

播種機用 SeedStar™ 2、 SeedStar™ XP モニター (S.N. 755101-)

オペレータマニュアル 播種機用 SeedStar™ 2、 SeedStar™ XP モニター

OMA96236 号 C3 版 (JAPANESE)

John Deere Seeding Group

輸出版

PRINTED IN U.S.A.



導入

序文

このマニュアルは注意深くお読みになり、けがや装置の損傷を避けてください。機械の運転、点検、保守の正しい方法を習得してください。このマニュアルや安全標示ラベルの他言語版をご要望の場合は、お近くの John Deere 取扱店にお問い合わせください。

このマニュアルは常に機械の一部と考え、機械売却時にはこのマニュアルも共に受け渡してください。

このマニュアルでは、メートル法、および対応するヤード・ポンド法の両方で寸法が記載されています。正しい交換部品とボルト、ナット類のみを使用してください。メートルまた

はインチのボルト、ナット類には、特定のメートルまたはインチのレンチが必要です。

右側か左側かは、装置の前進時の進行方向に向かった状態で判断します。

仕様のセクションに製品識別番号 (P.I.N.) を記入してください。機械が盗難された場合に追跡するために、すべての数字を正確に記録してください。John Deere 取扱店で部品を注文する際にも、この番号が必要となります。識別番号を機械から離れた、安全な場所に保管してください。

OUO6074,0001041 -40-03OCT07-1/1

目次

	ページ		ページ
識別図		クイックリファレンスと播種機の既定の設定	
識別図	05-1	接地輪駆動式機械のクイックリファレンス設定	35-1
安全		VRD 機のクイックリファレンスの設定	35-4
安全情報の確認	10-1	SeedStar™ XP のその他の	
シグナルワードの確認	10-1	クイックリファレンス設定	35-8
安全上の注意事項の順守	10-1	播種機の既定値	35-9
安全標示ラベルの交換	10-2	SeedStar™ 2 セットアップ：初期システム設定	
機械の暴走防止	10-2	SeedStar™ 2 システム概要	40-1
高圧流体の回避	10-2	システム構成部品	40-1
バッテリー爆発の防止	10-3	播種機駆動源の構成	40-6
電子コントロールユニット近くでの溶接	10-3	メータータイプの設定	40-7
電子コントロールユニットコネクタを		フレームレイアウト、条レイアウト、	
清潔に保つ	10-3	ドライブ切断警告の構成	40-8
安全標示ラベル		種子センサーオン、オフ	40-10
絵入りの安全標示ラベル	15-1	真空センサーの構成	40-11
安全標示ラベル	15-1	真空センサーの校正	40-12
モニターの使用法		空気圧式下向き力：空気圧センサー	40-13
GreenStar™ モニターの使用	20-1	液体肥料センサー	40-14
モニターのコントロール	20-1	液体肥料センサーの校正	40-15
モニターの電源オン、オフ	20-3	共通の起動／停止高さの校正	40-16
バーチャルターミナルディスプレイ	20-4	個別の起動／停止高さの校正	40-17
標準ボタン	20-5	対地速度情報源	40-19
入力方法	20-6	SeedStar™ 2 セットアップ：対地駆動	
画面レイアウトマネージャ	20-10	駆動セクションの構成	45-1
画面のナビゲーション	20-11	SeedStar™ 2 セットアップ：バリアブルレートドライブ	
モニターの設定		バリアブルレートドライブ (VRD) 概要	50-1
輝度、音量、色調の構成	25-1	クイックスタートの概要	50-3
言語と測定単位の構成	25-2	種子メーターの回転の概要	50-4
日付と時刻の構成	25-3	システム構成部品	50-4
タッチスクリーンの校正	25-4	バリアブルレートドライブソフトウェアの	
動作モニター		有効化	50-6
動作モニターでのインプルメント幅の点検	30-1	播種機駆動セクションの設定	50-7
レーダーの構成	30-2	条ユニット駆動タイプ	50-9
レーダーの校正	30-3	モーションセンサーのギャップ調整：1770NT、	
		1790、Deere/Bauer 以外のすべての播種機	50-10

次のページへ

本文書は翻訳版です。記載されているあらゆる情報、
画像、仕様は、原本発行時の最新情報に基づきます。
予告なしに変更する場合がありますので、ご了承ください。

COPYRIGHT© 2013
DEERE & COMPANY
Moline, Illinois
All rights reserved
A John Deere ILLUSTRATION © Manual

ページ	ページ
モーションセンサーのギャップ調整：1770NT、 1790、Deere/Bauer 50-10	カウンターと計算
平行アーム高さスイッチの調整 50-10	面積カウンター、種子数／時間、種子数／面積、 空になるまでの面積 80-1
SeedStar™ 2 セットアップ：RowCommand™	繰出装置スプロケット計算 80-2
RowCommand™ の概要 55-1	バッグ単位の種子推定量 80-3
システム構成部品 55-1	ユニット単位の種子推定量 80-4
RowCommand™ の設定 55-3	重量での種子推定量 80-5
推奨する RowCommand™ セクションの設定 55-4	真空計算 80-6
SeedStar™ XP セットアップ：強化されたモニターシステム	可変液肥施肥機
SeedStar™ XP モニターシステム概要 60-1	可変施肥機の概要 85-1
システム構成部品 60-1	施肥率 85-2
走行状況のモニタリング：センサーの設定 60-4	VRF 総量 85-5
組み込みの空気圧式下向き力：空気圧センサー 60-6	VRF システムテスト 85-6
下向き力のモニタリング：センサーの設定 60-7	警告メッセージ 85-7
播種機概要：ユーザー設定 60-9	可変施肥機警告 85-7
アラームと限度値の設定ページ 60-10	不使用時の解除方法 85-14
種子レートの設定	マニュアルオーバーライド 85-15
接地輪駆動式機械：目標種子密度と高低警告 65-1	液体肥料センサー診断 85-16
VRD 機：メーター、農作物、ディスク、 レートの構成 65-2	警告画面
種子密度の調整 (PA) 65-4	旋回ビュー警告抑止 90-1
ハイ／ロードドライブレンジ (ツインロー機のみ) 65-5	警告メッセージ 90-2
SeedStar™ 2 メイン実行スクリーン	SeedStar™ 2 の警告画面 90-3
接地輪駆動式機械 70-1	SeedStar™ 2 (単一設定点空気圧式下向き力機能を 装備した機械) の警告画面 90-9
バリアブルレートドライブ機 70-3	RowCommand™ の警告画面 90-13
RowCommand™ 付きの機械 70-4	バリアブルレートドライブの警告画面 90-16
単一設定点目標下向き力の設定 70-5	SeedStar™ XP の警告画面 90-18
ハーフスクリーンのレイアウト 70-6	SeedStar™ XP (2 設定点またはアクティブ空気圧式下向き力 機能を装備した機械) の警告画面 90-22
旋回ビュー警告抑止 70-7	種子チューブセンサー
枕地警告抑止 70-8	標準フラッシュフェース種子チューブの取り付け および取り外し 95-1
移動モード 70-9	オプションの種子チューブの取り付けと 取り外し 95-2
SeedStar™ XP メイン実行スクリーン	種子チューブセンサーの清掃 95-3
システムの作動	バリアブルレートドライブシステムの構成部品
SeedStar XP ナビゲーションボタン 75-1	シングルモーターシステム：牽引式播種機 100-1
種子のモニタリング	シングルモーターシステム：一体型播種機 100-2
播種数 75-2	デュアルモーターシステム：一体型播種機 (1720 16R 以外) 100-3
シンギュレーション 75-4	デュアルモーターシステム：牽引式播種機 (および 1720 16R 一体型播種機) 100-4
間隔 75-6	3 モーターシステム：1720 16RN 100-5
下向き力のモニタリング	3 モーターシステム： 1720CCS 12X2 ツインロー 100-6
下向き力の操作 75-8	
ライドダイナミクスモニタリング	
ライドダイナミクスの操作 75-18	
システムオペレーション	
条詳細 75-20	
播種機詳細ページ 75-22	
ハーフスクリーンのレイアウト 75-26	

次のページへ

	ページ		ページ
3 モーターシステム : Deere/Bauer	100-7	パワービヨンド負荷センサー付きの 6000 シリーズ	
構成部品の位置 : 1700 播種機	100-8	トラクター	
構成部品の位置 :		シングルモーター	105-4
デュアルモーター式 1710 10 条播種機	100-8	デュアルモーター	105-5
構成部品の位置 :		パワービヨンドなしの 7000、8000、9000 シリーズ	
デュアルモーター式 1710 12 条播種機	100-9	トラクター	
構成部品の位置 :		シングルモーター	105-6
シングルモーター式 1720 播種機	100-9	複数モーター	105-7
構成部品の位置 :		パワービヨンド負荷センサー付きの 7000 シリーズ	
デュアルモーター式 1720 10 条 91 cm (36 in)		トラクター	
播種機	100-10	シングルモーター	105-8
構成部品の位置 :		デュアルモーター	105-9
デュアルモーター式 1720 10 条 97、		パワービヨンド負荷センサー付きの 8000 シリーズ	
102 cm (38、40 in) 播種機	100-10	トラクター	
構成部品の位置 :		シングルモーター	105-10
デュアルモーター式 1720 12 条播種機	100-11	複数モーター	105-11
構成部品の位置 :		パワービヨンド負荷センサー付きの 9000 シリーズ	
3 モーター式 1720 12 条播種機	100-11	トラクター	
構成部品の位置 :		シングルモーター	105-12
デュアルモーター式 1720 16 条播種機	100-12	複数モーター	105-13
構成部品の位置 :			
3 モーター式 1720 16 条播種機	100-13	組み込みの空気圧式下向き力	
構成部品の位置 :		機械の安全な整備	110-1
3 モーター式 1720CCS 12X2 ツインロー		空気圧式下向き力	110-2
播種機	100-13	空気圧式下向き力システムの加圧	110-4
構成部品の位置 : 1730 播種機	100-14	1 ランク空気圧式下向き力システムの減圧	110-4
構成部品の位置 : 1750 表層保存型播種機	100-15	2 ランク空気圧式下向き力システムの減圧	110-5
構成部品の位置 :		単一設定点コンプレッサリレーの位置	110-6
シングルモーター式 1760、1760NT 播種機	100-16	コンプレッサ電源ハーネスのリレーと	
構成部品の位置 :		ヒューズの位置	110-6
シングルモーター式 1770 12RN 播種機	100-17	電動エアコンプレッサのフィルタの清掃	
構成部品の位置 :		または交換	110-7
デュアルモーター式 1760、1760NT 播種機	100-18	油圧式エアコンプレッサのフィルタの清掃	
構成部品の位置 :		または交換	110-8
デュアルモーター式 1770 12RN 播種機	100-19	油圧式エアコンプレッサオイルの点検	110-8
構成部品の位置 : 1770、12 条 幅広播種機	100-20	油圧式エアコンプレッサオイルの充填	
構成部品の位置 : 1770NT、12 条および 16 条 ...	100-21	または交換	110-9
構成部品の位置 : 1770NT、24 条	100-22	エアタンクのエア抜き	110-10
構成部品の位置 : 1790 24R20	100-23		
構成部品の位置 : 1790 23/24 条 15	100-24	SeedStar™ 2 診断	
構成部品の位置 : 1790 31/32 条 15	100-25	コントローラのハードウェア、ソフトウェア、	
構成部品の位置 : 3 モーター式 Deere/Bauer	100-26	品番の識別	115-1
構成部品の位置 : 4 モーター式 Deere/Bauer	100-27	ディスプレイのハードウェア、ソフトウェア、	
		品番の識別	115-2
バリアブルレートドライブシステムの取り付けと取り外し		センサステータス	115-3
トラクターと機械のオペレータマニュアルを		システム電圧	115-4
読む	105-1	種子チューブセンサーテスト	115-5
正しいホース接続方法	105-1	種子ドロップテスト	115-6
パワービヨンドなしの 6000 シリーズトラクター		定周期種子ドロップテスト	115-7
シングルモーター	105-2	真空センサー	115-8
デュアルモーター	105-3	液体肥料センサー	115-9

次のページへ

	ページ		ページ
RowCommand™ の SeedStar™ 2 診断		GreenStar™ ディスプレイの	
EPM ステータス	120-1	トラブルシューティング	135-1
条クラッチ	120-3	SeedStar™ 2 のトラブルシューティング	135-2
条クラッチセルフテスト	120-4	バリアブルレートドライブの	
バリアブルレートドライブ用の SeedStar™ 2 診断		トラブルシューティング	135-6
種子メーターの回転	125-1	RowCommand™ のトラブルシューティング	135-15
バリアブルレートドライブシステムの構成部品の		SeedStar™ XP のトラブルシューティング	135-18
アクティビティ	125-2	単一設定点空気圧式下向きカシステムの	
VRD イベントログ	125-3	トラブルシューティング	135-20
VRD モーター／バルブのエア抜き	125-4	2 設定点およびアクティブ空気圧式下向きカ	
SeedStar™ XP 診断		システムのトラブルシューティング	135-22
走行状況のモニタリング：センサー診断	130-1	可変施肥機のトラブルシューティング	135-24
下向きカのモニタリング：センサー診断	130-2	保管	
診断コード	130-2	シーズン初めの手入れ	140-1
トラブルシューティング		液体肥料センサー	140-1
SeedStar™ 2 と SeedStar™ XP の		真空センサー	140-1
トラブルシューティング	135-1	空気圧式下向きカエアスプリングの保管手順	140-2
		仕様	
		シリアル番号の記録	145-1

識別図

識別図

モニター



GreenStar™ 2630 タッチスクリーンモニター



GreenStar™ 2100、GreenStar™ 2600 タッチスクリーンモニター

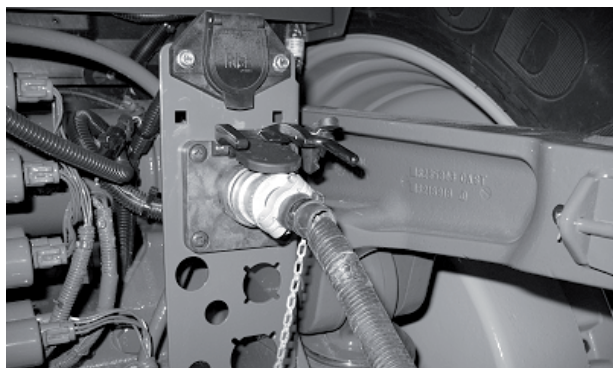


GreenStar™ 1800 コントロールパッドモニター

[次のページへ](#)

OUO6064,00005B1 -40-10NOV11-1/8

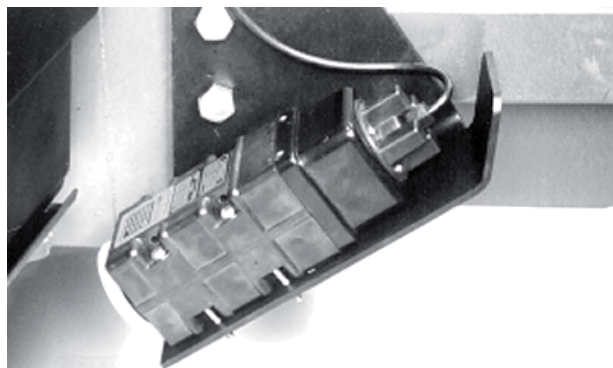
SeedStar™ 2 種子モニタリング



CAN ハーネス接続部



播種機メインコントローラ (PM1)



外部レーダー (オプション)



双レーダー



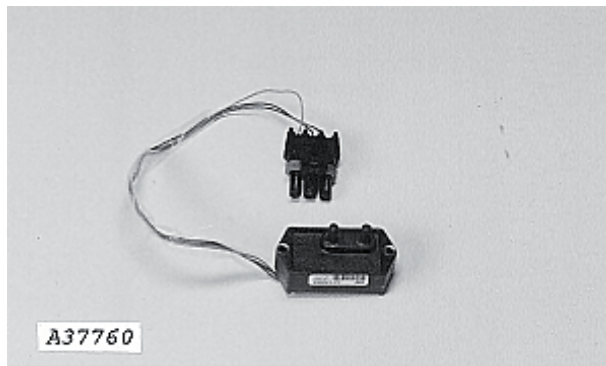
GPS 受信機



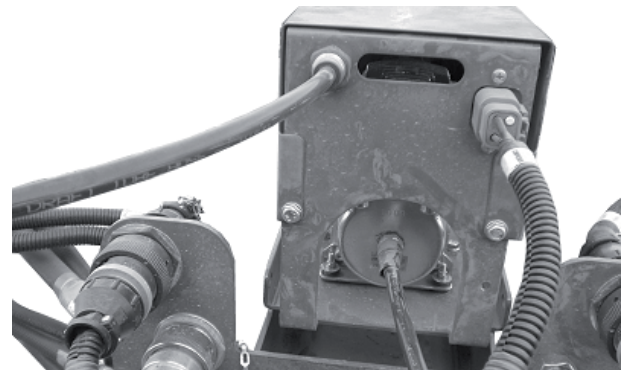
種子センサー付き種子チューブ

[次のページへ](#)

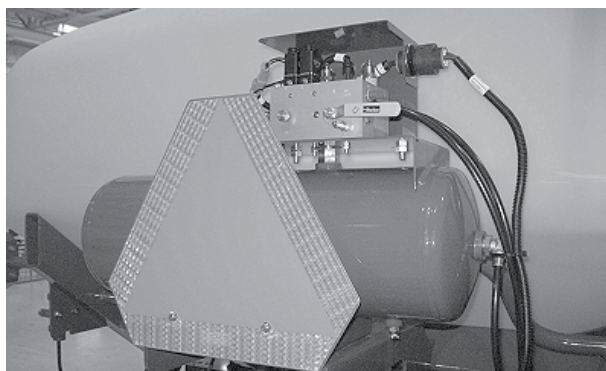
OUO6064,00005B1 -40-10NOV11-2/8



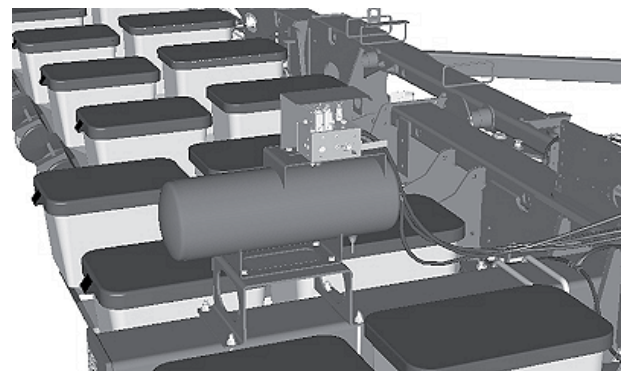
真空センサー



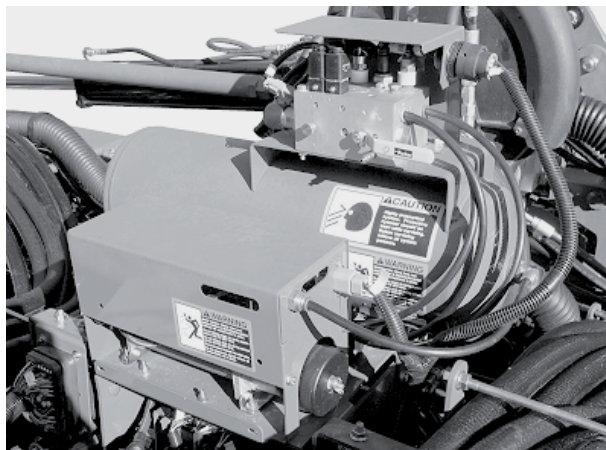
エアコンプレッサ (単一設定点下向き力)



