique doit indiquer 5 V.	À l'arrêt et en verrouillage, la tension est proche de 0 V. En cas de commande manuelle, la valeur change en fonction du mouvement de la manette.
Entrée numérique 1 (broche G1)	Levier de commande de distributeur auxiliaire électronique à montage à distance de distributeur externe , 0 = pas de commande, 1 = commande	Pas disponible.	La valeur est utilisée pour le distributeur auxiliaire externe 1 et indique 0 en position de repos, et passe à un 1 lorsqu'il est déplacé.
Entrée numérique 2 (broche K1)	Valeur affichée 1		Non disponible avec le distributeur externe.
Nombre de passages	Non disponible pour le guidage d'équipement actif.		

AL70325,0000384-28-22MAR18

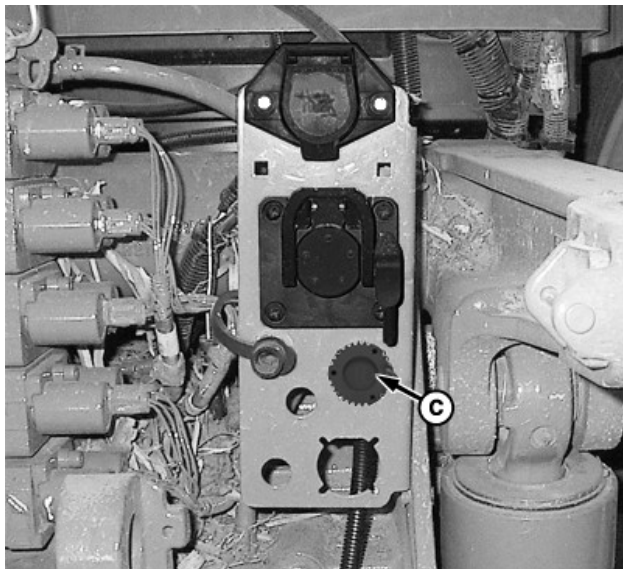
Configuration de la machine



PC19673—UN—28MAY14



PC19672—UN—27MAY14



PC19674—UN—28MAY14

- A—Connecteurs côté machine
- B—Connecteur ISO
- C—Connecteur du capteur de réaction

Symptôme

Problème

Solution

Symptôme	Problème	Solution
Équipement non affiché ou inutilisable.	Connecteurs (A) sales ou desserrés sur le côté machine du connecteur (B) ISO.	Nettoyer les connecteurs et les rebrancher correctement.
	Le faisceau GreenStar™ est mal branché.	Arrêter la machine et le système, débrancher le faisceau, le nettoyer et l'installer correctement.
	Court-circuit électrique dans le faisceau.	Vérifier que le câblage électrique est exempt de ruptures, courts-circuits ou dommages.
	Le contrôleur d'application 1100 est connecté avec la machine sous tension et (ou) les codes actifs sur la machine.	DÉSACTIVER la machine et débrancher complètement le contrôleur d'application 1100 du système. (Voir Débranchement du système de guidage d'équipement actif.) Démarrer la machine et laisser la console s'amorcer complètement. DÉSACTIVER la machine et rebrancher le contrôleur d'application 1100 et tous les faisceaux.
	Le contrôleur d'application 1100 ne communique pas avec le bus CAN après le cycle de démarrage.	Vérifier que le contrôleur d'application 1100 a une alimentation commutée. Si le contrôleur d'application 1100 a une alimentation constante, il ne s'éteint pas et ne s'affiche pas sur la console lorsque la machine est remise sous tension.
Le distributeur auxiliaire ne passe pas en Mode Auto.	Le connecteur en option du distributeur auxiliaire n'est pas branché.	Vérifier que le connecteur en option à 9 broches du distributeur auxiliaire est branché sur la machine.
La climatisation (commande automatique) ne s'affiche pas sur l'affichage du distributeur auxiliaire (tracteur série 30 ou plus ancien). La case à cocher Mode auto est grisée et ne peut pas être sélectionnée (tracteurs série R).	Connecteur (C) du capteur de réaction d'équipement côté machine sale ou lâche à l'arrière de la machine. Les premières versions de faisceau utilisaient un connecteur rectangulaire à 10 broches.	Nettoyer les connecteurs et les rebrancher correctement.
	Le distributeur auxiliaire n'est pas en verrouillage.	S'assurer que le distributeur auxiliaire est verrouillé et pas en mode de flottement. Si le levier du distributeur auxiliaire reste en position marche avant, il est en mode de flottement.
	Configuration incorrecte.	Vérifier que le bon type de contrôle est sélectionné, que les distributeurs auxiliaires sont sélectionnés dans la configuration du Guidage d'équipement actif et que l'alimentation a été désactivée.