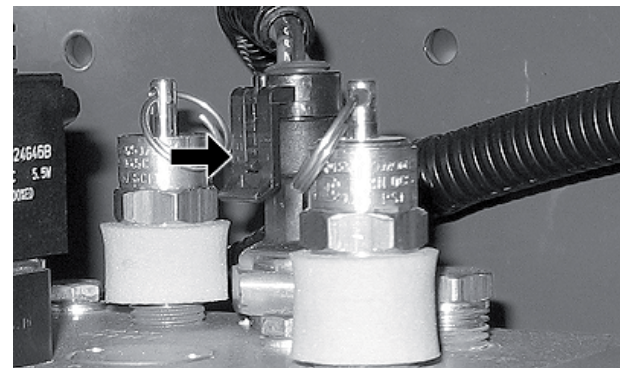
空気圧式下向き力エアタンクとソレノイドコントロールバルブ：
牽引式播種機 CCS (単一設定点下向き力) 付き



空気圧式下向き力エアタンクとソレノイドコントロールバルブ：
牽引式播種機 CCS (単一設定点下向き力) なし



空気圧式下向き力エアタンクとソレノイドコントロールバルブ：
一体型播種機 (単一設定点下向き力)

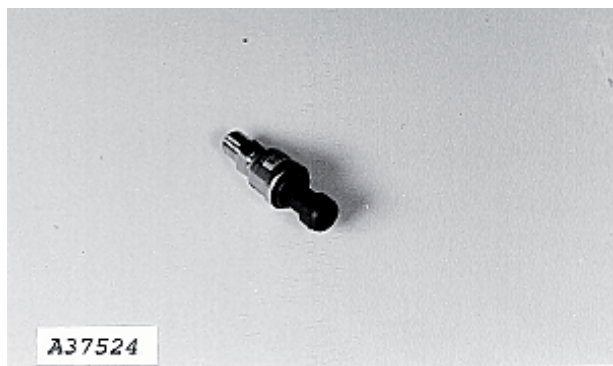


空気圧式下向き力圧力センサー

次のページへ

OUO6064,00005B1 -40-10NOV11-3/8

識別図

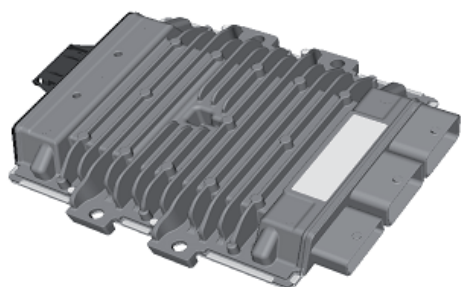


肥料圧力センサー (オプション)

次のページへ

OUO6064,00005B1 -40-10NOV11-4/8

SeedStar™ XP 種子モニタリング



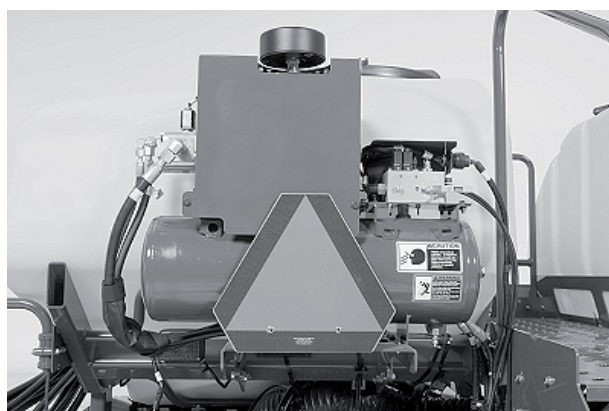
播種機メイン2コントローラ



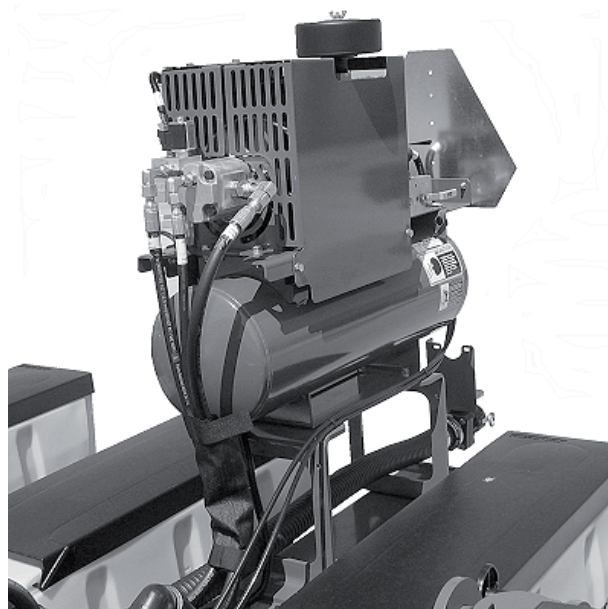
走行状況センサー



ゲージホイール下向き力センサー

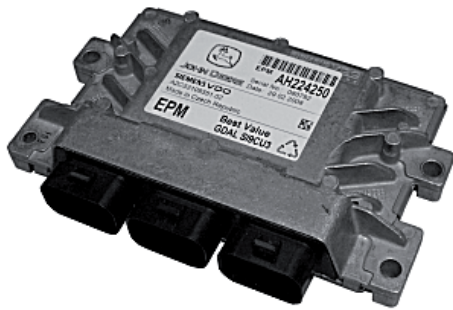


空気圧式下向き力エアコンプレッサ、エアタンク、ソレノイド制御弁：
牽引式播種機 CCS (アクティブ下向き力) 付き

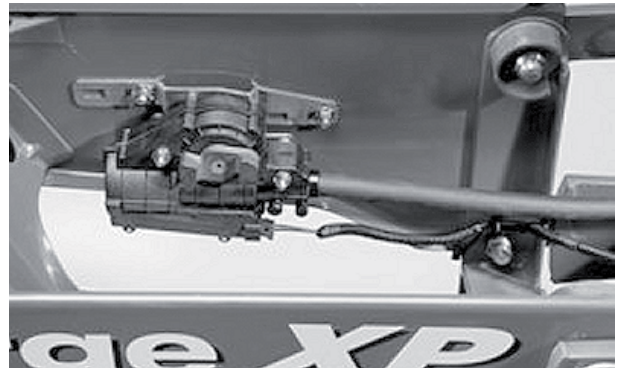


空気圧式下向き力エアコンプレッサ、エアタンク、ソレノイド制御弁：
牽引式播種機 CCS (アクティブ下向き力) なし

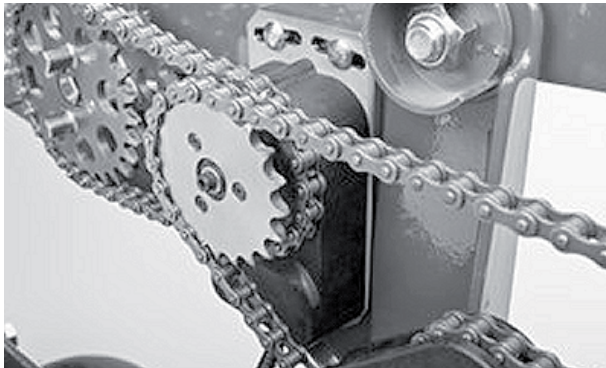
RowCommand™



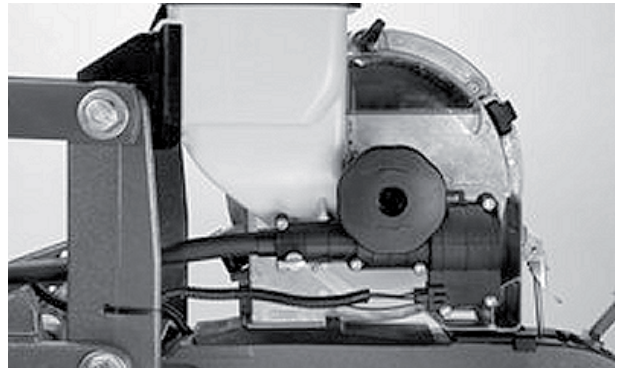
RowCommand™ 電子制御式電源モジュール (EPM)



MaxEmerge Pro-Shaft RowCommand™ クラッチ



MaxEmerge チェーン駆動 RowCommand™ クラッチ

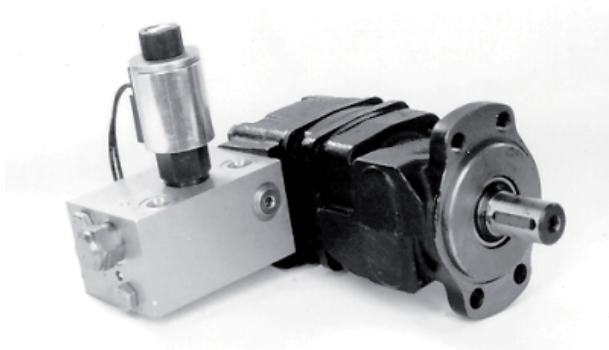


Pro-Series Pro-Shaft RowCommand™ クラッチ

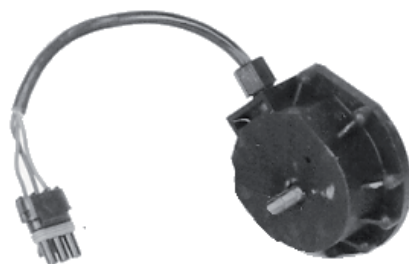
[次のページへ](#)

OUO6064,00005B1 -40-10NOV11-6/8

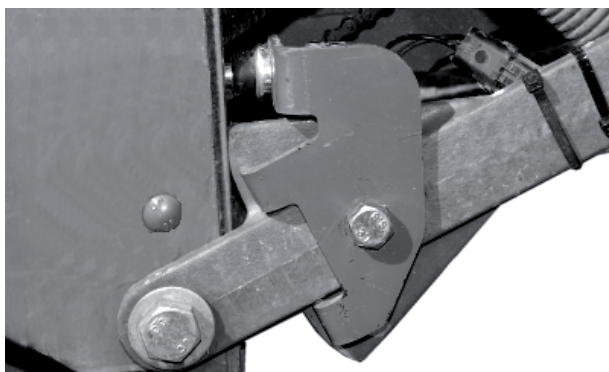
バリアブルレートドライブ



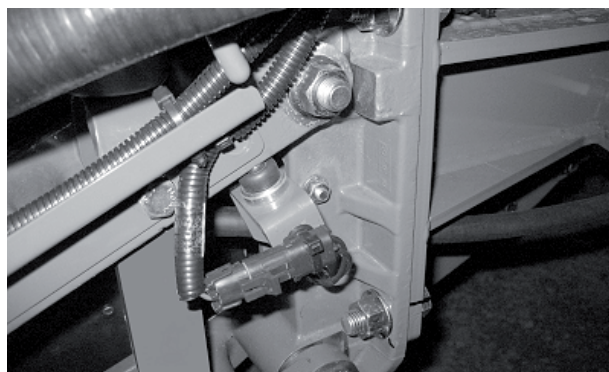
バリアブルレートドライブモーターとバルブ



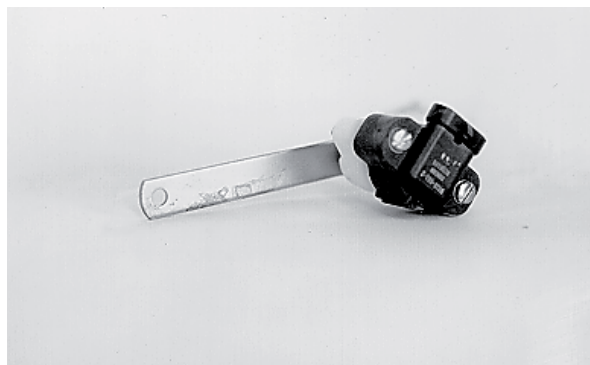
バリアブルレートドライブモーター速度センサー



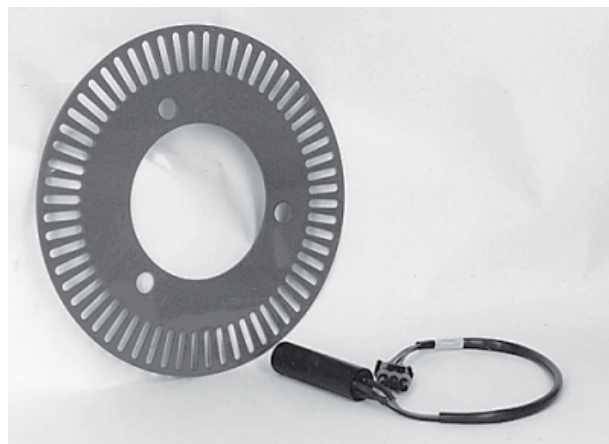
並列アーム高さスイッチ (ほとんどの組み込み式播種機用)



並列アーム高さスイッチ (2 条型組み込み式播種機用)



高さセンサー (牽引式播種機用)



バリアブルレートドライブホイールモーションセンサー

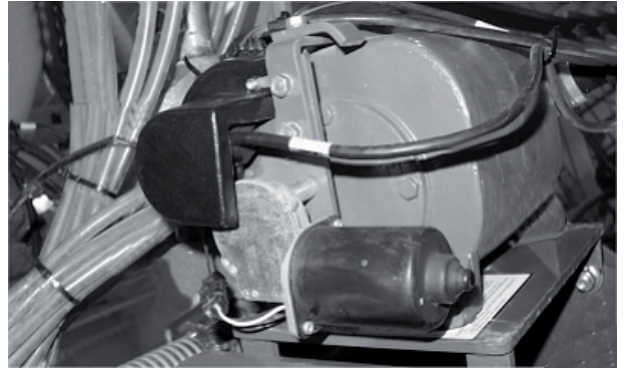
次のページへ

OUO6064,00005B1 -40-10NOV11-7/8

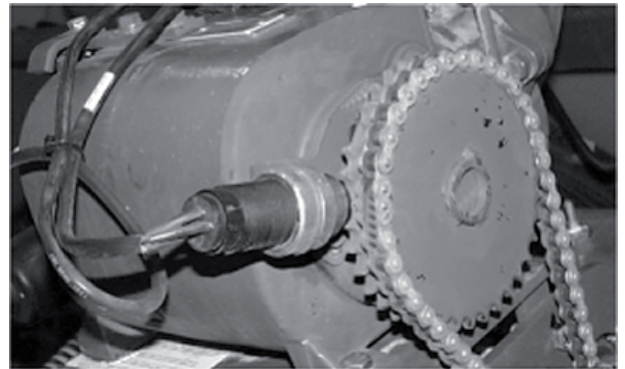
可変施肥機



バリアブルレート施肥コントローラ



バリアブルレート施肥ポンプ変位アクチュエータ、センサー



可変施肥機スプロケット速度センサー

OUO6064,00005B1 -40-10NOV11-8/8

安全

安全情報の確認

これは安全警告マークです。機械上、またはマニュアル内にこのマークのある場所では、けがをしないように注意してください。

推奨されている注意事項と安全操作の慣行に従ってください。



DX,ALERT -40-27NOV12-1/1

シグナルワードの確認

シグナルワード「危険」、「警告」、「注意」は安全警告マークと共に使用されます。「危険」は最も重大な危険要素を示します。

「危険」または「警告」安全標示ラベルは、特定の危険要素の近くにあります。一般注意事項は「注意」安全標示ラベルに記載されています。「注意」はこのマニュアルに記載されている安全上の注意事項への注意も促しています。



DX,SIGNAL -40-27NOV12-1/1

安全上の注意事項の順守

機械上の安全標示ラベルと当マニュアルに記載されているすべての安全上の注意事項を注意深く読んでください。安全標示ラベルを良好な状態に保ってください。安全標示ラベルが足りない場合は補充し、状態の悪いラベルは交換してください。新しい装置部品や修理部品に、最新の安全標示ラベルが付けられているか確認してください。交換用の安全標示ラベルは担当の John Deere 取扱店から入手できます。

販売業者から供給される部品については、このオペレータマニュアルに転記されていない追加の安全情報が存在する可能性があります。

適切な機械の操作方法とコントロールの使用方法を習得してください。説明なしで他の人に操作させないでください。

機械を適切な作動状態に保ってください。許可なく機械を改造すると、機能や安全性を損なう可能性があり、機械寿命に影響を及ぼすことがあります。



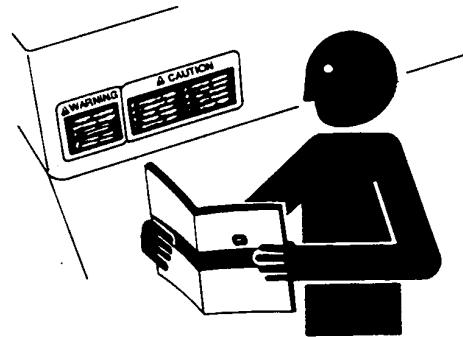
このマニュアルに不明な点があり、サポートが必要な場合は、John Deere 取扱店までご連絡ください。

DX,READ -40-27NOV12-1/1

安全標示ラベルの交換

安全標示ラベルが足りない場合は補充し、状態の悪いラベルは交換してください。適切な安全標示ラベルの位置については、このオペレータマニュアルを参照してください。

販売業者から供給される部品については、このオペレータマニュアルに転記されていない追加の安全情報が存在する可能性があります。



DX,SIGNS -40-27NOV12-1/1

機械の暴走防止

機械の暴走による死傷事故が起きないようにしてください。

スタータ端子を短絡させてエンジンを始動しないでください。通常の回路がバイパスされると、機械はギアが入った状態で始動します。

絶対に、床や地面に立ったままエンジンを始動しないでください。エンジンの始動は、運転席から、ギアをニュートラルまたはパーキングにした状態でのみ行ってください。



DX,BYPAS1 -40-27NOV12-1/1

高圧流体の回避

少なくとも 1 年に 1 回、定期的に油圧ホースを点検し、漏れ、よじれ、切れ、亀裂、摩耗、ふくれ、腐食、ワイヤブレードの露出、または他の摩耗または損傷の兆候がないか確認してください。

摩耗または損傷しているホースアセンブリは、John Deere 認定交換部品と即座に交換してください。

圧力のかかった流体が噴き出すと、皮膚に侵入して大けがをする危険性があります。

油圧パイプや他のパイプを外す前に圧力を解放して、危険を回避してください。また、圧力をかける前にすべての接続をしっかりと締めてください。

ボール紙で漏れを探してください。手や身体を高圧流体から保護してください。



事故が発生した場合は、直ちに医師の診察を受けてください。皮膚にかかった液体は、数時間以内に外科的に除去する必要があります。除去しないと、壊疽を引き起こす場合があります。このような外傷に慣れていない医師は、専門医療機関に問い合わせてください。このような情報は、Deere & Company Medical Department から英語で入手可能です (Moline, Illinois, U.S.A. 電話番号 1-800-822-8262 または +1 309-748-5636)。