Symptôme	Problème	Solution
	Sélection du distributeur auxiliaire incorrecte dans CommandCenter™ (série R).	Sur CommandCenter™, sélectionner le distributeur auxiliaire utilisé.
Le système braque dans une direction.	Des clapets antiretour en ligne sont installés dans le système.	Déposer les clapets antiretour.
	Les flexibles hydrauliques sont inversés.	Inverser les positions des flexibles hydrauliques et calibrer les positions gauche maximum, centrale et droite maximum.
	Le contrôleur d'application 1100 était connecté alors que la machine était en marche, ce qui génère des codes d'anomalie du contrôleur hydraulique.	(Pour plus d'informations, voir Réinitialisation du contrôleur d'application 1100.)
L'attelage 3 points à déplacement latéral se bloque dans un sens après avoir atteint le bout de champ.	Mode Décalage d'équipement - Décalage reste actif activé.	Conduire vers la prochaine ligne de guidage et sélectionner rappel AutoTrac™. L'équipement acquiert la ligne et commence le guidage.
		Changer le mode Décalage d'équipement sur Décalage reste actif désactivé.
	Le déplacement du relevage n'est pas parallèle à l'essieu arrière de la machine.	Installer un capteur de réaction d'équipement et un faisceau de capteur. Placer la sélection de commande du Décalage de l'équipement sur la Direction de l'équipement. Calibrer les positions gauche, droite et centrale.
L'outil s'écarte du passage lorsque le bouton de rappel AutoTrac™ est enfoncé.	Flexibles de distributeur auxiliaire raccordés à l'envers.	Intervertir les flexibles dans les orifices de sortie du distributeur auxiliaire.
	Le calibrage de la direction de l'équipement a été effectué avec les limites droite et gauche inversées.	Inverser les entrées droite et gauche et refaire le calibrage de la direction de l'équipement.
	Mauvais connecteur du capteur de réaction d'équipement branché sur le capteur de roue.	Brancher le bon connecteur de réaction de l'équipement pour le distributeur auxiliaire sélectionné dans les réglages.
La machine ne suit pas la ligne.	EC s'affiche sur l'affichage du distributeur auxiliaire.	Pour amener le mode AC, pousser le levier de commande du distributeur auxiliaire correct dans le cran d'arrêt.

Symptôme	Problème	Solution
La direction hydraulique ne répond pas bien.	Fuite de liquide au niveau du vérin de direction.	Vérifier l'étanchéité. (Se reporter à la section Entretien pour plus d'informations.) Remettre en état ou remplacer le vérin. Contacter le concessionnaire John Deere ou tout autre prestataire de service qualifié pour obtenir de l'aide.
	La pression hydraulique de la machine est insuffisante.	Vérifier la pression hydraulique de la machine. (Pour plus d'informations, consulter le livret d'entretien de la machine.) S'assurer que l'huile hydraulique est à la température de fonctionnement. Utiliser des vérins hydrauliques d'une taille adaptée à la pression de la machine.
	Soupape de contrecharge mal réglée.	Régler les cartouches de la soupape de contrecharge et effectuer le calibrage des seuils.
	Flexibles hydrauliques mal raccordés.	Vérifier les joints toriques de flexible, les brancher correctement et serrer les raccords.
	La vanne est bloquée.	Actionner manuellement les vérins hydrauliques à fond à droite et à gauche. Si le problème réapparaît, l'huile peut être contaminée et causer un colmatage ou le distributeur auxiliaire peut nécessiter un clapet-navette pour l'empêcher de passer au mode d'évacuation des sédiments en cas de faible débit.
	Les réglages du guidage d'équipement actif sont incorrects.	Vérifier que le mouvement du système est fluide lors des essais d'extension et de rétraction, et régler les sensibilités et les seuils en conséquence.
Le guidage d'équipement actif ne s'engage pas.	L'état de la direction de l'équipement ne s'affiche pas comme étant OK.	Se reporter au tableau d'état du système, dans la section Pannes et remèdes.

Symptôme	Problème	Solution
	Le contrôleur d'application 1100 était connecté alors que la machine était en marche, ce qui génère des codes d'anomalie du contrôleur hydraulique.	1. ARRÊTER la machine. 2. Débrancher le contrôleur d'application 1100, le faisceau d'alimentation constante et le connecteur d'option du panneau arrière externe de la cabine. 3. Débrancher les connecteurs en T du bus CAN et brancher le connecteur à 4 broches directement sur la prise pour équipements ISO. 4. Démarrer la machine. Une fois que tous les systèmes ont démarré, ARRÊTER la machine. 5. Rebrancher le contrôleur d'application 1100, le faisceau d'alimentation constante et le connecteur d'option. 6. Rebrancher les connecteurs T du bus CAN entre le connecteur à 4 broches et la prise pour équipements ISO.