DX,FLUID -40-27NOV12-1/1

バッテリー爆発の防止

火花、火の付いたマッチ、直火はバッテリーの上部から遠ざけてください。バッテリーガスは爆発する可能性があります。

バッテリーの電極間に金属を入れて充電状態を確認することは絶対にしないでください。電圧計または比重計を使用してください。

凍りついたバッテリーを充電しないでください。爆発の恐れがあります。バッテリーを 16°C (60°F) に暖めてください。



DX, SPARKS -40-27NOV12-1/1

電子コントロールユニット近くでの溶接

重要：溶接装置を使用して、エンジンをかけないでください（ジャンプスタートしないでください）。電流と電圧がとても高いので、完全に損傷する可能性があります。

1. バッテリーのマイナスケーブル (-) の接続を外します。
2. プラス (+) バッテリーケーブルの接続を外します。
3. プラスおよびマイナスのケーブルをつなぎます。車両フレームに接続しないでください。
4. ワイヤハーネス部を溶接部分から離して移動します。
5. 溶接アースを溶接するポイント近くに接続して、コントロールユニットから遠ざけます。



6. 溶接が終了したら、手順 1~5 の逆の手順を行います。

DX, WW, ECU02 -40-27NOV12-1/1

電子コントロールユニットのコネクタを清潔に保つ

重要：コントロールユニットを開けないでください。また高圧スプレーを使って洗浄しないでください。湿気、ごみ、その他の異物があると損傷が発生する恐れがあります。

1. 端子を清掃して、異物を取り除きます。湿気、泥、および他の汚染物質により、長い時間コネクタの端子が侵食され、良好な電氣的接続が得られなくなります。
2. コネクタを使用しないときは、異物の混入や湿気を防ぐために適切なダストキャップまたはシールを取り付けます。

3. コントロールユニットを修理することはできません。
4. コントロールユニットが故障することはほとんどないので、コントロールユニットを交換する前に、診断手順を実行して故障を特定してください。（John Deere 取扱店にお問い合わせください）。
5. 電子コントロールユニットのワイヤハーネス端子およびコネクタは修理ができます。

DX, WW, ECU04 -40-11JUN09-1/1

安全標示ラベル

絵入りの安全標示ラベル

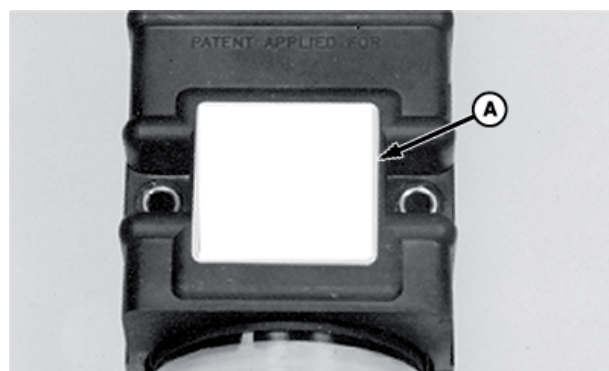
この作業機のいくつかの重要な場所には、潜在的な危険を知らせるために安全標示ラベルが貼られています。危険要素は、警告用三角ラベルの絵で示されます。隣接する絵はけがを防ぐための情報を提供します。これらの安全標示ラベル、作業機上のラベルの位置、および簡単な説明を以下に示します。



FX,WBZ -40-19NOV91-1/1

安全標示ラベル

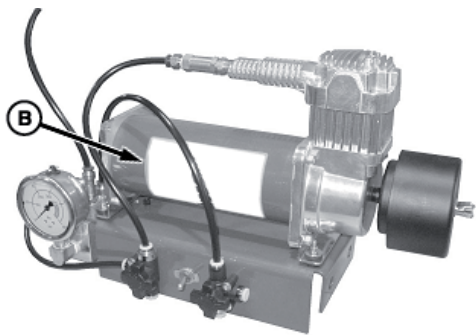
A : 警告 このレーダーセンサーから放射されるマイクロ波信号による眼の損傷を避けるため、センサー面を直接覗き込まないでください。



外部レーダー (オプション)

次のページへ

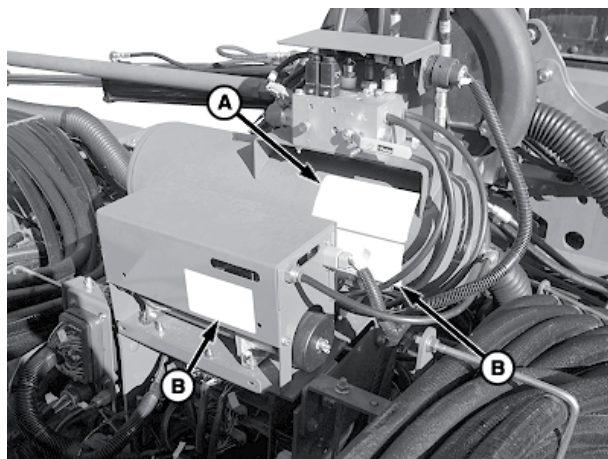
OUO6064,0000653 -40-14NOV11-1/3



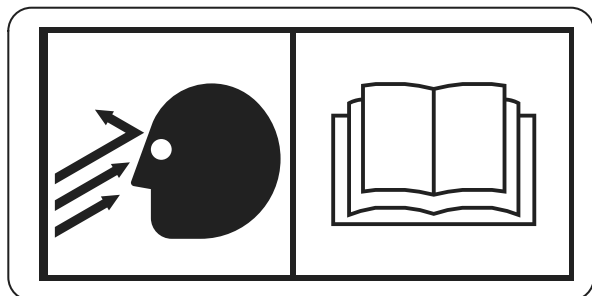
下向き力コンプレッサ
(SeedStar™ 2、オンスクリーン PDF コントロールなし)



空気圧式下向き力エアタンク：牽引式播種機（単一設定点下向き力）



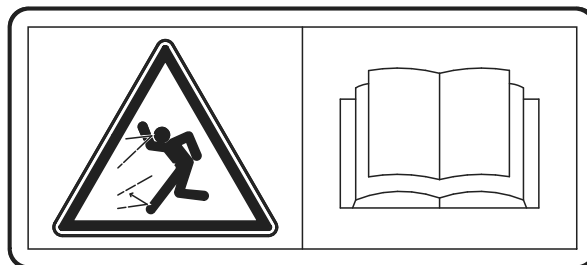
空気圧式下向き力エアタンク：一体型播種機（単一設定点下向き力）



A：注意

A：注意 高圧系統。整備中は保護メガネを着用してください。整備前に高圧系統の圧力を解放してください。

B：警告 過度の加圧やすべてのコンポーネントを取り付けないでシステムを操作することによる部品の爆発で重傷を負わ

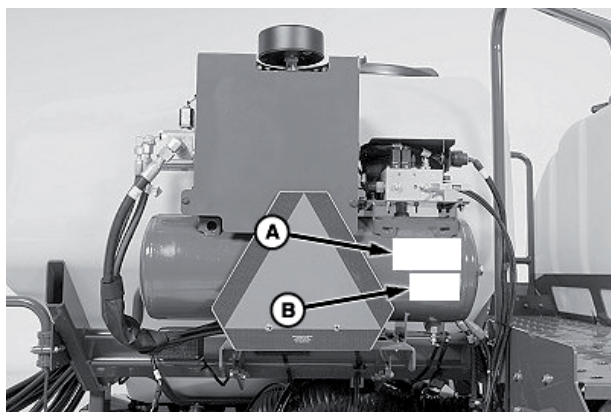


B：警告

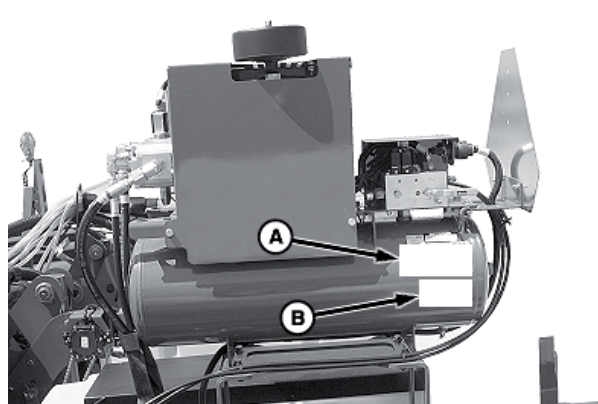
ないように注意してください。827 kPa (8.27 bar) (120 psi) を超えてシングルバッグシステムに加圧しないでください。すべての条ユニット構成部品を所定の場所に取り付けるまでシステムに加圧しないでください。

次のページへ

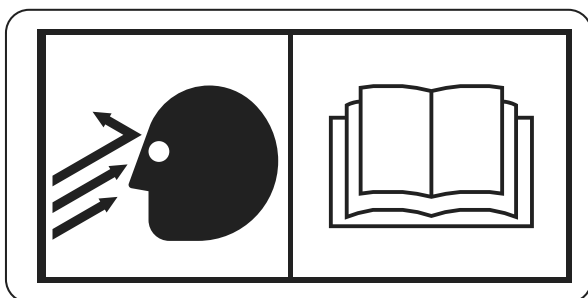
OUC6064,0000653 -40-14NOV11-2/3



空気圧式下向き力エアコンプレッサとエアタンク：
CCS (アクティブ下向き力) 付き



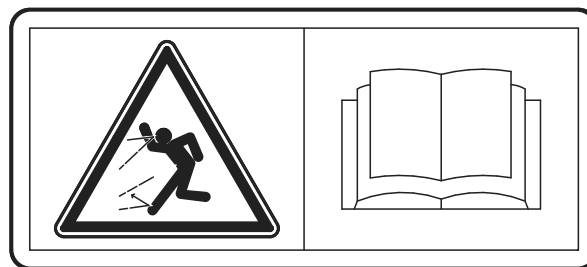
空気圧式下向き力エアコンプレッサとエアタンク：
CCS (アクティブ下向き力) なし



A : 注意

A : 注意 高圧系統。整備中は保護メガネを着用してください。
整備前に高圧系統の圧力を解放してください。

B : 警告 過度の加圧やすべてのコンポーネントを取り付けな
いでシステムを操作することによる部品の爆発で重傷を負わ



B : 警告

ないように注意してください。827 kPa (8.27 bar) (120 psi)
を超えてシングルバッグシステムに加圧しないでください。
すべての条ユニット構成部品を所定の場所に取り付けるまで
システムに加圧しないでください。

OUO6064,0000653 -40-14NOV11-3/3

モニターの使用法

GreenStar™ モニターの使用

このマニュアルでは John Deere™ ディスプレイの使用方法を解説します。Seedstar の使用方法は、このディスプレイが動作をしているシステムに接続されている場合に最も良くご理解いただけます。



コントロールパッドモニター



GreenStar™ 2630 タッチスクリーンモニター

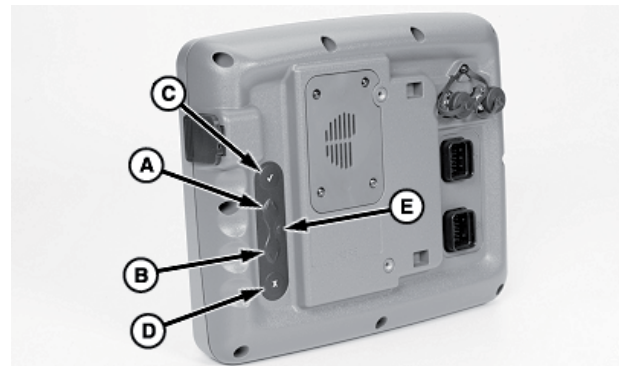
John Deere は Deere & Company の商標です。

LD45720,00004D1 -40-12NOV12-1/1

モニターのコントロール



GreenStar™ 2630 タッチスクリーンモニター



GreenStar™ 2630 タッチスクリーンモニター

A : 上向き矢印
B : 下向き矢印

C : チェックマーク
D : クリアー (キャンセル)

E : リセット

タッチスクリーンモニターでは、アクティブにしたいアイテムの絵の上のスクリーンに触れてください。この節では、選択可能なアイテムのタイプを解説します。

タッチスクリーン故障の際、または指に油や汚れが付着している場合には、モニター背面のマニュアルコントロールを使用してください。スクリーンで選択するものの間を移動する

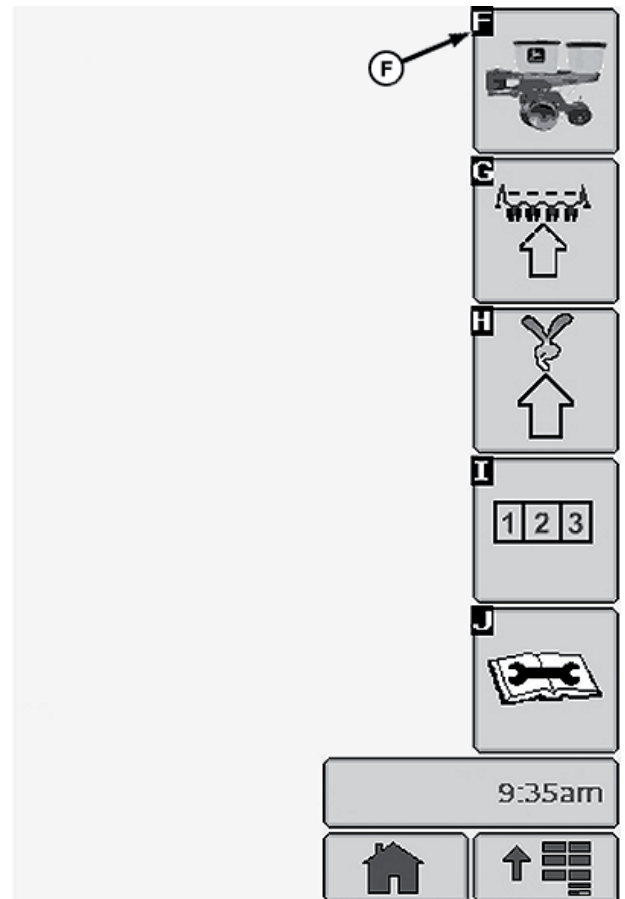
には、上向き矢印 (A)、下向き矢印 (B) を使用してください。スクリーン上でハイライトされているものを選択するには、チェックマーク (C) を使用します。選択したもののクリアー (キャンセル) には X (D) を使用してください。スクリーンが応答しなくなった場合は、モニターが再始動するまでリセット (E) を押し続けてください。

次のページへ

OOU6064,00004CF -40-12NOV12-1/2

コントロールパッドモニターでは、サムホイール (A) でスクリーン上の選択可能なアイテム間をスクロールします。ホイールを回すとアイテムがひとつずつハイライトされます。Enter ボタン (B) でハイライトされたアイテムをアクティブにします。すでに行ったアクションをキャンセルするにはキャンセルボタン (C) を使用します。メインメニュースクリーンに戻るにはメニューボタン (D) を使用します。ホームボタン (E) では、ホームスクリーンに戻ることができます。スクリーン上の文字と同じ文字のクイックセレクトボタン (F) を使用してアイテムを選択すると、アイテムをサムホイールでハイライトすることなく選択できます。

- A : サムホイール
- B : Enter
- C : キャンセル
- D : メニュー
- E : ホーム
- F : クイックセレクトボタン



OUO6064,00004CF -40-12NOV12-2/2

モニターの電源オン、オフ

電源をオンにした後、ディスプレイでの操作をする前に、実装されているコントロールユニットからのデータが検出されるのを待ち、スクリーンを調節してください。

最後に電源をオフにした前にプログラムしたホームページが、現在トラクターに接続されていない実装物用の場合、モニターは既定で Layout Manager スクリーンに設定されます。

重要：データの損失を避けてください。電源のオン、オフはあまり早くやらないでください。電源をオフにした後は、30 秒間待ってからデータカードを取り外したり、再度電源をオンにしたりしてください。

電源のオン、オフを急にやりすぎると、データ損失の起こる恐れがあります。電源オフ後は、モニターの電源表示灯が消えてからさらに 30 秒間待ってから電源をオンにしてください。

OUO6074,0000FA4 -40-24OCT08-1/1

バーチャルターミナルディスプレイ

John Deere トラクター CommandCenter™ のみを使用して 播種機モニターを表示する場合

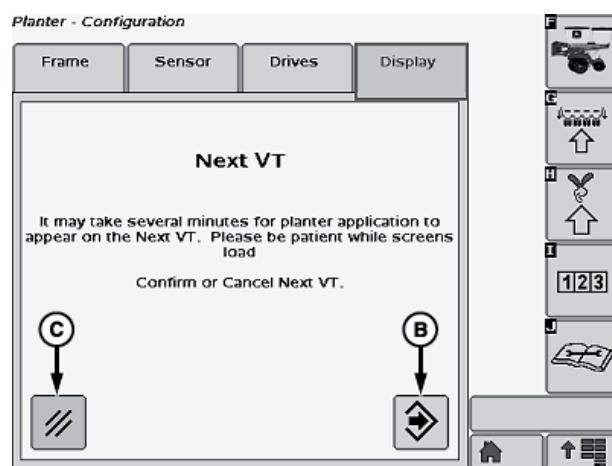
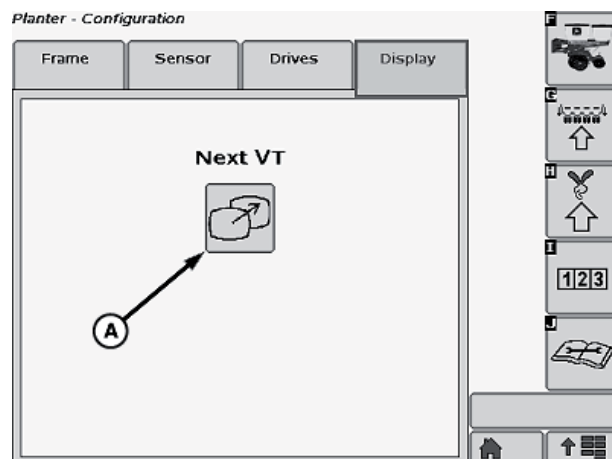
1. キーで電源を入れ、アプリケーションが読み込まれるのを待ちます。メインメニューを選択し、次いでディスプレイ (ボタン I) を選択します。
2. 設定ボタン (ボタン J) を選択し、次いでマルチディスプレイボタン (ボタン H) を選択します。
3. マルチディスプレイの設定ページで、「Implement Bus Virtual Terminal (インプルメントバスバーチャルターミナル)」の隣のチェックボックスをオンにして CommandCenter がインプルメントバス上で通信できるようにします。
4. このボックスにチェックを入れた後、キーで電源をオフにしてディスプレイの変更が保存されるのを待ちます。
5. キーで電源をオンにし、アプリケーションが読み込まれるのを待ち、メインメニューボタンを押します。スクリーンにメインメニューが表示されるまで、数秒間待ちます。砂時計が点滅して、播種機のソフトウェアがディスプレイに読み込まれていることを示します。砂時計の点滅後、播種機アイコンがメインメニューに現れます。

John Deere トラクター CommandCenter™ ディスプレイの 他に GreenStar™ ディスプレイも使用する場合

1. キーで電源をオンにし、両方のディスプレイが読み込まれるのを待ちます。CommandCenter でメニューを選択し、次いでディスプレイアイコン (ボタン I) を選択します。
2. 設定ボタン (J ボタン) を選択し、マルチディスプレイボタン (H ボタン) を選択します。
3. SeedStar™ から GreenStar™ ディスプレイと通信するには、マルチディスプレイ設定ページで、「Implement Bus Virtual Terminal (インプルメントバスバーチャルターミナル)」チェックボックスを必ずオフにします。
4. キーで電源をオフにして変更を保存します。
5. キー電源をオンにし、アプリケーションが読み込まれるのを待って、GreenStar™ ディスプレイでメニューを選択します。画面にメニューが表示されるまで、数秒間待ちます。砂時計が点滅して、播種機のソフトウェアがディスプレイに読み込まれていることを示します。砂時計の点滅後、播種機アイコンがメインメニューに現れます。

播種機アプリケーションをディスプレイ間で切り替える方法

1. トラクター電源をオフにした状態で、GreenStar™ モニター (2630、2600、または 1800) がトラクターのコーナーポストに接続されていることを確認します。
2. トラクターと播種機のすべての電気接続を確実にします。
3. キーで電源をオンにする。CommandCenter™ ディスプレイと GreenStar™ の両方が読み込まれるのを待ちます。CommandCenter™ ディスプレイでメインメニューボタンを選択し、播種機アプリケーションを選択します。



- A : 次の VT (次のバーチャルターミナル)
B : 確認
C : キャンセル

注記：このディスプレイタブは実装 CAN バス上に ISO 対応のディスプレイが 2 台以上がある場合のみに現れます。次の VT 機能は種蒔き中には使用不可です。

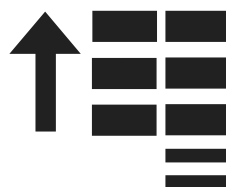
4. 播種機ホームページで、播種機設定ボタン (ボタン G) を選択します。ディスプレイタブを選択します。
5. 「Next VT (次のバーチャルターミナル)」ボタン (A) を選択して、播種機情報を GreenStar™ ディスプレイに移動します。
6. 確認 (B) または キャンセル (C) を選択します。コントローラが再始動します。

注記：ディスプレイの設定によっては、播種機アプリケーションが希望のディスプレイに現れるのに最大 255 秒かかります。

標準ボタン

これらのボタンは良く覚えておいてください。これらのボタンは通常の機能を持ち、スクリーン上で良く使用します。

- **プライマリメニュー**：ディスプレイの主なメニューで、各機能に対応したボタンを示します。
- **入力**：値や選択するものをメモリーに入力します。手順の次のステップに進みます。
- **キャンセル**：現在の画面や選択したものをキャンセルします。
- **消去**：値をゼロにクリアするか、選択したものを削除します。
- **戻る**：前の画面または選択肢に戻ります。
- **バックスペース**：カーソルをスペースひとつ分後ろに動かします。
- **切り替え**：選択したものを選択、非選択の間で切り替えます。



プライマリメニュー



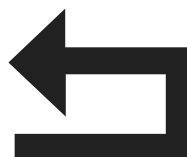
Enter または継続



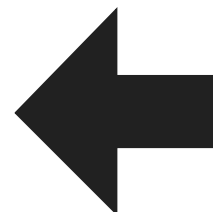
キャンセル



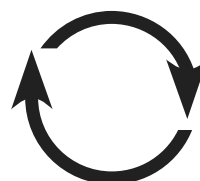
クリア



戻る



バックスペース



トグル

OUO6074,0000FA6 -40-16OCT08-1/1

入力方法

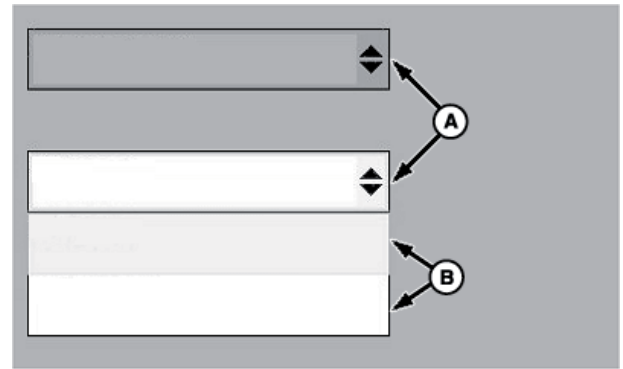
モニターにデータを入力するには色々な方法があります。次に数例を挙げます。

ドロップダウンボックス

ドロップダウンボックス (A) にはアイテムのリスト (B) があります。ドロップダウンボックスを選択してリストを見てください。リストからアイテムを選択し、ドロップダウンボックスでのアクティブなアイテムとしてください。

新規のアイテムを選択せずにドロップダウンリストを閉じるには、現在選択されているものを選択するか、スクリーンの何もない所に触れてください (タッチスクリーンのみ)。

リストがスクリーンよりも長い場合は、リストの横に上下の矢印付きのスクロールバーが現れます。矢印の 1 つを選択して上下にスクロールしてください。



A : ドロップダウンボックス
B : リスト

次のページへ

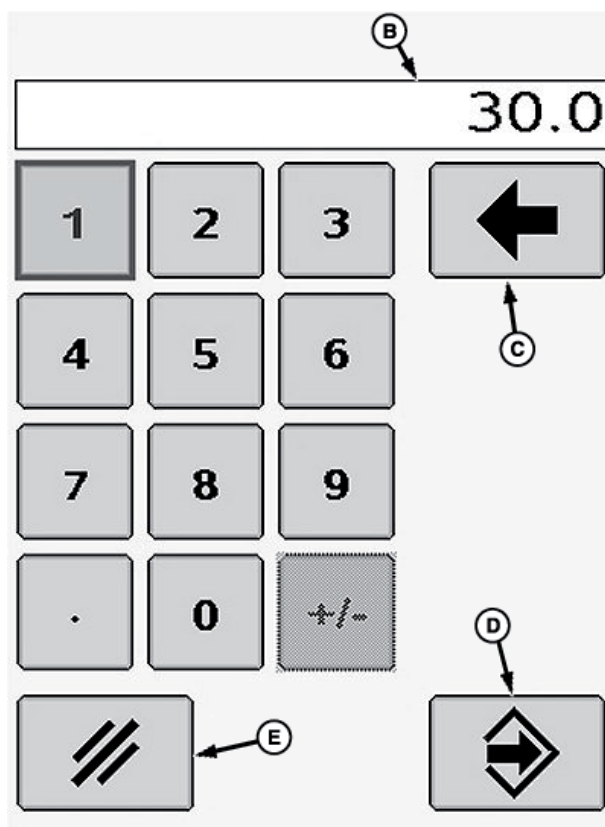
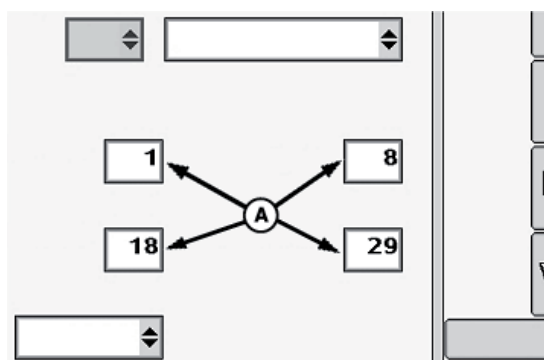
OUO6074,0000FA5 -40-16OCT08-1/5

入力ボックス

入力ボックス (A) では数値入力が可能です。

- **入力ボックス** を選択するとテンキーが現れます。希望の値を選択してください。入力した値はバウンディングボックス (B) に現れます。
- **バックスペースの矢印 (C)** ボタンを押すと選択した値がクリアされます。
- **Enter (D)** ボタンで値を確認します。
- **クリア (E)** ボタンを押すと、新しい値を確認せずにキーパッドがオフになります。

A : 入力ボックス
B : バウンディングボックス
C : バックスペース矢印
D : Enter
E : キャンセル



テンキー

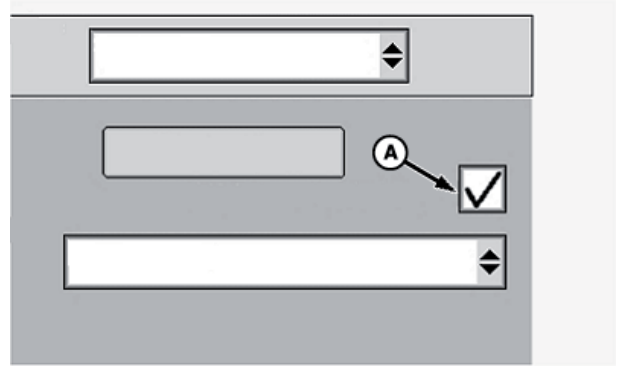
次のページへ

OUO6074,0000FA5 -40-16OCT08-2/5

チェックボックス

チェックボックス (A) でひとつをアクティブ、非アクティブにできます。チェックマークはその機能がアクティブであることを示します。ボックスにチェックマークのない場合はその機能は非アクティブです。

A : チェックボックス



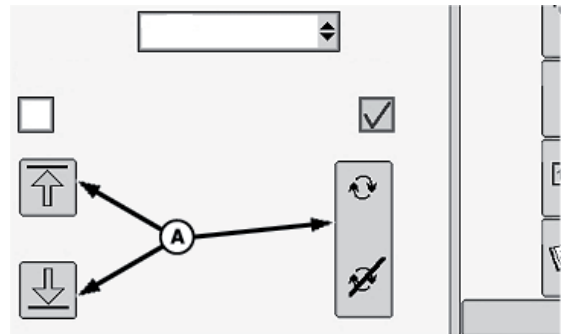
チェックボックスの例

OUO6074,0000FA5 -40-16OCT08-3/5

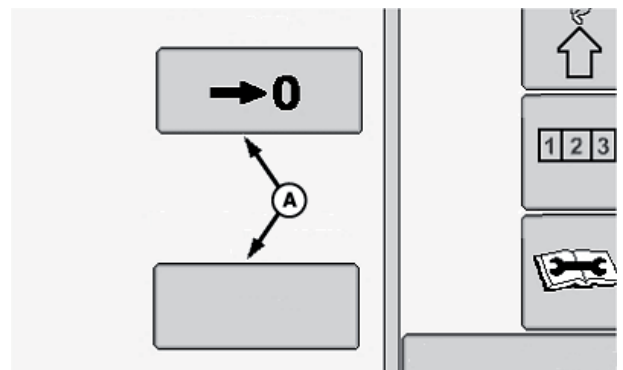
ボタン

ボタンはものにより形状、大きさ、イメージが異なります。文字の書かれたものもあります。どれかのボタン (A) を押すとその機能がアクティブになります。

A : ボタン



ボタンの例



ボタンの例

次のページへ

OUO6074,0000FA5 -40-16OCT08-4/5



カスタム入力キーボード

- A: リターンキー
- B: 配列切換
- C: 大文字・小文字
- D: シンボル

カスタム入力キーボード

入力、ドロップダウンボックスの中には、編集やカスタムオプションのあるものもあります。編集やカスタムを選択すると、キーボードが現れてデータの入力ができるようになります。リターン (A) ボタンを押すと、カーソルは直下のライン

に移動します。配列切換 (B) ボタンは、キーボードの配列を標準の **qwerty** 配列、アルファベット順の配列間で切り替えます。大文字・小文字 (C) ボタンでは、大文字、小文字を切り替えます。シンボル (D) ボタンは文字のキーボード、シンボルのキーボード間を切り替えます。

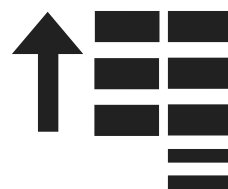
OUO6074,0000FA5 -40-16OCT08-5/5

画面レイアウトマネージャ

重要： 播種機のスクリーンはフルスクリーンまたはハーフスクリーンのみです。エラーメッセージは、ハーフスクリーンのレイアウトでは現れません。音声の警告がエラーを通知した場合、フルスクリーンに戻ってメッセージを読んでください。

1. プライマリメニューボタンを選択します。
 2. レイアウトマネージャボタンを選択します。
 3. ドロップダウンメニューからページ番号を選択します。
 4. スクリーンの右側からレイアウトパターン (A) を選択します。
 5. ホームページコレクションに含めるのチェックボックス (D) を選択する。このページを含むようにチェックを入れます。コレクションからページを除外するにはボックスをクリアします。
 6. スクリーン (B) の変更するエリアを選択します。
- 注記：ウィンドウひとつのレイアウトが選択されている場合は、オプション選択後に **Enter** ボタンを選択します。プレビューを選択する必要はありません。
7. スクリーンのこのエリアで可能なオプションのみが現れます。**オプション**を選択するか、**戻る**ボタンを選択します。
 8. オプションを選択した場合、選択したもののプレビューが現れます。**プレビュー**を選択してそれが正しいことを確認するか、**戻る**ボタンを選択します。
 9. **Enter** ボタンを選択します。
 10. 変更するスクリーンの他のエリアを選択します。全てのエリアの選択を終了するまで続けます。
 11. アクティブなホームページをすべて見るには、**ホームページ (C)** を繰り返し選択します。

- A: レイアウトパターン
B: 選択エリア
C: ホームページ
D: ホームページコレクションボックス



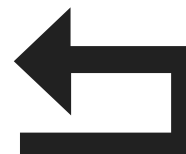
プライマリメニュー



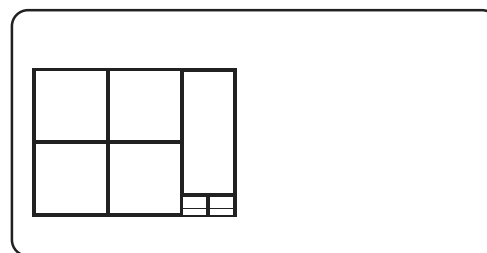
Enter



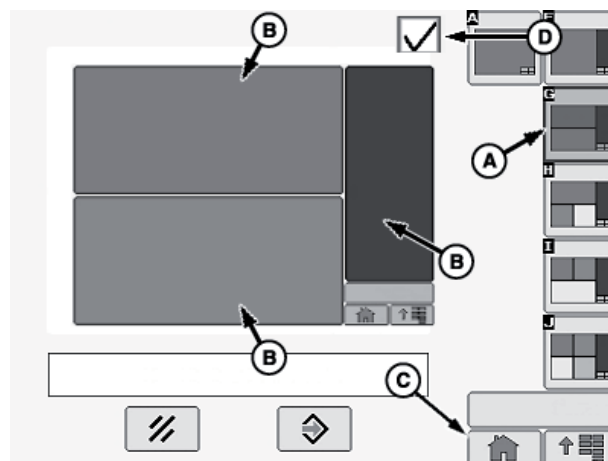
キャンセル



戻る



レイアウトマネージャボタン



OUO6074,0001045 -40-11MAR09-1/1

画面のナビゲーション

注記：他社のディスプレイで情報が似ているようには見えることがありますが、ナビゲーションの方法は異なることがあります。具体的な使用法は、お使いのディスプレイのオペレータマニュアルを参照してください。

メインメニュー

ボタンとソフトキーは外見が似ています。ボタンは単に機能をアクティブにするか、新しいスクリーンに移動させます。ソフトキーはスクリーンを開き、そこから設定やデータ入力を行えます。

プライマリメニュー (A) ボタンを押すと、各モニター用の選択可能なボタンのあるスクリーンへ移動します。

ボタンを選択して希望のアプリケーションへ移動してください。次に数例を挙げます。

- (B) Planter (播種機) アプリケーションのページを開きます。種々の播種機機能があります。
- (C) Performance Monitor Totals (動作モニタートータル) ページを開きます。種々のトラクターの動作値があります。
- (D) Display Main (ディスプレイのメイン) ページを開きます。種々のモニター機能があります。
- (E) Message Center (メッセージセンター) のページを開きます。種々のメッセージがあります。

次のスクリーンエリアに関する情報は、英語を解さないオペレータが英語のスクリーンを使用する際の助けとなるためのものです。リストの左側は英語のままです。スクリーンにマッチし、リストの右側はこのマニュアルの他の部分と同様翻訳されています。オペレータの方はスクリーン上の英語の言葉と、リストの左側の記載されている英語の言葉とをマッチさせて翻訳された意味を読んでください。

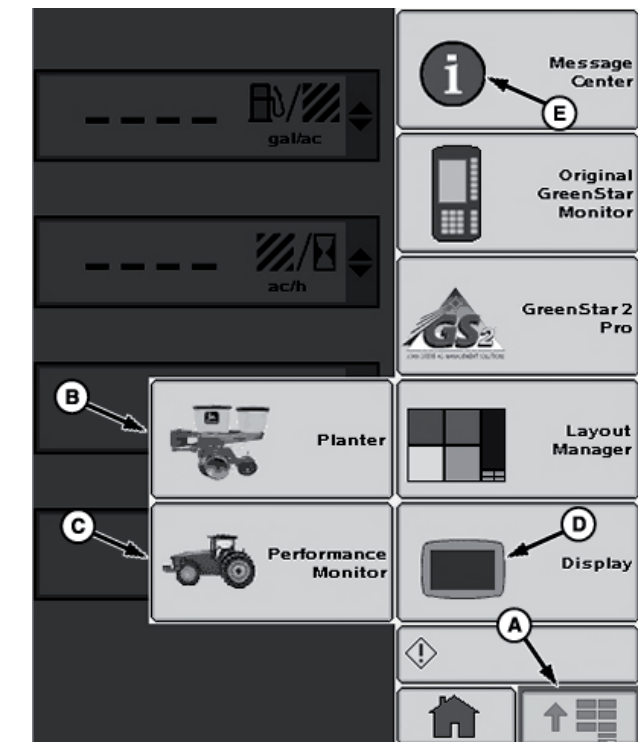
画面領域情報

Planter : 播種機

Performance Monitor : 動作モニター

Message Center : メッセージセンター

Original GreenStar Monitor : オリジナル GreenStar モニター



メニューボタン

- A : プライマリメニュー
- B : 播種機アプリケーションボタン
- C : 動作モニターボタン
- D : ディスプレイボタン
- E : メッセージセンターボタン