AL70325,0000380-28-22MAR18

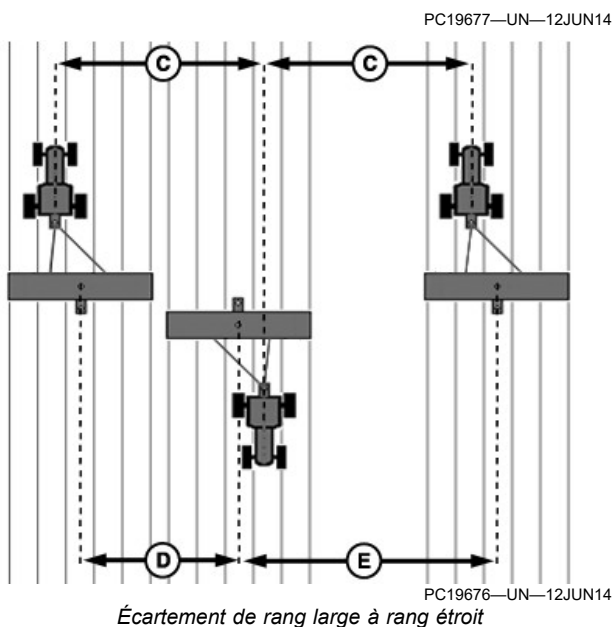
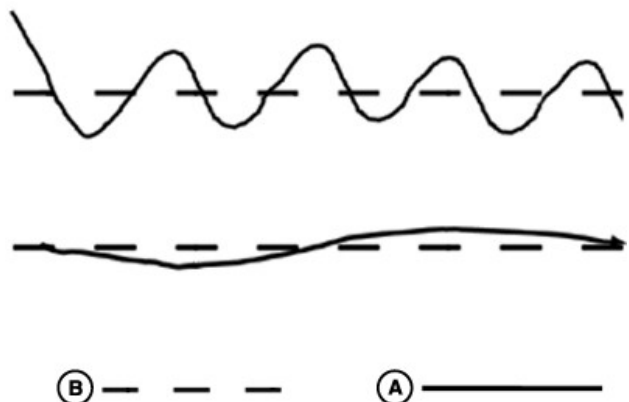
Distributeur externe

Symptôme	Problème	Solution
Pas de réponse du distributeur externe.	Distributeur auxiliaire 3 sélectionné lors de la configuration du système.	Vérifier que le bon mode de fonctionnement est sélectionné pour le distributeur auxiliaire 1.
Le bouton Configuration du distributeur externe n'est pas affiché.	Le connecteur du capteur de réaction d'équipement côté machine à l'arrière de la machine pour commande de distributeur auxiliaire intégrée est branché Les premières versions de faisceau utilisaient un connecteur rectangulaire à 10 broches.	Débrancher le connecteur du capteur de réaction d'équipement côté machine.
	Faisceau de distributeur externe débranché.	Brancher le faisceau de distributeur externe. La DEL sur le distributeur externe devrait s'allumer.
	Le distributeur externe installé n'est pas compatible avec la conception du circuit hydraulique de la machine. Conceptions à centre ouvert versus à centre fermé.	Vérifier que la référence du distributeur installé sur l'équipement est compatible avec la conception du circuit hydraulique de la machine. (Se reporter à la notice de montage du distributeur externe et du contrôleur d'application 1100 ou consulter le concessionnaire John Deere pour plus d'informations.)

Symptôme	Problème	Solution
La diode est rouge.	Le faisceau de commande de distributeur auxiliaire n'est pas ou est mal branché au faisceau de contrôleur d'application.	Vérifier les connexions.
	Le faisceau de commande de distributeur auxiliaire est branché sur le récepteur d'équipement ou le faisceau d'extension avant.	Vérifier que le faisceau de commande de distributeur auxiliaire est branché au faisceau de contrôleur d'application.
	Le clapet antiretour en ligne sur flexible de pompe ne fonctionne pas ou n'est pas présent.	Installer, remettre en état ou remplacer le clapet antiretour.
	Accumulation de contre-pression dans le distributeur externe.	⚠ ATTENTION: Le mouvement du levier de commande de distributeur externe peut provoquer le mouvement de l'équipement. Flexibles raccordés à l'envers provoquant une contre-pression. Vérifier que les flexibles sont branchés correctement. Si le problème persiste, procéder comme suit: 1. Avec le tracteur en marche, mettre le circuit hydraulique en position flottante. 2. Couper le contact de la machine. 3. Actionner la manette de commande de distributeur externe manuellement plusieurs fois. 4. Couper puis remettre le contact pour supprimer la DEL rouge.
	Erreur de distributeur externe.	S'adresser au concessionnaire John Deere.

RW00482,0000304-28-19JUN15

Performances de l'équipement



- A—Trajet de déplacement de l'équipement
- B—Ligne de guidage souhaitée
- C—Distance égale de centre à centre de la machine
- D—Distance étroite de centre à centre de l'équipement
- E—Distance large de centre à centre de l'équipement

Symptôme

Zigzags (A) — Trajet de déplacement de l'équipement continu en mouvement de va-et-vient sur la ligne de guidage souhaitée (B).

Problème

Conditions de terrain.

La barre d'attelage n'est pas verrouillée en position.

Solution

Utiliser le blocage du différentiel du tracteur, suivant équipement.

Verrouiller la barre d'attelage en position.

Symptôme	Problème	Solution
	Les réglages de sensibilité de passage Guidage ou sensibilité de passage accumulée ne sont pas optimisés.	(Se reporter à Réglage des paramètres de sensibilité dans la section Fonctionnement.)
Écartement de rang large à rang étroit — incohérence parallèle dans l'écartement des rangs à travers toute la longueur de champ entre les passages.	La distance (C) de centre à centre de la machine est la même entre les passages. Les distances (D et E) de centre à centre de l'équipement sont différentes sur chaque passage provoquant des rangs étroit et large entre les passages.	1. S'assurer que le contrôleur d'application 1100, la console et le récepteur disposent de la dernière version du logiciel. (Se reporter à la section Entretien.) 2. Allumer le module de compensation de terrain (TCM) et le calibrer. (Se reporter au livret d'entretien du récepteur.) 3. Contrôler et régler le lestage de la machine, la pression et l'écartement des pneus. (Se reporter au livret d'entretien de la machine.)
	La distance de centre à centre de l'équipement est la même entre les passages. L'équipement ne suit pas directement derrière la machine.	1. Mesurer et entrer des décalages d'outil exacts. (Se reporter au livret d'entretien de la console.) 2. Remettre en état ou remplacer tout composant d'équipement usé ou endommagé. (Se reporter au livret d'entretien de l'équipement.) 3. Régler l'attelage 3 points. Ajuster les cales de débattement de la machine et les bielles de relevage aux paramètres recommandés. (Se reporter au livret d'entretien de la machine.) 4. Mesurer et régler toutes les unités de rang pour qu'elles soient symétriques à l'axe médian de l'équipement. (Se reporter au livret d'entretien de l'équipement.)

Symptôme	Problème	Solution
La ligne AB de guidage n'est pas à l'emplacement correct pour l'équipement.	Les décalages n'ont pas été effacés de l'affichage d'une opération précédente.	Récréer la ligne de guidage à l'aide du cap A+. La meilleure pratique consiste à définir des lignes de guidage pour un fonctionnement plus critique. Utiliser les décalages pour des fonctionnements moins critiques dans le même champ. Annuler tous les décalages en quittant de champ. (Se reporter au livret d'entretien de la console pour plus d'informations sur la création de ligne de guidage.)
Fonctionnement irrégulier.	Valeur du PDOP (affaiblissement de la précision de position) supérieure à 2.5 avec obstructions de plus de cinq degrés au-dessus de l'élévation.	S'assurer que le récepteur d'outil n'est pas ombragé par des obstructions ou la cabine de la machine dans toutes les directions de déplacement.
	Le signal RTK (cinématique en temps réel) est faible ou tombe au différentiel de RTK étendu (RTK-X).	Utiliser une station de base qui fournit le signal avec la ligne de vue dégagée.
	Valeur du PDOP supérieure à 2.5 sans obstructions.	Attendre l'amélioration de la solution satellite. Si les paramètres et les réglages sont effectués, noter les valeurs de réglage d'origine à entrer lorsque le PDOP chute en dessous de 2.5.
	Après un virage en bout de champ, le fonctionnement devient irrégulier.	S'assurer que le contrôleur d'application, la console et le récepteur disposent de la dernière version du logiciel. (Se reporter à la section Entretien.)
	La valeur d'erreur de guidage pour la machine est supérieure à l'erreur de guidage du guidage d'équipement actif sur l'équipement.	Déterminer la cause fondamentale de l'erreur de guidage élevée de la machine. (Se reporter au livret d'entretien de la console.)
La direction ne répond pas, mais l'état affiche OK.	Seuil de distributeur auxiliaire réglé trop bas.	Effectuer un calibrage du seuil du distributeur auxiliaire.

RW00482,0000305-28-11SEP14

Récepteur



PC13798—UN—02JUN11

Avertissement de précision du récepteur

Avertissement de précision du récepteur

Connectez le récepteur ayant le niveau de précision le plus élevé à la machine (véhicule) principale pour une meilleure performance pour les applications suivantes:

Symptôme	Problème	Solution
Avertissement de précision du récepteur est affiché.	Le signal de correction est plus fort sur le récepteur d'outil.	Le signal partagé utilise automatiquement le signal de correction de la machine. Installer le récepteur avec le signal de correction le plus élevé sur la machine. L'avertissement de précision ne désactive pas le signal partagé.
Impossible d'utiliser le signal partagé lorsque la machine est en mouvement.	Problème de logiciel.	S'assurer que le contrôleur d'application, la console et le récepteur disposent de la dernière version du logiciel. (Se reporter à la section Entretien.)
	L'application iGrade™ est active.	Régler le type de commande SCV1 ou SCV3 pour paramétrer la direction et s'assurer que chaque type de commande est réglé sur iGrade™.
	Les deux récepteurs utilisent la cinématique en temps réel (RTK) et RTK est allumé.	Éteindre RTK sur le récepteur d'outil. (Se reporter au livret d'entretien du récepteur StarFire™.)

Symptôme	Problème	Solution
	Les valeurs d'avancement/recul du récepteur d'outil ne sont pas définies sur zéro.	Définir les valeurs d'avancement/recul sur zéro.
Récepteurs non liés au signal partagé.	Le signal partagé est désactivé sur la page de configuration de la direction de l'équipement.	1. Sélectionner le bouton Menu. 2. Sélectionner le bouton Contrôleur d'application. 3. Sélectionner la touche programmable principale du contrôleur d'application. 4. Sélectionner le bouton Direction outil - Config. 5. Sélectionner Signal partagé engagé dans le menu déroulant.