GreenStar 2 Pro : GreenStar 2 Pro

Layout Manager : レイアウトマネージャ

Display : ディスプレイ

次のページへ

OUO6074,0000FA7 -40-11MAR09-1/5

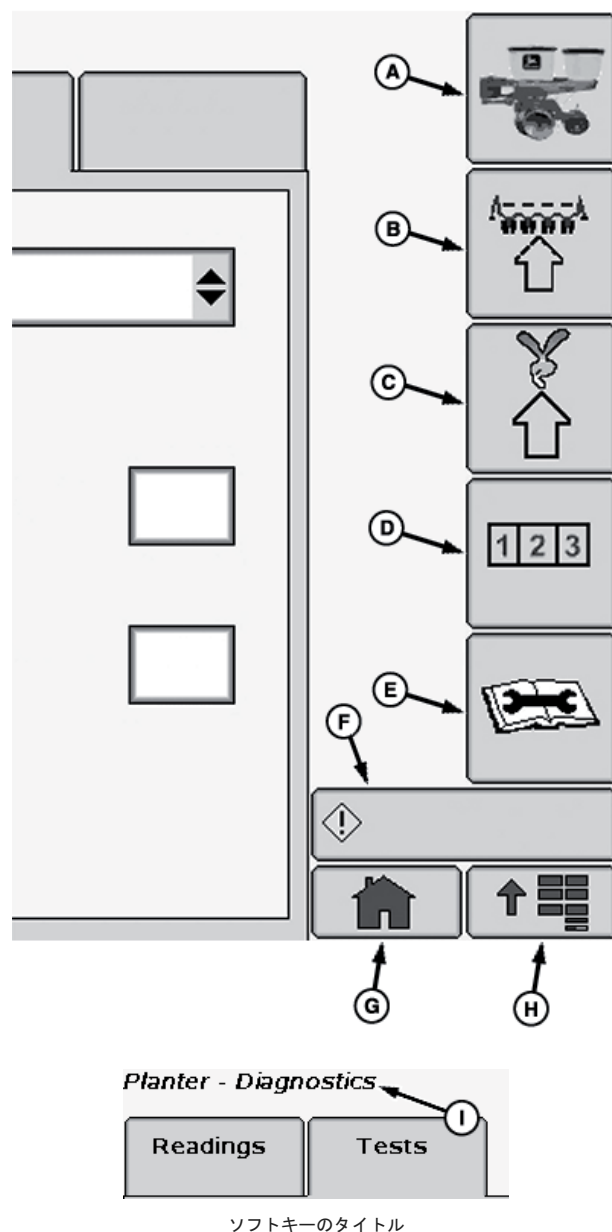
播種機アプリケーション画面

種々の播種機スクリーンに移動するには、ソフトキー (A) から (E) を選択してください。各スクリーン上部のタイトル (I) は、そのソフトキーの名前にマッチします。

スクリーンが表示されれば、同じアプリケーション中の別のソフトキーを選択する前にプライマリメニューに戻る必要はありません。例：現在のスクリーンがすでに播種機：レートスクリーンであるとします。「Planter - Configuration (播種機：構成)」スクリーンに移動する手順が**メインメニューボタン (H)**、**播種機ボタン**、**構成ソフトキー (B)** となっている場合は、代わりに**構成ソフトキー**を選択するだけです。ディスプレイはすでに播種機スクリーンになっています。プライマリメニューから始める必要はありません。

- (A) を押すと、通常「実行」ページと呼んでいるメインの播種機スクリーンに移動します。
- (B) を押すと、設定スクリーンに移動し、ここでフレーム、センサー、ドライブの設定を行います。
- (C) を押すと、農作物、レートの設定スクリーンに移動します。
- (D) を押すと、トータル、計算のスクリーンに移動します。
- (E) を押すと、読み値とテストの診断スクリーンに移動します。
- (F) を押すと、メッセージセンターに移動します。
- (G) を押すと、ホームスクリーンに移動します。
- (H) を押すと、種々のアプリケーションボタンのあるプライマリメニュースクリーンに移動します。

- A : メインのソフトキー
B : 設定用ソフトキー
C : レートソフトキー
D : トータルソフトキー
E : 診断ソフトキー
F : メッセージセンターボタン
G : ホームボタン
H : メニューボタン
I : タイトル



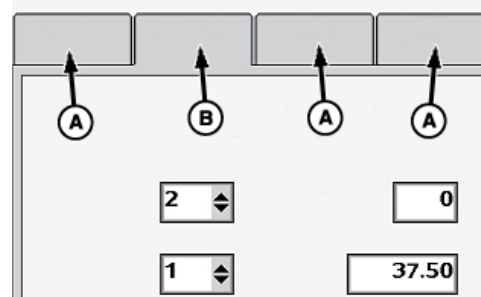
ソフトキーのタイトル

OUO6074,0000FA7 -40-11MAR09-2/5

機能タブ

スクリーン上の種々のオプションをアクティブにするには、**タブ**を選択してください。

- A : アクティブではないタブ
B : アクティブなタブ



次のページへ

OUO6074,0000FA7 -40-11MAR09-3/5

ナビゲーション例 A

アクティブなモニターで次の手順を参照してください。

1. プライマリメニューボタン (A) を選択します。
2. **Planter Application (播種機アプリケーション)** ボタン (B) を選択します。
3. **設定ソフトキー (C)** を選択する。播種機：設定 (D) スクリーンタイトルが表示されます。
4. **Sensor タブ (E)** を選択します。
5. ドロップダウンボックス (F) から **Seed** を選択します。
6. **Row** 入力ボックス (G) を選択し、個々の条番号を入力します。
7. **On** または **Off** チェックボックス (H) を選択して、選択した条を構成します。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機の設定

Sensor : センサー

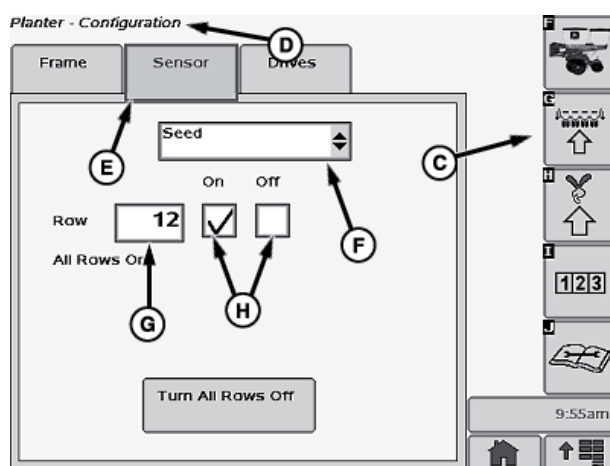
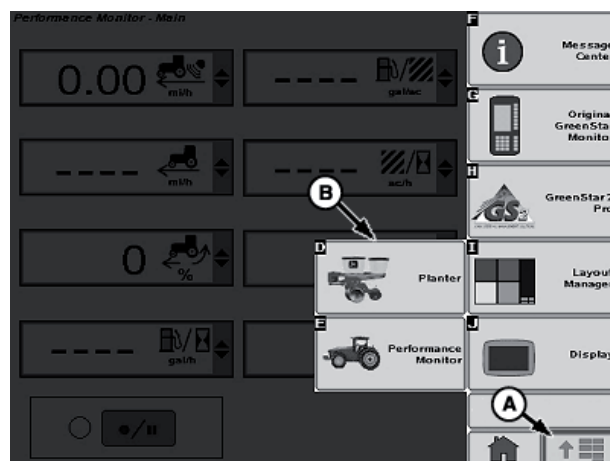
Seed : 種子

Row : 条

On : オン

Off : オフ

- A : プライマリメニューボタン
 B : 播種機アプリケーションボタン
 C : 設定用ソフトキー
 D : 播種機設定スクリーン
 E : センサータブ
 F : ドロップダウンボックス
 G : 条入力ボックス
 H : オン、オフチェックボックス



次のページへ

OU06074,0000FA7 -40-11MAR09-4/5

ナビゲーション例 B

このマニュアルの全ての手順は、前頁のナビゲーションの例 A を簡略化したものを用います。次に示す手順は、ナビゲーションの例 A を簡略化した例です。**太字**の言葉はスクリーンで選択可能なアイテムです。矢印（→）は順次選択する各スクリーンアイテムを示します。良く使うボタン、ソフトキー、スクリーンタイトルに慣れると、このテクニックでタスクを実行するための時間を節約することができます。ディスプレイがすでに目的とするスクリーンになっている場合は、プライマリメニューから始める必要はありません。

アクティブなモニターを使用してディスプレイとこのナビゲーション方法に慣れてください。スクリーンアイテムを習得するまでは、必要に応じてこのセクション前述の説明を読み返してください。

1. **メインメニュー** → **播種機ボタン** → **構成ソフトキー** → **センサータブ**を選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Seed** を選択します。
3. **Row** 入力ボックスを選択し、個々の条番号を入力します。
On または **Off** チェックボックスを選択して、選択した条を構成します。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成

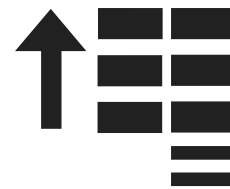
Sensor : センサー

Seed : 種子

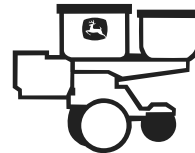
Row : 条

On : オン

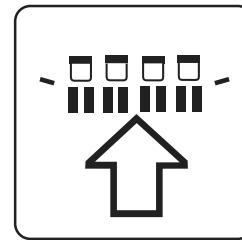
Off : オフ



メニュー



播種機ボタン



設定用ソフトキー

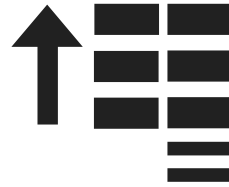
モニターの設定

輝度、音量、色調の構成

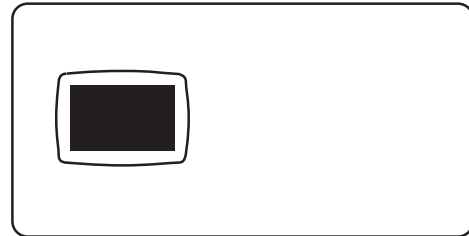
1. メニュー → ディスプレイボタン → ディスプレイソフトキーを選択します。
2. 輝度レベルは2つ。日中／夜間ボタンを選択して、日中レベルと夜間レベルのスクリーン輝度を切換えます。スクリーン上部の太陽と月のシンボルがハイライトされて選択されたものを示します。「日中」を選択した状態で**プラス (+)**、**マイナス (-)** ボタンを押して、日中のバックライトレベルを調節します。夜間の輝度に切り替え、プラス、マイナスのボタンで異なるバックライトレベルに調節します。
3. **瞬暗**ボタンを選択すると、スクリーンは完全に暗くなります。再度明るくするにはスクリーンのどこかに触れるか(タッチスクリーンのみ)、どれかのボタンを選択します。
4. **Volume (音量)** 表示器の調節にはプラス、マイナスボタンを選択します。
5. チェックボックスを選択すると、アイテムが選択されたときの **Highlight Color (ハイライト色)** を選択できます。
6. 互換性のあるキャビンでモニターが実装されている場合は、**Sync With Cab (キャビンと同期する)** のチェックボックスが使えます。これをチェックすると、このディスプレイでキャビンの表示灯もコントロールします。

画面領域情報

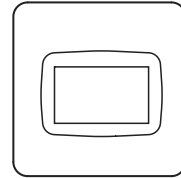
Display Main : ディスプレイメイン
Backlight : バックライト
Volume : 音量
Highlight Color : ハイライト色
Sync With Cab : キャビンと同期



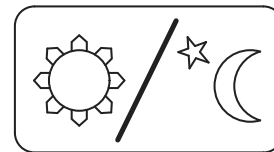
メニュー



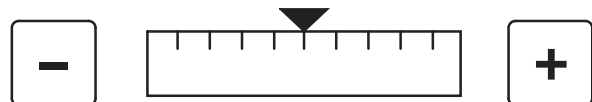
ディスプレイボタン



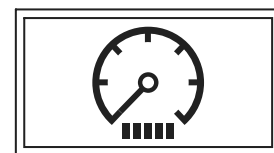
ディスプレイソフトキー



日中／夜間ボタン



目盛表示器



瞬暗ボタン

OUC6064,00001EA -40-29JUN10-1/1

言語と単位の構成

1. メニュー → ディスプレイボタン → 設定ソフトキーを選択します。
2. **Regional** タブを選択します。
3. 各ドロップダウンボックスから、**Country (国)**、**Language (言語)**、**Numeric Format (数値の形式)**、**Units (単位)** を選択します。オプションごとに異なる測定単位を選択するには、次のように行います。
4. **Units (単位)** タブを選択します。
5. 各ドロップダウンボックスを選択し、測定単位を選択します。全ての単位をひとつのタイプに変更するには、**Regional (地域)** タブ → **Units (単位)** → 何らかのオプションを選択します。

画面領域情報

Display Settings : ディスプレイの設定

Regional : 地域

Country : 国

Language : 言語

Numeric Format : 数値のフォーマット

Units : 単位

Metric : メートル法

Imperial : ヤードポンド法

US : 米国

Units of Measure : 単位

Distance : 距離

Area : エリア

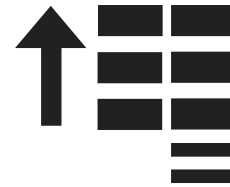
Volume : 音量

Mass : 質量

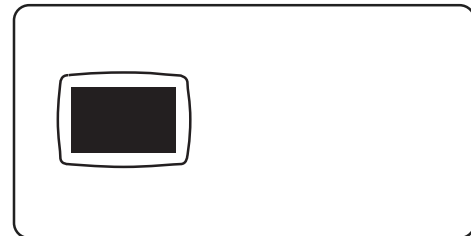
Temperature : 温度

Pressure : 圧力

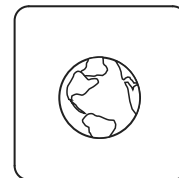
Force : 力



メニュー



ディスプレイボタン



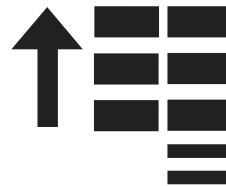
設定ソフトキー

日付と時刻の構成

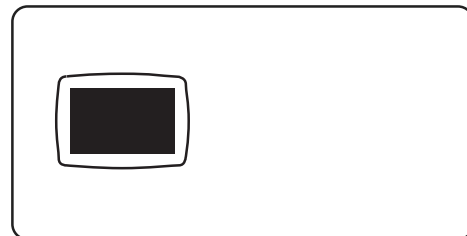
1. **メニュー** → **ディスプレイボタン** → **設定ソフトキー**を選択します。
2. **Time/Date** タブを選択します。
3. **Date (日付)** の各ドロップダウンボックスを選択し、月、日、年を選択します。
4. **Date Format (日付のフォーマット)** のドロップダウンボックスを選択し、希望のフォーマットを選択します。
5. 地域で現在夏時間を使用している場合は、**Daylight Savings Time** チェックボックスをオンにします。夏時間に変更になった場合は、このボックスを選択すると時刻がすぐに変わります。
6. 24 時間制を使用するには、**24 Hour Clock (24 時間制)** のチェックボックスを選択してチェックが表示されるようにします。
7. **Time** 入力ボックスを選択し、時間と分を入力します。ドロップダウンボックスから **a.m. (午前)** または **p.m. (午後)** を選択します。
8. GPS を装備している場合は、次を実行します。
 - a. **GPS Time Sync (GPS 時間同期)** のチェックボックスを選択して時刻を同期させます。
 - b. **GMT Offset (GMT オフセット)** のドロップダウンボックスを選択して、現在地でのグリニッジ標準時との時刻の差を示す数字を選択します。
 - c. **Local Offset (ローカルオフセット)** のドロップダウンボックスを選択して、現在の位置で現地の時間帯から何分過ぎているかを入力します。

画面領域情報

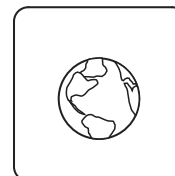
Display Settings : ディスプレイの設定
Time/Date : 時刻と日付
Date : 日付



メニュー



ディスプレイボタン



設定ソフトキー

Date Format : 日付のフォーマット

MM : 月

DD : 日

YYYY : 年

Time : 時刻

24 Hour Clock : 24 時間時計

Daylight Savings Time : 夏時間

GMT Offset : グリニッジ標準時オフセット

Local Offset : ローカルオフセット

GPS Time Sync : 全地球位置測位システム同期

OUO6064,00001EC -40-29JUN10-1/1

タッチスクリーンの校正

1. メニュー → ディスプレイボタン → 診断ソフトキーを選択します。
2. Tests タブを選択します。
3. **Color Test (色調テスト)** ボタンを選択 はっきりした 3 色 (赤、青、緑) が 5 秒間表示されます。この 3 色が表示されない場合は、John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。
4. **Touchscreen Test (タッチスクリーンのテスト)** を選択して、スクリーンで不具合のあると思われるエリアに触れます。ターゲットの画像が指先に現れます。画面にタッチしてもターゲットの画像が表示されない場合は、John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。
5. **Touchscreen Calibration (タッチスクリーンの校正)** ボタンを選択します。
6. スクリーンに現れる各 X のシンボルに触れる。数個の X のマークが順次現れ、次いで校正がうまく行ったかどうかを示すスクリーンが現れます。

プライマリメニューボタンを選択してタッチスクリーンテストを終了し、希望のスクリーンかアプリケーションへ戻るようにナビゲートします。

画面領域情報

Display : ディスプレイ

Display Diagnostics : ディスプレイの診断

Tests : テスト

Color Test : 色調テスト

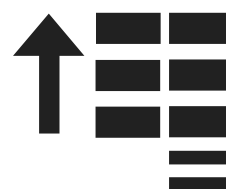
Touchscreen Test : タッチスクリーンのテスト

Touchscreen Calibration : タッチスクリーンの校正

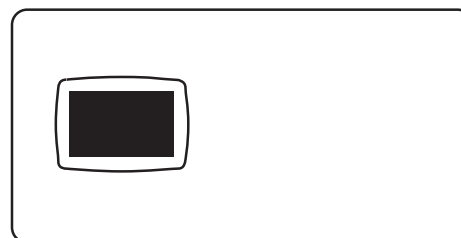
Calibration Successful : 校正ができました

Calibration Unsuccessful : 校正ができませんでした

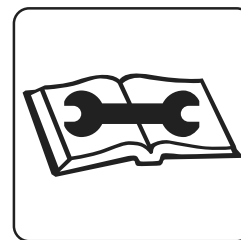
Reset Touchscreen Calibration : タッチスクリーン校正のリセット



メニュー



ディスプレイボタン



診断ソフトキー

動作モニター

動作モニターでのインプルメント幅の点検

現在の幅を動作モニターで見するには、**メニュー** → **動作モニター**アプリケーションボタン → **設定**ソフトキーを選択します。

Implement width (インプルメント幅) が implement width のアイコンの横に現れます。

GreenStar™ ディスプレイでは動作モニターは 2 つのモードで動作できます。ベーシック動作モニター (BPM : Basic Performance Monitor) モードは、GreenStar™ ディスプレイを備えたすべての基本機器に組み込まれています。高度な動作モニター (Advanced Performance Monitor、APM) はトラクターのアプリケーションで、特定の John Deere 車両に接続する場合にのみ使用できます。

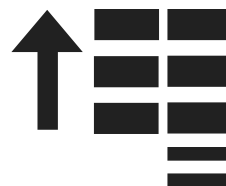
John Deere の 7000、7010、8000、8010、8020、9000、9020 シリーズのトラクターは基本的な動作モニターモードで動作します。

インプルメント幅は播種機から基本的な動作モニターに送られ、播種機がトラクターに接続されている限り変更できません。

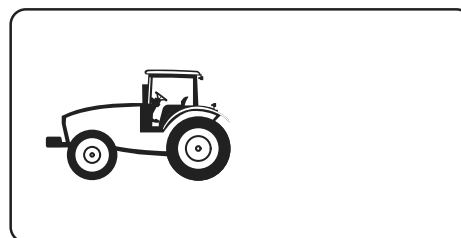
重要： ツールアプリケーションでインプルメント幅の変更をした場合 (たとえば条分割播種機でトウモロコシから大豆に変更した場合)、電源をオン、オフして新しい設定が有効になるようにしてください。