AL70325,000037B-28-15MAR16

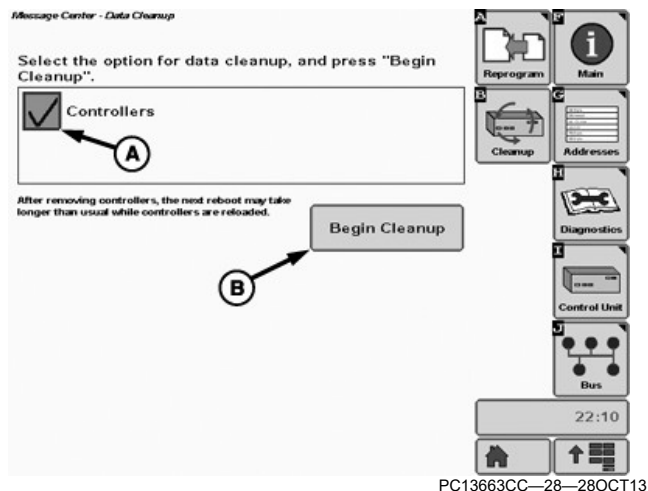
graphique à barres dans le menu principal jusqu'à ce que l'interface utilisateur soit chargée.

RW00482,0000196-28-15MAR18

Triage des données

La fonction de triage des données supprime les fichiers graphiques du contrôleur VI de la console. Cela est possible si l'interface utilisateur de l'équipement ne s'affiche plus ou ne s'affiche pas correctement. Le triage force le contrôleur de l'équipement à envoyer de nouveau ses données à la console après un redémarrage.

Sélectionner le bouton Menu > bouton Centre de messages > touche programmable Triage.



Triage des données

- A—Case à cocher Contrôleurs
B—Bouton Commencer triage

Cocher la case (A) pour sélectionner les données à supprimer, puis sélectionner le bouton (B) Commencer triage.

Après un redémarrage, le contrôleur affiche un

Nettoyage du terminal virtuel ISOBUS

En cas d'utilisation d'une console de génération 4 et si l'interface utilisateur de l'équipement ne s'affiche pas ou pas correctement, nettoyer le terminal virtuel ISOBUS. Cette fonction efface les pools d'objets en cache du contrôleur ISOBUS. L'effacement du cache force le contrôleur de l'équipement à renvoyer ses données à la console après un redémarrage.



PC23372—UN—15NOV16

Touche programmable Terminal virtuel ISOBUS

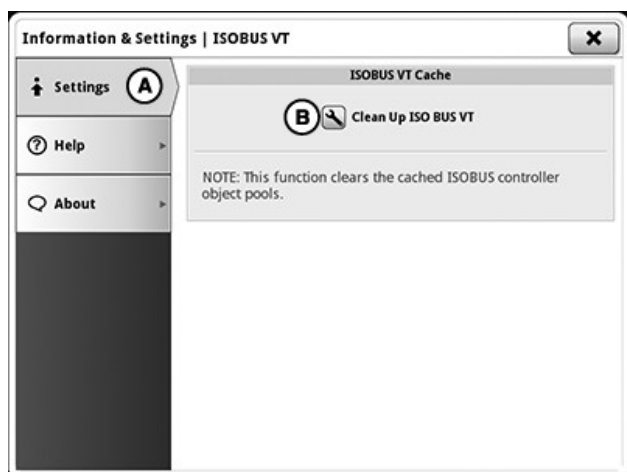
1. Sélectionner la touche programmable Terminal virtuel ISOBUS.



PC15305—UN—19MAR13

Icône Paramètres

2. Sélectionner l'icône Paramètres.



PC23373—UN—15NOV16

A—Onglet Paramètres

B—Bouton Nettoyage du terminal virtuel ISOBUS

3. Sélectionner l'onglet (A) Paramètres.
4. Sélectionner le bouton (B) Nettoyage du terminal virtuel ISOBUS.

RW00482,0000074-28-13MAR18

Entretien

Machine

Consulter le fabricant du module de direction d'outil pour les procédures d'entretien.

CF86321,0000349-28-23MAY11

Liste de vérifications en début de saison

En plus de la liste de vérifications avant le début de saison, utiliser la liste de vérifications en début de saison dans les cas suivants:

- Un tracteur ou équipement différent est ajouté au système.
- Un composant du circuit hydraulique est remis en état, remplacé ou réglé.
- Un composant Ag Management Solutions (AMS) est remplacé.