高度な動作モニターは John Deere の 6020、6030、7020、7030、8030、8R、9030 シリーズのトラクターで使用可能です。

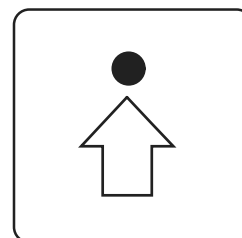
詳細はお使いの GreenStar ディスプレイのオペレータマニュアルをご参照ください。



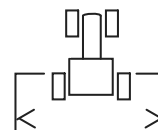
メニュー



動作モニターボタン



設定ソフトキー



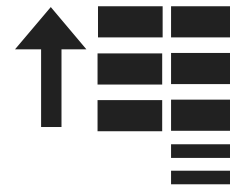
インプルメント幅

OUO6064,00001FC -40-09JUL10-1/1

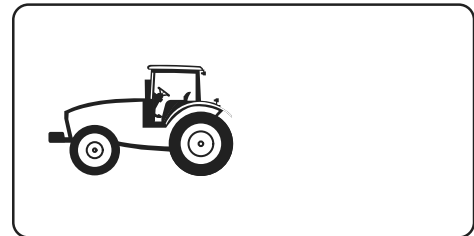
レーダーの構成

メニュー → 動作モニターボタン → 設定ソフトキーを選択します。

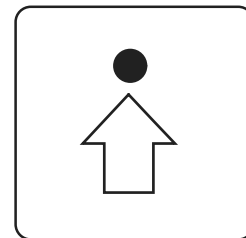
- 工場でレーダーを装備された、John Deere の 00、10、20 シリーズのトラクターで **GPS or Ground Radar Connected to Display** (ディスプレイに GPS または地上レーダーが接続されている) ™チェックボックスでチェックをオフにします。
- GreenStar キャビンハーネスに直接接続されたレーダーを装備した、00 シリーズより前の John Deere ™トラクターの場合は、**GPS or Ground Radar Connected to Display ™** チェックボックスをオンにします。
- GreenStar ™ キャビンハーネスに直接接続されたレーダーを装備した他社のトラクターの場合は、**GPS or Ground Radar Connected to Display** チェックボックスをオンにします。
- John Deere 30 シリーズ以降のトラクターの場合は、この手順は不要で、このチェックボックスをオンにできません。
- TECU を備えた (ISO 11783 準拠の) 他社のトラクターの場合は、この手順は不要で、このチェックボックスをオンにできません。
- 対地速度情報源として GPS を使用している場合は、GreenStar ™ ディスプレイのオペータマニュアルを参照するか、John Deere ™ 取扱店にお問い合わせください。さまざまな構成が可能です。



メニュー



動作モニターボタン



設定ソフトキー



「GPS or Ground Radar Connected to Display
(ディスプレイに GPS または地上レーダーが接続されている)」
チェックボックス

John Deere は Deere & Company の商標です。
GreenStar は Deere & Company の商標です。

OUO6064,00001EF -40-30JUN10-1/1

レーダーの校正

重要：種子をまく条件下で校正を実行してください。タイヤは全てオペレータマニュアル記載の基準値まで空気を入れてください。タイヤの側壁にあるレベルには空気を入れないでください。

システムの正確な動作は、正確なレーダーの校正にかかっています。

レーダーによってはトラクターシステムに組み込まれたものもあります。トラクターのオペレータマニュアルに従って校正してください。

GreenStar™ ハーネスに直接接続されているレーダーは次の手順で校正します。GreenStar™ ハーネスに直接接続されているレーダーの例として、Dickey John™ レーダーがあります。

1. **メニュー** → **動作モニターボタン** → **設定ソフトキー**を選択します。
2. **Radar Connected To Display (レーダーがディスプレイに接続されている)** チェックボックスをオンにします。
3. **レーダー校正ボタン**を選択します。
4. 画面に表示される次の3ステップの手順に従います。

ステップ 1：122 m (400 ft) のコースを測定し、マークを付けます。トラクターに荷重をかけずに、時速約 3.2km (2 mph) で走行します。コースの一方の端に付けたマークを前輪が横切るときに、**レーダー校正ボタン**を選択します。

ステップ 2：速度を維持します。コースのもう一方の端に付けたマークを前輪が横切るときに、**レーダー校正ボタン**を選択します。

ステップ 3：校正が成功または失敗します。手順を繰り返すための**戻る**ボタン、または手順を完了するための**入力**ボタンが表示されます。

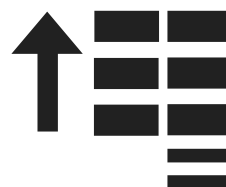
Radar connected to display：レーダーがディスプレイに接続されている

Calibrate Radar：レーダーの校正

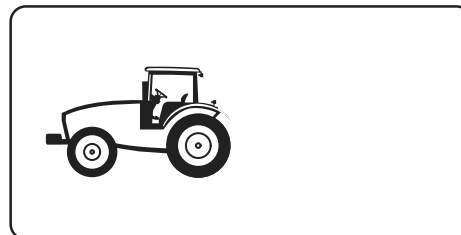
Start Calibration at beginning of course：進路の開始点で校正を開始する

Stop Calibration at end of course：進路の終点で校正を終了する

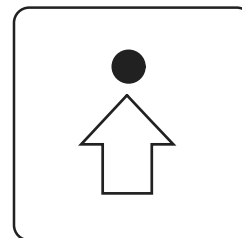
GreenStar は Deere & Company の商標です。



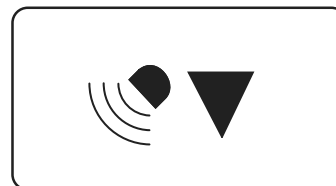
メニュー



動作モニターボタン



設定ソフトキー



レーダー校正ボタン

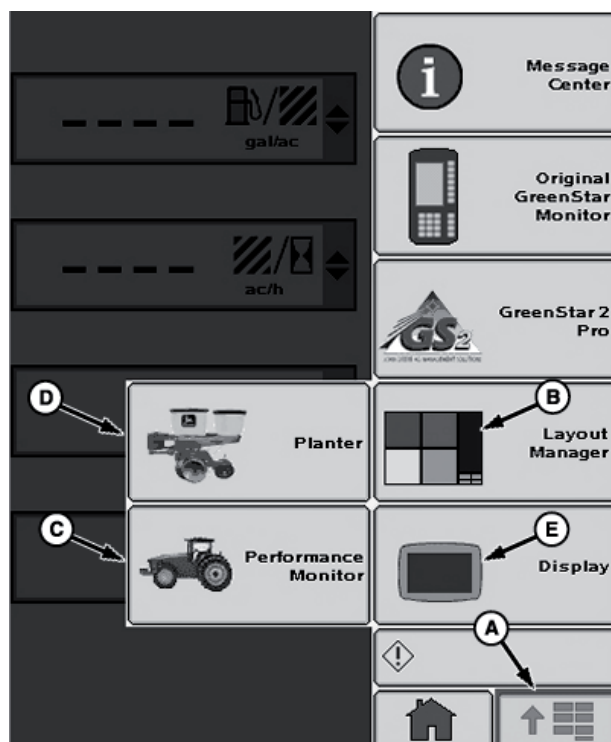
Calibration not successful. Repeat process：校正失敗。手順を繰り返す

Calibration successful：校正完了

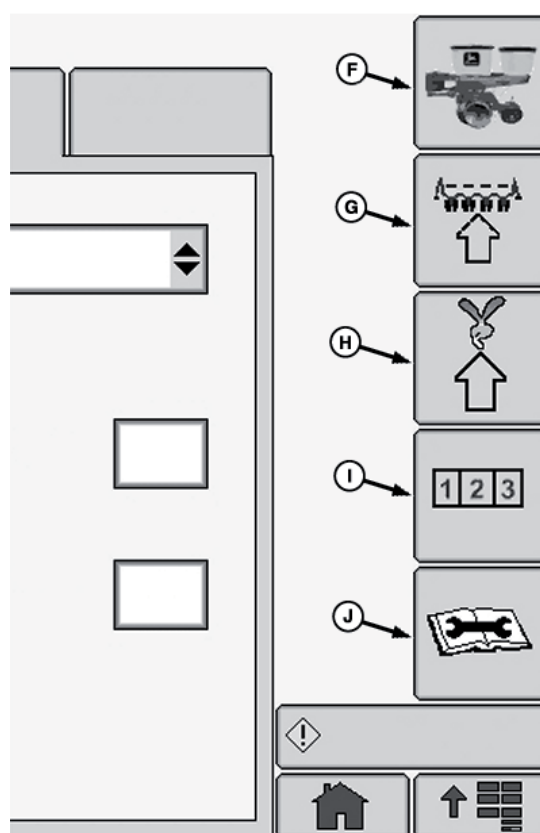
OUO6064,00001F0 -40-29JUN10-1/1

クイックリファレンスと播種機の既定の設定

接地輪駆動式機械のクイックリファレンス設定



メインメニュー画面



播種機アプリケーション画面

A: メインメニュー
B: レイアウトマネージャ
C: 動作モニター

D: 播種機アプリケーション
E: ディスプレイアプリケーション
F: 播種機メイン

G: 播種機の設定
H: 播種機レート
I: 播種機トータル

J: 播種機診断

次のリファレンスはオペレータがこのマニュアルを読み、理解したことを前提にしています。ボタンのシンボルをこのページに再度掲示しているものもあります。物によっては、一定の情報を事前に設

定する必要があるものもあります。クイックリファレンスは順番に従ってください。

クイックリファレンス	
画面レイアウト	メニュー → レイアウトマネージャボタン → レイアウトパターンを選択する。
→ スクリーンエリア	アプリケーションを割り当てるスクリーンのエリアを選択する。
→ アプリケーションボタン	選択したエリアで使用できるアプリケーションのみが選択肢として現れる。ひとつを選択する。
→ アプリケーションスクリーン	確認するアプリケーションスクリーンを選択する。変更するその他のスクリーンエリアを選択する。終了時に Enter を選択する。
Performance Monitor (動作モニター)	メニュー → 動作モニターボタン → 設定ボタンを選択する。monitor reset (モニターリセット) ボタンを万押しした場合、これらの値は消去される。
→ チェックボックス	播種機アプリケーションに GPS またはレーダーが直接接続されているかどうかを選択する。チェックは接続されていることを意味する。チェックのない場合、レーダーはトラクターシステムの一部であることを示す。
→ 入力ボックス	インプリメント幅が播種機モニターの示す播種機の幅に合致するかを確認。合致しない場合は電源をオン、オフする。
→ 校正ボタン	ディスプレイにレーダーが接続されている場合は、校正手順に従う。
播種機駆動系の設定	メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Drive Configuration (駆動設定) ドロップダウンボックス → 設定ボタンを選択する。
→ Drive Source (駆動源)	Ground Driven (対地駆動)。駆動源を変更すると、すべての設定データが失われる。
→ Meter Type (メータータイプ)	Vacuum (真空式) または Mechanical (機械式)

次のページへ

OUC6064,00005B3 -40-01MAR13-1/3

クイックリファレンスと播種機の既定の設定

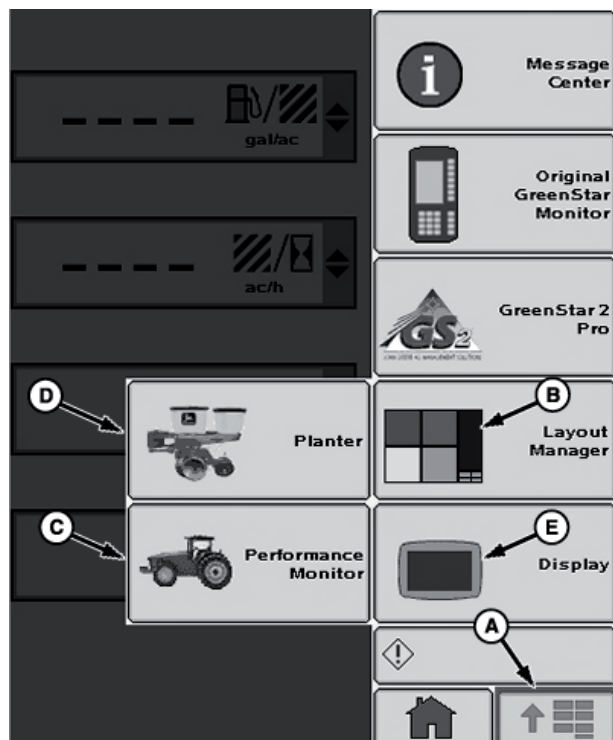
クイックリファレンス		
播種機駆動セクションの設定		メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Drive Sections (駆動セクション) ドロップダウンボックス → 設定ボタンを選択する。
→ Number of Sections (セクション数)	機械のセクション数を入力する。	
→ RowCommand™	アクティブにするにはチェックボックスをオンにする。	
	→ Enter ボタンを選択する。	
播種機 RowCommand™ の構成		メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Drive Section (駆動セクション) → Row Control Sections (条コントロールセクション) ドロップダウンボックス → 設定ボタンを選択する。
→ Number of Sections (セクション数) 入力ボックス	必要な機械の RowCommand™ セクション数を入力する。	
→ 次ページボタン	現在のセクションでの最終条を入力する。	
→ 次ページボタン	追加するセクションの値を入力する。	
→ Enter ボタン		
フレーム構成		メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Frame (フレーム) タブ → Frame Configuration (フレーム構成) を選択する。
→ Row Configuration (条設定) ドロップダウンボックス	播種機のデザインに応じて、Single Row (1 条型)、Split Row (分割条型)、または Twin Row (2 条型) を選択する。	
→ Rows (条) 入力ボックス	条の総数を入力する。総数とは、播種機が分割条型または 2 条型でも、条の内半分が現在はアクティブでも、すべての条を意味する。	
→ Row Spacing (条間隔) 入力ボックス	条間隔を入力する。間隔とは、2 つの隣り合った条の間の距離を意味する。分割条型または 2 条型の機械でアクティブではない条を飛ばし、次にアクティブな条までの間隔を入力するわけではない。	
→ Planter Width (播種機幅)	播種機の幅を示された単位で入力する。電源をオフ、オンする。	
→ Clutch Disconnect Warning (クラッチ切断警告)	機械に複数の幅のクラッチ切断が装備されており、アクティブでない条があるときに警告を出したい場合は、このチェックボックスをオンにする。	
→ Transport mode (移動モード) ボタン	機械の移動時に押すと、播種機コントローラが静粛モードになる。移動モードを無効にするまで、播種機からの警告は出ず、播種機の機能は無効になる。	
播種機センサーの設定		→ Sensor (センサー) タブ
→ Seed (種子)	→ Row (条) 入力ボックス	特定の条センサーを設定するとき使用する。このページでは分割条型または 2 条型の設定は変更しない。条番号を入力し、条のオン、オフチェックボックスを選択する。他の条にも同様の操作をする。ページ下部のボタンでは、すべての条のセンサーをオンまたはオフにできる。
	→ Headland Warning Suppression (枕地警告抑止) チェックボックス	このチェックボックスをオンにすると、播種機が上昇している場合の Rows Not Planting 警告が抑止される。
→ Vacuum (真空)	→ Sensors (センサー) ドロップダウン	機械に装備されている真空センサーの数を選択する。
	→ Sensor (センサー)	真空はオフにしておく必要がある。各センサーをひとつずつ選択し、入力ボックスに較正值を入力する。John Deere センサーには 5.66。センサー読み値をゼロにするにはゼロボタンを選択する。次のセンサーを選択し、操作を繰り返す。
→ Fertilizer (肥料)	→ Sensors (センサー) ドロップダウン	機械に装備されている肥料センサーの数を選択する。
	→ High Pressure (高圧)	アラームを発する値を入力する。
	→ Sensor (センサー)	システムに残っている液圧を解放する必要がある。各センサーを 1 つずつ選択し、入力ボックスに較正值を入力する。John Deere センサーには 37.50。センサー読み値をゼロにするにはゼロボタンを選択する。次のセンサーを選択し、操作を繰り返す。
→ Height (高さ) (RowCommand™ が有効な場合のみ)	→ Common (共用) または Separate (別) チェックボックス	Common (共用) では速度可変モーターに単一の開始、停止高さを設定する。Separate (別) では速度可変モーターの開始、停止高さは個別に設定される。
	Calibrate full up and full down (完全上昇、下降の較正)	機械を完全に上昇させ、Raised (上昇、上向きの矢印) を選択する。Enter を選択する。機械を畑で前進させつつ下降させ、Lowered (下降、下向き矢印) を選択する。Enter を選択する。
	Set start and stop point (開始、停止点の設定)	Common: Start/Stop (開始、停止) ボタンを選択する。機械を正しい高さまで上昇させ、Start/Stop Height (高さ開始、停止) ボタンを選択するか、入力ボックスに値を入力する。値 Enter を選択する。 Separate: Start/Stop (開始、停止) ボタンを選択する。下降した状態で、機械をモーター開始点まで上昇させ、Stop Height (停止高さ) ボタンを選択するか、入力ボックスに値を入力する。上昇した状態で、機械をモーター開始点まで下降させ、Start Height (開始高さ) ボタンを選択するか、入力ボックスに値を入力する。Enter を選択する。
→ Tractor Speed (トラクター速度)	Auto (自動) チェックボックスをオンにすると、ディスプレイが最適な対地速度情報源を決定できるようになる (推奨)。オフにすると、ドロップダウンが現れる。ドロップダウンメニューを選択し、センサー情報源を選択する。	
種子レートの設定		→ レートソフトキー

クイックリファレンスと播種機の既定の設定

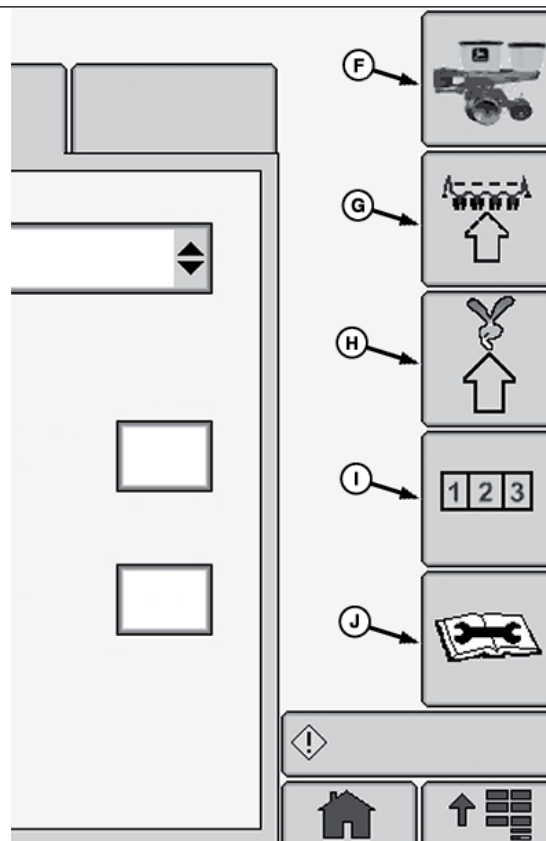
クイックリファレンス			
	→ Crop Name (農作物名) ドロップダウン	トウモロコシ、大豆、またはいずれかのカスタム農作物名を選択する。	
	→ Edit Crop Name (農作物名の編集)	ドロップダウンで農作物名を選択して編集する。	
	→ Target (目標) 入力ボックス	目標レートをプログラムする。	
	→ High (高) / Low (低) 入力ボックス	自動的に 10%上と下の値が設定される。ボックスを選択して変更する。	
	→ Population Adjust (種子密度の調節)	畑で種子レートのチェック後補正值を入力する。	
	→ Rows Planting (播種条) チェックボックス	分割条型および 2 条型の機械の設定でのみ表示される。これらのボックスでアクティブな播種条を選択する。	
播種機の計算		→ トータルソフトキー	
	→ Seed Estimator (種子見積もり)	→ Calculators (計算) タブ → Seed Estimator (種子見積もり)	Bag (バッグ)、Unit (ユニット)、Weight (重量) の 3 種類の見積もり方法から選択する。すべての値を入力して結果を確認する。詳細は「カウンターと計算」セクション参照。
	→ 繰出スプロケットの計算	→ Calculators (計算) → Seed Transmission (種子繰出)	
		→ Target Population (目標種子密度) 入力ボックス	目標とする種子密度を入力する。
		→ Disk Type (ディスクタイプ) ドロップダウン	メーターに取り付けられている真空式ディスクタイプを選択するか、リストの下部でフィンガーピックアップまたはラジアルビーンを選択する。
		→ Seed Disk (種子ディスク) ドロップダウン (真空式のみ)	メーターに取り付けられているディスクを選択する。
	→ 真空計算 (真空式メーター設定時の真空式メーターのみ)	→ Calculators (計算) タブ → Vacuum (真空)	
		→ 上部ドロップダウン	Vacuum (真空式) を選択する。
		→ Seeds/kg (lb) (キログラムまたはポンドあたりの種子) 入力ボックス	キログラム (ポンド) あたりの種子数を入力する。
		→ Disk Type (ディスクタイプ) ドロップダウン	メーターでのディスクタイプを選択する。
		→ Seed Disk (種子ディスク) ドロップダウン	ディスクを選択する。開始点として推奨値に真空を設定する。
	面積計算	→ Totals (トータル) タブ	任意の入力ボックスを選択する。値を変更するか、ゼロボタンでゼロ調節をする。
診断			
	→ 診断ソフトキー → Readings (読み値) タブ	→ Hardware/Software (ハードウェア、ソフトウェア)	システムのデータを表示する。コントローラを 2 つ以上備えた大型の播種機では、ドロップダウンから各コントローラを個別に選択する。
		→ Sensors/Status (センサー、ステータス) ドロップダウン	プログラムされたセンサー読み値を確認する。
		→ System Voltages (システム電圧)	システムのデータを表示する。
	→ Tests (テスト) → 上部ドロップダウン	→ Seed Tube Sensor (種子チューブセンサー)	モニターの検出した種子センサーをテストする。
		→ Seed Drop (種子ドロップ)	種子センサーが種子を正確に検出しているかをテストする。
		→ Timed Seed Drop (時間決め種子ドロップ)	1 条型ユニットの種子レートをテストする。
		→ VRD Events Log (VRD イベントのログ)	
		→ VRD Motor/Valve Flush (VRD モーター / バルブのエア抜き)	VRD 油圧システムからのエア抜きに使用する。
		→ 診断コード	
		→ Rotate Meters (メーター回転)	畑で機械を牽引せずにドリルのシャフトとメーターの回転を確認する。
		Row Clutches (条クラッチ) テスト	各 RowCommand™ 条クラッチ回路のテストに使用する。
		Row Clutch Self-test (条クラッチセルフテスト)	すべての RowCommand™ クラッチのテストに使用する。

OUO6064.00005B3 -40-01MAR13-3/3

VRD 機のクイックリファレンスの設定



メインメニュー画面



播種機アプリケーション画面

- | | | | |
|---------------|-------------------|------------|----------|
| A: メインメニュー | D: 播種機アプリケーション | G: 播種機の設定 | J: 播種機診断 |
| B: レイアウトマネージャ | E: ディスプレイアプリケーション | H: 播種機レート | |
| C: 動作モニター | F: 播種機メイン | I: 播種機トータル | |

次のリファレンスはオペレータがこのマニュアルを読み、理解したことを前提にしています。ボタンのシンボルをこのページに再度揭示しているものもあります。物によっては、一定の情報を事前に設

定する必要があるものもあります。クイックリファレンスは順番に従ってください。

クイックリファレンス	
スクリーンレイアウト	メニュー → レイアウトマネージャボタン → レイアウトパターンを選択する。
→ スクリーンエリア	アプリケーションを割り当てるスクリーンのエリアを選択する。
→ アプリケーションボタン	選択したエリアで使用できるアプリケーションのみが選択肢として現れる。ひとつを選択する。
→ アプリケーションスクリーン	確認するアプリケーションスクリーンを選択する。変更するその他のスクリーンエリアを選択する。終了時に Enter を選択する。
Performance Monitor (動作モニター)	メニュー → 動作モニターボタン → 設定ボタンを選択する。monitor reset (モニターリセット) ボタンを万一押した場合、これらの値は消去される。
→ チェックボックス	播種機アプリケーションに GPS またはレーダーが直接接続されているかどうかを選択する。チェックは接続されていることを意味する。チェックのない場合、レーダーはトラクターシステムの一部であることを示す。
→ 入力ボックス	インプリメント幅が播種機モニターの示す播種機の幅に合致するかを確認。合致しない場合は電源をオン、オフする。
→ 校正ボタン	ディスプレイにレーダーが接続されている場合は、校正手順に従う。
播種機駆動系の設定	メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Drive Configuration (駆動設定) ドロップダウンボックス → 設定ボタンを選択する。
→ Drive Source (駆動源)	→ Variable Rate (バリエブルレート)。駆動源を変更すると、すべての設定データが失われる。
→ Meter Type (メータータイプ)	Vacuum (真空式) または Mechanical (機械式)

次のページへ

OOU6064,00005B4 -40-01MAR13-1/4

クイックリファレンスと播種機の既定の設定

クイックリファレンス		
	→ Row Unit Type (条ユニットタイプ)	MaxEmerge™ または Pro-Series™
	→ QS Enabled (クイックスタート)	チェックボックスがオンの場合、クイックスタートが有効であることを示す (推奨)。オフの場合、無効であることを示す。
播種機駆動セクションの設定		メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Drive Sections (駆動セクション) ドロップダウンボックス → 設定ボタンを選択する。
	→ Number of Sections (セクション数) 入力ボックス	示されたものと異なる場合は播種機に装備されているバリアブルレートモーターの数を入力する。
	→ RowCommand™	チェックボックスがオンの場合、RowCommand™ が有効であることを示す。オフの場合、無効であることを示す。
	→ Dual Range Drive System (デュアルレンジ駆動システム)	チェックボックスがオンの場合、デュアルレンジ駆動システムが有効であることを示す。オフの場合、無効であることを示す。(2 条型の機械のみ)
	→ 次ページボタン	最初のモーターの値を入力ボックスに入力する。
	→ Start Row (開始条)	条番号を入力する。(複数のモーターがある場合のみ、セクションは選択可能。既定値は条 1)
	→ End Row (終了条)	条番号を入力する。
	→ Motor Sprocket (モータースプロケット)	モータースプロケットの歯数を入力する。
	→ Middle Driven (中間非駆動) (デュアルレンジ駆動システムが有効な場合のみ表示)	スプロケットの歯数を入力する。
	→ Middle Driver (中間ドライバー) (デュアルレンジ駆動システムが有効な場合のみ表示)	スプロケットの歯数を入力する。
	→ Final Driven (最終非駆動)	最終スプロケットの歯数を入力する。
	→ Cluth Disconnect (クラッチ切断)	左、右、両方を選択するか、何も選択しない。
	→ 次ページボタン	他のモーターの値を入力する。
	→ Enter ボタン	
播種機 RowCommand™ の構成		メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Row Control Sections (条コントロールセクション) ドロップダウン → 設定ボタンを選択する。
	→ Number of Sections (セクション数) 入力ボックス	必要な機械の RowCommand™ コントロールセクション数を入力する。
	→ 次ページボタン	現在のセクションでの最終条を入力する。
	→ 次ページボタン	追加するセクションの値を入力する。
	→ Enter ボタン	
フレーム構成		メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Frame (フレーム) タブ → Frame Configuration (フレーム構成) を選択する。
	→ Row Configuration (条設定) ドロップダウンボックス	播種機のデザインに応じて、Single Row (1 条型)、Split Row (分割条型)、または Twin Row (2 条型) を選択する。
	→ Rows (条) 入力ボックス	条の総数を入力する。総数とは、播種機が分割条型または 2 条型でも、条の内半分が現在はアクティブでも、すべての条を意味する。
	→ Row Spacing (条間隔) 入力ボックス	条間隔を入力する。間隔とは、2 つの隣り合った条の間の距離を意味する。分割条型または 2 条型の機械でアクティブではない条を飛ばし、次にアクティブな条までの間隔を入力するわけではない。
	→ Planter Width (播種機幅)	播種機の幅を示された単位で入力する。電源をオフ、オンする。
	→ Clutch Disconnect Warning (クラッチ切断警告)	機械に複数の幅のクラッチ切断が装備されており、アクティブでない条があるときに警告を出したい場合は、このチェックボックスをオンにする。
	→ Transport mode (移動モード) ボタン	機械の移動時に押すと、播種機コントローラが静粛モードになる。移動モードを無効にするまで、播種機からの警告は出ず、播種機の機能は無効になる。
播種機センサーの設定		→ Sensor (センサー) タブ
	→ Seed (種子)	→ Row (条) 入力ボックス 特定の条センサーを設定するときに使用する。このページでは分割条型または 2 条型の設定は変更しない。条番号を入力し、条のオン、オフチェックボックスを選択する。他の条にも同様の操作をする。ページ下部のボタンでは、すべての条のセンサーをオンまたはオフにできる。
		Headland Warning Suppression (枕地警告抑止) チェックボックス このチェックボックスをオンにすると、播種機が上昇している場合の Rows Not Planting 警告が抑止される。
	→ Vacuum (真空)	→ Sensors (センサー) ドロップダウン 機械に装備されている真空センサーの数を選択する。
		→ Sensor (センサー) 真空はオフにしておく必要がある。各センサーをひとつずつ選択し、入力ボックスに較正值を入力する。John Deere のセンサーには 5.66 (ヤード・ポンド法)、または 143.76 (メートル法)。センサーの読み値をゼロにするにはゼロボタンを選択する。次のセンサーを選択し、操作を繰り返す。
	→ Fertilizer (肥料)	→ Sensors (センサー) ドロップダウン 機械に装備されている施肥センサーを選択する。

次のページへ

OUO6064,00005B4 -40-01MAR13-2/4

クイックリファレンスと播種機の既定の設定

クイックリファレンス			
		→ Sensor (センサー)	システムに残っている液圧を解除する必要がある 各センサーをひとつずつ選択し、入力ボックスに較正值を入力する。 John Deere のセンサーには 37.50 (ヤード・ポンド法)、または 258.55 (メートル法)。センサーの読み値をゼロにするにはゼロボタンを選択する。次のセンサーを選択し、操作を繰り返す。
	→ 高さ	→ Common (共用) または Separate (別) チェックボックス	Common (共用) では速度可変モーターに単一の開始、停止高さを設定する。Separate (別) では速度可変モーターの開始、停止高さは個別に設定される。
		Calibrate full up and full down (完全上昇、下降の較正)	機械を完全に上昇させ、Raised (上昇、上向きの矢印) を選択する。Enter を選択する。機械を畑で前進させつつ下降させ、Lowered (下降、下向き矢印) を選択する。Enter を選択する。
		Set start and stop point (開始、停止点の設定)	Common: Start/Stop (開始、停止) ボタンを選択する。機械を正しい高さまで上昇させ、Start/Stop Height (高さ開始、停止) ボタンを選択するか、入力ボックスに値を入力する。値 Enter を選択する。 Separate: Start/Stop (開始、停止) ボタンを選択する。下降した状態で、機械をモーター開始点まで上昇させ、Stop Height (停止高さ) ボタンを選択するか、入力ボックスに値を入力する。上昇した状態で、機械をモーター開始点まで下降させ、Start Height (開始高さ) ボタンを選択するか、入力ボックスに値を入力する。Enter を選択する。
	→ Tractor Speed (トラクター速度)	Auto (自動) チェックボックスをオンにすると、ディスプレイが最適な対地速度情報源を決定できるようになる (推奨)。オフにすると、ドロップダウンが現れる。ドロップダウンを選択し、センサー源を選択する。	
種子レートの設定		→ レートソフトキー	
	→ Crop Name (農作物名) ドロップダウン	トウモロコシ、大豆、またはいずれかのカスタム農作物名を選択する。	
	→ Edit Crop Name (農作物名の編集) ボタン	ドロップダウンで農作物名を選択して編集する。	
	→ Show Rates (レートの表示) ボタン	(すべてのモーターに同一のレート、または各モーターに個別のレート)	
		→ Change Rates (レートの変更) ボタン	すべてのレートを変更する。
		→ Rate (レート) ドロップダウン	変更するレートを選択する。RX にはレート 6 を使用。
		→ Motor (モーター) ドロップダウン	複数のモーターが装備されており、各モーターでレートが異なる場合。モーターを選択してレートを設定する。 Use one rate for all motors (すべてのモーターに同じレートを適用) チェックボックスがオフの場合のみ表示される。
		→ On - Off (オン、オフ) ドロップダウン	表示されるレートを設定するか、またはスクリーンを実行するかどうかを設定する。
		→ Target (目標) 入力ボックス	選択したモーターに、目標レートをプログラムする。
		→ High (高) / Low (低) 入力ボックス	自動的に 10%上と下の値が設定される。ボックスを選択して変更する。
		→ Enter ボタン	プログラムを保存する。
	→ Use One Rate for All Motors (すべてのモーターに同じレートを適用) チェックボックス	機械に複数のモーターが装備されている場合にのみ現れる。機械すべてに 1 つのレートを適用する場合にオンにする。各モーターに異なるレートを適用する場合はオフにする。	
	→ Disk Type (ディスクタイプ) ドロップダウン	ディスクまたはメーターのタイプを選択する。Custom (カスタム) が選択されている場合は、一回転ごとの種子、穴の数を入力する。	
	→ Seed Disk (種子ディスク) ドロップダウン (真空式のみ)	メーターに取り付けられているディスクを選択する。	
	→ Population Adjust (種子密度の調節) 入力ボックス	畑で種子レートのチェック後補正值を入力する。	
	→ Rows Planting (播種条) チェックボックス	分割条型および 2 条型の機械の設定でのみ表示される。これらのボックスでアクティブな播種条を選択する。	
播種機の計算		→ トータルソフトキー	
	エリア計算	→ Totals (トータル) タブ	どれかの入力ボックスを選択する。値を変更するか、ゼロボタンでゼロ調節をする。
	種子見積もり	→ Calculators (計算) タブ → Seed Estimator (種子見積もり)	次の 3 種類の見積もり方法から選択する：バッグ、ユニット、重量。全ての値を入れ、結果を見る。詳細は Counters and Calculators (カウンターと計算) のセクション参照。
	Vacuum Calculator (真空計算) (真空式メーター設定時の真空式メーターのみ)	→ Calculators (計算) タブ → Vacuum (真空)	
		→ 上部ドロップダウン	Vacuum (真空式) を選択する。
		→ Seeds/kg (lb) (キログラムまたはポンドあたりの種子) 入力ボックス	キログラム (ポンド) あたりの種子数を入力する。
		→ Disk Type (ディスクタイプ) ドロップダウン	メーターでのディスクタイプを選択する。

次のページへ

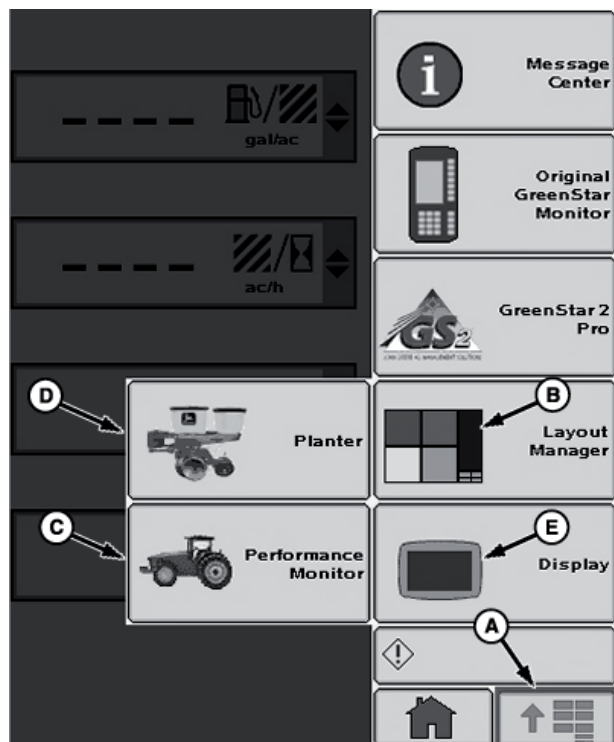
OUO6064,00005B4 -40-01MAR13-3/4

クイックリファレンスと播種機の既定の設定

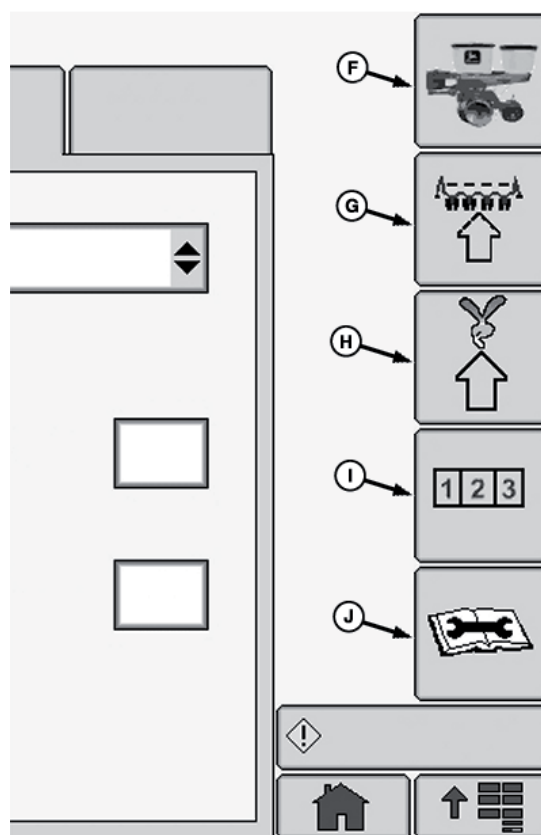
クイックリファレンス			
		→ Seed Disk (種子ディスク) ドロップダウン	ディスクを選択する。開始点として推奨値に真空を設定する。
診断			
	→ 診断ソフトキー → Readings (読み値) タブ	→ Hardware/Software (ハードウェア、ソフトウェア)	システムのデータを表示する。コントローラを2つ以上備えた大型の播種機では、ドロップダウンから各コントローラを個別に選択する。
		→ Sensors/Status (センサー、ステータス) ドロップダウン	プログラムされたセンサー読み値を確認する。
		→ System Voltages (システム電圧)	システムのデータを表示する。
		→ VRD Data (VRD データ) のドロップダウン	センサー読み値を確認する。Target RPM (目標とする回転数) が CAL となっている場合は、VRD をアクティブにした状態で機械を畑で短距離走行する。この手順により、モーターが校正される。
	→ Tests (テスト) → 上部ドロップダウン	→ Seed Tube Sensor (種子チューブセンサー)	モニターの検出した種子センサーをテストする。
		→ Seed Drop (種子ドロップ)	種子センサーが種子を正確に検出しているかをテストする。
		→ Timed Seed Drop (時間決め種子ドロップ)	1 条型ユニットの種子レートをテストする。
		→ VRD Events Log (VRD イベントのログ)	
		→ VRD Motor/Valve Flush (VRD モーター／バルブのエア抜き)	VRD 油圧システムからのエア抜きに使用する。
		→ 診断コード	
		→ Rotate Meters (メーター回転)	畑で機械を牽引せずにドリルのシャフトとメーターの回転を確認する。
		Row Clutches (条クラッチ) テスト	各 RowCommand™ 条クラッチ回路のテストに使用する。
		Row Clutch Self-test (条クラッチセルフテスト)	すべての RowCommand™ クラッチのテストに使用する。