Liste de vérifications en début de saison

- ☐ Obtenir le livret d'entretien le plus récent.
(Pour plus de détails, consulter la librairie des informations techniques John Deere.)
- ☐ Mettre le logiciel à jour. Consulter stellarsupport.com pour obtenir la dernière version du logiciel.
 - ☐ Affichage
 - ☐ Récepteur de la machine
 - ☐ Récepteurs de l'équipement
 - ☐ Récepteur de la station de base
 - ☐ Contrôleur
- ☐ Activer les applications de la console.
- ☐ Contrôler l'absence d'usure et de dommages sur le faisceau et autour des points de pincement, angles, bords et supports du faisceau. Remettre en état selon besoin.
- ☐ Vérifier que les câbles exposés du faisceau au niveau des connecteurs ne sont pas usés. Remettre en état selon besoin.
- ☐ Contrôler les mécanismes de jonction et de verrouillage des connecteurs. Remettre en état selon besoin.
- ☐ Contrôler que les broches des connecteurs ne présentent pas de traces d'usure, de corrosion ou de présence de débris. Nettoyer et (ou) remettre en état selon le besoin.
 - ☐ Connecteur ISO
 - ☐ Récepteurs
 - ☐ Affichage
- ☐ Contrôler la boulonnerie de fixation. Resserrer selon le besoin.
 - ☐ Affichage
 - ☐ Récepteurs
 - ☐ Mât

- ☐ Régler les débits de distributeur auxiliaire.
- ☐ Régler la soupape de contrecharge (le cas échéant).
- ☐ Calibrer les seuils de distributeur auxiliaire.
- ☐ Calibrer les modules de compensation de terrain (TCM) de la machine et de l'équipement.
- ☐ Vérifier l'absence de fuites au niveau du vérin hydraulique de l'équipement.

(Se reporter au livret d'entretien de l'équipement pour des listes de contrôle détaillées.)

RW00482,00005B0-28-15MAR16

Liste de vérifications quotidiennes

- ☐ Régler la sensibilité de passage Guidage et accumulée selon les conditions du sol.
- ☐ Contrôler l'absence d'usure et de dommages sur le faisceau et autour des points de pincement, angles, bords et supports du faisceau. Effectuer les remises en état nécessaires.
- ☐ Vérifier que les câbles exposés du faisceau au niveau des connecteurs ne sont pas usés. Effectuer les remises en état nécessaires.
- ☐ Contrôler la boulonnerie de fixation. Resserrer selon le besoin.
 - ☐ Affichage
 - ☐ Récepteurs
 - ☐ Mât
- ☐ Contrôler l'usure du mécanisme de direction d'outil.
- ☐ Contrôler l'usure du mécanisme de tringlerie de régulation d'outil.
- ☐ Vérifier l'absence de fuites au niveau du vérin hydraulique de l'équipement.

(Se reporter au livret d'entretien de l'outil pour des listes de contrôle détaillées.)

RW00482,0000307-28-12JUN14

Liste de vérifications d'après saison

- ☐ Contrôler l'absence d'usure et de dommages sur le faisceau et autour des points de pincement, angles, bords et supports du faisceau. Effectuer les remises en état nécessaires.
- ☐ Vérifier que les câbles exposés du faisceau au niveau des connecteurs ne sont pas usés. Effectuer les remises en état nécessaires.
- ☐ Contrôler les mécanismes de jonction et de verrouillage des connecteurs. Effectuer les remises en état nécessaires.
- ☐ Contrôler que les broches des connecteurs ne présentent pas de traces d'usure, de corrosion ou de présence de débris. Nettoyer et (ou) remettre en état selon le besoin.

- ☐ Connecteur ISO
- ☐ Récepteurs
- ☐ Affichage
- ☐ Contrôler la boulonnerie de fixation. Resserrer selon le besoin.
 - ☐ Affichage
 - ☐ Récepteurs
 - ☐ Mât
- ☐ Contrôler l'usure du mécanisme de direction d'outil.
- ☐ Contrôler l'usure du mécanisme de tringlerie de régulation d'outil.
- ☐ Vérifier l'absence de fuites au niveau du vérin hydraulique de l'équipement.

(Se reporter au livret d'entretien de l'outil pour des listes de contrôle détaillées.)

RW00482.0000308-28-02JUN14

Publications d'entretien John Deere disponibles

Informations techniques

Il est possible de se procurer de la documentation technique auprès de John Deere. Les publications sont disponibles en format imprimé ou CD-ROM.

Les commandes peuvent être effectuées de la manière suivante:

- En consultant la librairie d'informations techniques John Deere: **www.JohnDeere.com/TechInfoStore**
- En appelant le 1-800-522-7448.
- En s'adressant au concessionnaire John Deere.

La documentation disponible comprend:



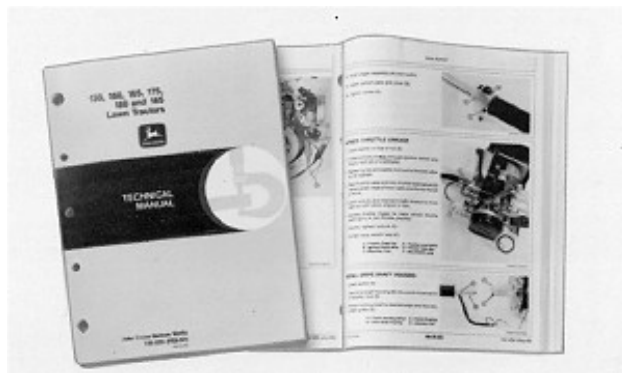
TS189—UN—17JAN89

CATALOGUES PIÈCES. Ils fournissent la liste des pièces détachées disponibles pour la machine, avec des vues éclatées permettant d'identifier facilement les pièces correctes. Ils sont également utiles pour les opérations d'assemblage et de désassemblage.



TS191—UN—02DEC88

LIVRETS D'ENTRETIEN. Ils contiennent les informations concernant la sécurité, le fonctionnement et l'entretien de la machine.



TS224—UN—17JAN89

MANUELS TECHNIQUES. Ils fournissent les informations concernant l'entretien de la machine. Celles-ci comprennent les spécifications, les illustrations se rapportant aux procédures d'assemblage et de désassemblage, ainsi que les schémas hydrauliques et de câblage. Pour certains produits, les manuels techniques décrivant la réparation et le diagnostic sont disponibles séparément. Il en est de même pour les manuels techniques composant dans lesquels sont traités des composants tels que les moteurs.



TS1663—UN—10OCT97

PROGRAMMES DE FORMATION. Il s'agit d'une série de cinq manuels contenant des informations de base qui ne sont pas spécifiques au fabricant:

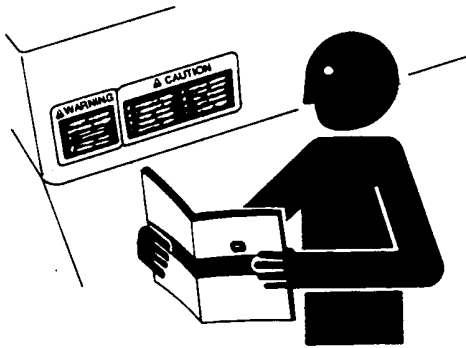
- Les séries "Agriculture de Base" couvrent les technologies utilisées dans l'agriculture et l'élevage.
- Les séries "Gestion d'Entreprises Agricoles" passent en revue les problèmes "concrets" et proposent des solutions pratiques dans des domaines aussi variés que le marketing, le financement, le choix et la compatibilité des équipements.
- Les manuels "Notions techniques de base" décrivent les méthodes de remise en état et d'entretien du matériel agricole.
- Les manuels "Notions d'utilisation des machines" indiquent les possibilités offertes par la machine et les réglages à effectuer, ainsi que les méthodes permettant d'améliorer les performances et d'éliminer les tâches inutiles dans les champs.
- Les manuels "Notions techniques de base pour équipement compact" fournissent des instructions

d'entretien pour les équipements entraînés par une prise de force de puissance inférieure ou égale à 40 ch.

DX,SERVLIT-28-07DEC16

Nous vous aidons à faire votre travail

John Deere est toujours là où il le faut



TS201—UN—15APR13

LA SATISFACTION DE NOTRE CLIENTÈLE est une de nos préoccupations principales.

Nos concessionnaires s'efforcent d'offrir un service après-vente rapide et efficace et de fournir les pièces dans les meilleurs délais:

—Nous disposons d'un stock de pièces de rechange important pour que les machines soient toujours en état de fonctionner.

—Nos mécaniciens suivent régulièrement des stages et nous disposons des outils de réparation et de diagnostic pour l'entretien des machines.

QUE FAIRE EN CAS DE PROBLÈME

Personne n'est plus qualifié que le concessionnaire pour résoudre dans les plus brefs délais toutes les difficultés qui pourraient se présenter sur la machine.

1. Réunir les informations suivantes:

—Modèle de la machine et numéro de série

—Date d'achat

—Nature du problème

2. Exposer le problème au service après-vente du concessionnaire.

3. Si cela ne donne rien, prendre contact avec le directeur de la concession pour demander son assistance.

4. En cas de problèmes répétés que le concessionnaire ne peut résoudre, lui demander de s'adresser à John Deere pour l'aider à résoudre le problème. Ou contacter le centre d'assistance clients Ag au 1-866-99DEERE (866-993-3373) ou envoyer un courrier électronique à www.deere.com/en_US/ag/contactus/.

DX,IBC,2-28-01MAR06

Index

A

Accès au contrôleur d'application à l'aide de la console de génération 4	30-2
Acheminement du débit hydraulique (direction de l'équipement uniquement)	60-6
Activation du guidage d'équipement actif	30-2
Affichage électronique, utilisation correcte	05-3
Attribution des commandes du distributeur auxiliaire	60-2

C

Calibrage	
Module de compensation de terrain (TCM)	60-5
Calibrage de la direction	60-7
Calibrage du guidage d'équipement actif	60-7
Capteurs de braquage	40-3
Circuit de commande	40-1
CommandCenter™	40-2
Commandes du distributeur auxiliaire	
Configurer	60-8
Mode automatique	60-8
Compatibilité de la machine	30-3
Conditions d'engagement	70A-2
Conditions d'utilisation	30-1
Conditions de fonctionnement	30-1
Configuration de la commande hydraulique	
Commande de distributeur auxiliaire	60-10
Distributeur externe	60-12
Configuration StarFire™	60-1
Console	40-2
Contrôleur	
Mise à niveau	30-3
Contrôleur d'application 1100	
Réinitialisation des paramètres	80-2

D

Décalage latéral du récepteur de l'équipement ..	60-2
Décalage longitudinal	
Récepteur de l'équipement	60-3
Décalage longitudinal de StarFire™	60-1
Décalages de toutes les lignes	70A-4
Déconnexion du système de Guidage d'équipement actif	75A-1
Désactivation du guidage d'équipement actif ..	70A-7
Direction de l'équipement pour les décalages de toutes les lignes	70A-4
Distributeur externe	
Compatibilité de la machine	30-3
Réglage du débit hydraulique	60-12

E

Entretien	
Machine	100-1
Entretien de la machine	100-1

F

Fonctionnement des composants	70A-1
-------------------------------------	-------

G

Guidage d'équipement actif	
Attribution des commandes du distributeur auxiliaire	60-2
Calibrage de la direction de l'équipement	60-7
Compatibilité de la machine	30-3
Composants	70A-1
Conditions de fonctionnement	30-1
Désactivation	70A-7
Fonctionnement de base	70A-1
Localisation des composants	70A-1
Logiciel et paramètres	30-1
Pannes et remèdes	
Codes d'état	80-4
Machine	80-7
Système	80-4
Principe de fonctionnement	30-1
Récepteurs StarFire™	40-1
Remplacement de la mémoire morte programmable effaçable (EPROM)	30-3
Guidage d'outil actif	
Circuit de commande	40-1
Entretien de la machine	100-1
Moniteur	40-1

H

Hauteur StarFire™	60-1
Hydraulique	
Commandes du distributeur auxiliaire	
Configurer	60-8
Mode automatique	60-8

I

iGrade™	
Utilisation du guidage d'équipement actif avec iGrade™	30-3
Informations satellite	80-1

L

La direction de l'équipement suit le mode	70A-2
Légende de la touche programmable	
Contrôleur d'application 1100—Touche programmable de configuration	35-1
Contrôleur d'application 1100—Touche programmable principale	35-1
GreenStar™—Touche programmable de guidage ..	35-1
Légende des touches programmables	
Récepteur StarFire™—Touche programmable	
Diagnostics	35-2
Récepteur StarFire™—Touche programmable RTK	35-2

Récepteur StarFire™—Touche programmable	
Satellite	35-2
Récepteur StarFire™—Touche programmable	
StarFire™	35-1
Liste de vérification	
Début de saison	100-1
Liste de vérifications	
Après saison	100-1
Quotidiennement	100-1
Localisation des composants.....	70A-1
Logiciel et paramètres	30-1

M

Machine, pannes et remèdes	80-7
Mise à niveau du contrôleur	30-3
Mise au point dans la parcelle	70A-6
Mode de commande du décalage de l'équipement ...	70A-3
Module de compensation de terrain (TCM)	
Optimisation	60-4
Positionner la machine et la calibrer	60-5
Module de compensation de terrain (TCM)	
Calibrage	60-5
Moniteur	40-1

N

Nettoyage du terminal virtuel ISOBUS.....	80-17
---	-------

O

Optimisation	
Module de compensation de terrain (TCM)	60-4
Optimisation	
Performance AutoTrac™ de la machine.....	70B-1

P

Pannes et remèdes	
Codes d'état du guidage d'équipement actif ..	80-4
Configuration de la machine	80-7
État du système	80-4
Tensions d'entrée/de sortie (I/O).....	80-5
Pannes et remèdes des codes d'état	80-4, 80-5
Pannes et remèdes du système	80-4, 80-5
Performance AutoTrac™ de la machine.....	70B-1
Position du capteur d'angle de roue (direction de l'équipement uniquement)	60-6
Principe de fonctionnement	30-1

R

Récepteur de l'équipement	
Décalage longitudinal	60-3
Récepteur GPS	40-1
Récepteur StarFire™	
Signal partagé	40-1

Récepteurs	
StarFire™	40-1
Récepteurs StarFire™	40-1
Réglage	
Soupape de contrecharge double	60-12
Réglage du distributeur auxiliaire	
CommandCenter™ GreenStar™ 3.....	60-9
Console TouchSet™	60-9
Réglages dans la parcelle	70A-6
Réinitialisation des paramètres	
Contrôleur d'application 1100	80-2
Réinitialisation des paramètres du contrôleur d'application 1100	80-2
Remplacement de la mémoire morte programmable effaçable (EPROM).....	30-3

S

Sécurité	
Entretien en toute sécurité	05-2
Sécurité, attention aux fuites de liquides sous haute pression	
Attention aux liquides sous haute pression	05-4
Sécurité, utilisation du marchepied et des mains courantes	
Utilisation correcte du marchepied et des mains courantes.....	05-2
Soupape de contrecharge double	
Réglage.....	60-12
Système de commande	
Capteurs de braquage	40-3

T

Termes de mise en garde, compréhension.....	05-1
Triage des données	80-17