OUO6064,00005B4 -40-01MAR13-4/4

Seedstar™ XP のその他のクイックリファレンス設定



メインメニュー画面



播種機アプリケーション画面

A: メインメニュー
B: レイアウトマネージャ
C: 動作モニター

D: 播種機アプリケーション
E: ディスプレイアプリケーション
F: 播種機メイン

G: 播種機の設定
H: 播種機レート
I: 播種機トータル

J: 播種機診断

次のレファレンスはオペレータがこのマニュアルを読み、理解したことを前提にしています。ボタンのシンボルをこのページに再度掲示しているものもあります。物によっては、一定の情報を事前に設

定する必要があるものもあります。クイックリファレンスは順番に従ってください。

クイックリファレンス		
下向き力の概要、実行スクリーン	→アクティブ PDF チェックボックス	選択してアクティブ下向き力を有効または無効にするアクティブ PDF 対応播種機のみで表示される。無効にすると、下向き力の表示値は PDF 空気圧センサーから得られた読み値に切り替わる。
播種機センサーの構成	→ Sensor (センサー) タブ	
→ Down Force (下向き力)	→ Sensors (センサー) ドロップダウン	機械に装備されている下向き力センサーの数を選択する。
	→ Sensor (センサー) ドロップダウン	センサーを選択する。
	→ Row (条) ドロップダウン	条を選択する。
	→ Rank (ランク) ドロップダウン	ランクを選択する。ランクドロップダウンボックスは、Frame Configuration (フレーム構成) 画面でスプリットロー (Split Row) を選択した場合にのみ表示される。
	→ チェックボックス	センサーを有効または無効にする。
	→ Calibration Value (校正値) 入力ボックス	各ゲージホイール下向き力センサーに校正値を入力する。John Deere™ センサーには 1394。
	→ ゼロボタン	各ゲージホイール下向き力センサーをゼロにする。
→ Ride Quality (走行特質)	→ Sensors (センサー) ドロップダウン	機械に装備されている走行特質センサーの数を選択する。
	→ Sensor (センサー) ドロップダウン	センサーを選択する。

次のページへ

OUC06064,00005B5 -40-10NOV11-1/2

クイックリファレンスと播種機の既定の設定

クイックリファレンス			
	→ Row (条) ドロップダウン	条を選択する。	
	→ チェックボックス	センサーを有効または無効にする。	
PDF 空気圧 (設定点下向き力)	→ Calibration Value (較正值) 入力ボックス	空気圧センサーが実際の空気圧値の決定に使用する値を構成する。John Deere™ センサーの較正值は 494。	
	→ Continue (続行) ボタン	このボタンを選択して、空気圧センサーのゼロ調整を行う。	
PDF 空気圧 (アクティブ下向き力 1 ランク)	→ Number of Ranks (ランク数) ドロップダウンボックス	ランクを選択する。	
	→ Calibration Value (較正值) 入力ボックス	空気圧センサーが実際の空気圧値の決定に使用する値を構成する。John Deere™ センサーの較正值は 494。	
	→ Continue (続行) ボタン	このボタンを選択して、空気圧センサーのゼロ調整を行う。	
PDF 空気圧 (アクティブ下向き力 2 ランク)	→ Number of Ranks (ランク数) ドロップダウンボックス	ランクを選択する。	
	→ Sensor (センサー) ドロップダウンボックス	センサーを選択する。	
	→ Calibration Value (較正值) 入力ボックス	空気圧センサーが実際の空気圧値の決定に使用する値を構成する。John Deere™ センサーの較正值は 494。	
	→ Continue (続行) ボタン	このボタンを選択して、空気圧センサーのゼロ調整を行う。	
診断			
→ 診断ソフトキー → Readings (読み値) タブ	→ Sensors/Status (センサー、ステータス)	プログラムされたセンサー読み値を確認する。	
	→ System Voltages (システム電圧)	システムのデータを表示する。	
	下方向の力	下向き力センサーの圧力と電圧を表示する。	
	Ride Quality (走行の質)	走行の質のセンサーパーセンテージを表示する。	
播種機概要 : ユーザー設定	→ Screen Scan (スクリーンキャン) ボタンを選択して 4 秒間押したままにする。		
アラームと限度値の設定ページ	→ SeedStar™ XP ボタンのいずれかを選択し、4 秒間押したままにする。		

OUC6064,00005B5 -40-10NOV11-2/2

播種機の既定値

真空センサー

John Deere™ 真空センサーの既定の較正值は 5.66 です。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成

Frame : フレーム

Sensor : センサー

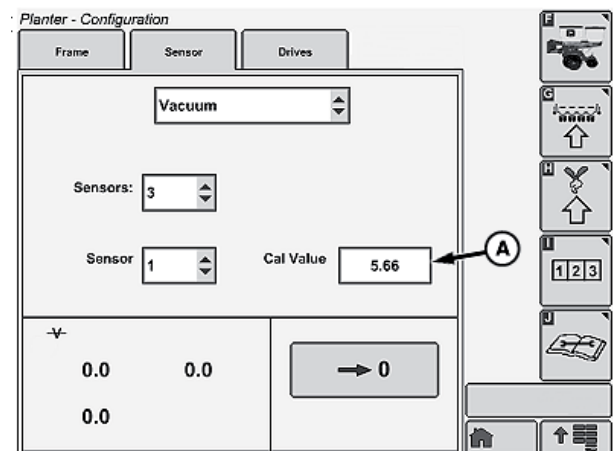
Drives : 駆動

Vacuum : 真空

Sensors : センサー

Cal Value : 較正值

A : 較正值



次のページへ

OUC6064,00005F4 -40-10NOV11-1/6

肥料センサー

John Deere™ 肥料センサーの既定の較正值は 37.50 です。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成

Frame : フレーム

Sensor : センサー

Drives : 駆動

Fertilizer : 施肥

Sensors : センサー

High Pressure : 高圧

Cal Value : 較正值

Pressure : 圧力

A : 較正值

The screenshot shows the 'Planter - Configuration' screen with the 'Sensor' tab selected. Under the 'Fertilizer' section, the 'Sensors' dropdown is set to '1'. The 'High Pressure' field is '0'. The 'Sensor' dropdown is also set to '1'. The 'Cal Value' field is '37.50' and is highlighted with a red circle labeled 'A'. Below this, the 'Pressure' field is '0.0' with a '→ 0' button. On the right side, there is a vertical toolbar with various icons.

OUC6064,00005F4 -40-10NOV11-2/6

下向き力センサー

John Deere™ 下向き力センサーの既定の較正值は 1394.00 です。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成

Frame : フレーム

Sensor : センサー

Drives : 駆動

Down Force : 下向き力

of Sensors : センサー数

Sensors : センサー

Row : 条

Rank : ランク

Enable : 有効化

Cal Value : 較正值

Load : 負荷

The screenshot shows the 'Planter - Configuration' screen with the 'Sensor' tab selected. Under the 'Down Force' section, the '# of Sensors' dropdown is set to '3'. The 'Sensor' dropdown is set to '2'. The 'Row' field is '8' and the 'Rank' dropdown is set to '2'. The 'Enable' checkbox is checked. The 'Cal Value' field is '1394.00' and is highlighted with a red circle labeled 'A'. Below this, there is a table showing 'Load (lbs)' and 'Rank' for sensors 1, 2, and 3. The 'Rank' values are 1, 2, and 1 respectively. On the right side, there is a vertical toolbar with various icons.

A : 較正值

次のページへ

OUC6064,00005F4 -40-10NOV11-3/6

空気圧式下向き力空気圧センサー

John Deere™ 空気圧式下向き力空気圧センサーの既定の較正值は 494.00 です。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成

Frame : フレーム

Sensor : センサー

Drives : 駆動

PDF Air Pressure : 空気圧式下向き力空気圧

of Ranks : ランク数

Cal Value : 較正值

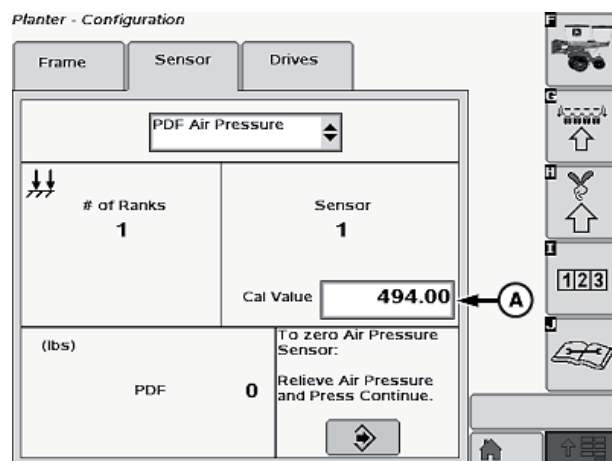
PDF 1 : 空気圧式下向き力センサー 1

PDF 2 : 空気圧式下向き力センサー 2

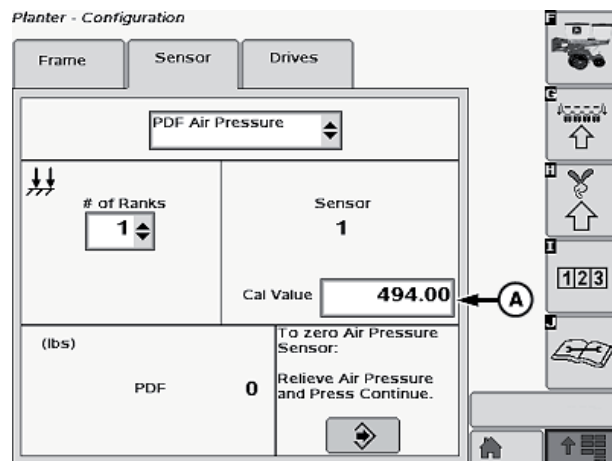
To Zero Air Pressure Sensor: : 空気圧センサーのゼロ調整

Relieve Air Pressure and Press Continue : 空気圧を解放し、「続行」を押してください

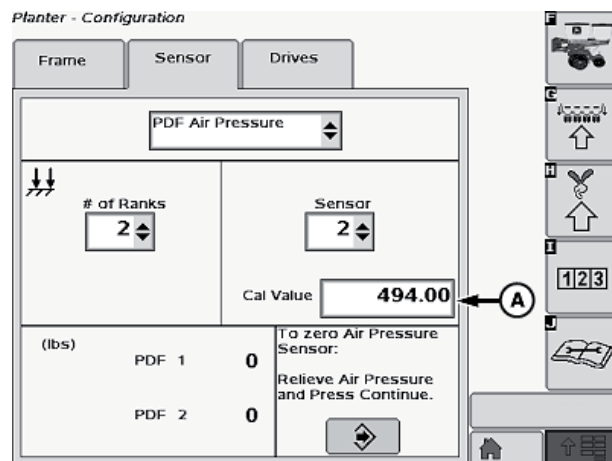
A : 較正值



設定点 PDF 空気圧センサー



アクティブ PDF 空気圧センサー (1 ランク)



アクティブ PDF 空気圧センサー (2 ランク)

次のページへ

OUC6064,00005F4 -40-10NOV11-4/6

播種機概要：ユーザー設定

スクリーンキャン遅延の既定の設定は 5 秒です。

画面領域情報

Planter Configuration：播種機構成

Planter at a Glance - User Settings：播種機概要：ユーザー設定

Pages：ページ

Population：播種数

Singulation：単一化

Spacing：間隔

Down Force：下方向の力

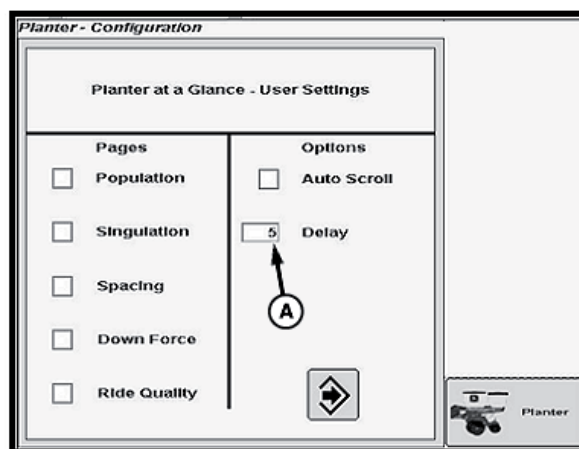
Ride Quality：Ride Quality (走行の質)

Options：オプション

Auto Scroll：自動スクロール

Delay：遅延

A：スクリーンキャン遅延



OUC6064,00005F4 -40-10NOV11-5/6

アラームと限度値の設定

単一化アラーム設定の既定値は 92% です。

種子間隔変動係数アラーム設定の既定値は 0.35 です。

走行特質アラーム設定の既定値は 90% です。

ステップ値の既定の設定は 5 です。

アクティブ PDF 一時停止タイマーの既定値は 5 秒です。

高マージンアラーム設定の既定値は、75% (131 lb) です。

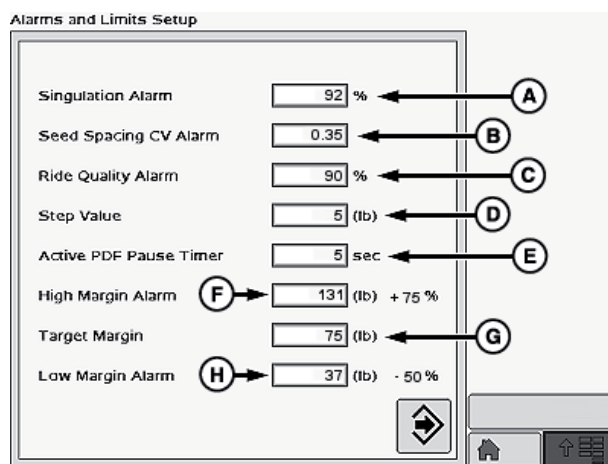
目標マージン設定の既定値は 75 lb です。

低マージンアラーム設定の既定値は、50% (37 lb) です。

画面領域情報

Planter Configuration：播種機構成

Alarms and Limit Setup：アラームと限度値の設定



- A：単一化アラーム
- B：種子間隔 CV アラーム
- C：走行特質アラーム
- D：ステップ値
- E：アクティブ PDF 一時停止タイマー
- F：高マージンアラーム
- G：目標マージン
- H：低マージンアラーム

OUC6064,00005F4 -40-10NOV11-6/6

SeedStar™ 2 セットアップ：初期システム設定

SeedStar™ 2 システム概要

SeedStar™ 2 モニターシステムは機能完備のカラー播種機モニターです。GreenStar™ 2 または ISO 11783 準拠のディスプレイと連係して、重要な播種情報をすべて 1 か所で提供します。

SeedStar™ 2 は次の情報を提供します。

- 播種機の平均、および個々の条の種子密度。
- 真空レベルのモニター。
- 肥料圧力モニター。
- エリアカウンターと生産性モニター。
- RowCommand™ の制御とモニター。
- バリアブルレートドライブ (VRD) の制御とモニター。
- 単一設定点組み込み型空気圧式下向き力の制御とモニタリング。
- 警報、注意、診断。

SeedStar™ 2 播種機モニターシステムは GreenStar™ 2 または他者の ISO 11783 準拠のディスプレイと連携して動作し、

また Field Doc™、播種機用 Swath Control Pro™、GreenStar™、AutoTrac™ ステアリングアシスタントシステム、Apex™ 農場管理ソフトウェア、Field Doc™ データコレクション、iGuide™ 等の John Deere™ AMS アプリケーションとの完全互換が可能です。

播種機メイン 1 (PM1) コントローラは、トラクターと播種機のコントローラやセンサーから信号を受信し、CAN バス通信を介してトラクターキャビンのディスプレイに送信します。

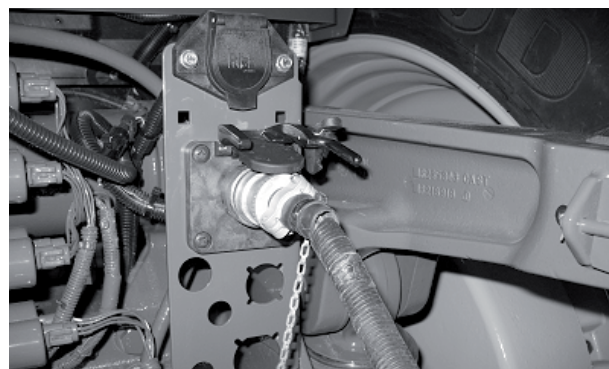
設定点組み込み型空気圧下向き力を装備した機械は、空気圧式条ユニット下向き力システムの調整とモニター用の追加のコントローラを備えています。播種機メイン 2 (PM2) コントローラは、GreenStar™ ディスプレイからの入力を受信してエアストレージタンクのソレノイドバルブを制御し、キャビンからの条ユニット下向き力の変更をすばやく実現します。システムに漏れが発生した場合にオペレータに注意を喚起する低圧アラームもあります。

OUO6064,00005B6 -40-01MAR13-1/1

システム構成部品

CAN ハーネス接続部

SeedStar™ モニターシステムのトラクターと搭載機器間の主な通信は ISO 標準の CAN (Controller Area Network) ハーネス接続で行います。



CAN ハーネス接続部

OUO6064,00005B7 -40-10NOV11-1/12

播種機メインコントローラ (PM1)

このコントロールユニットには次の機能があります。

- メインの播種機アプリケーションソフトウェアと、GreenStar™ ディスプレイへのユーザーインターフェースを提供する。
- 播種機の設定情報を全て収める。
- 種子センサーからの信号を受信、処理する。
- バリアブルレートドライブシステムを制御する (装備されている場合)。
- RowCommand™ システムを制御する (装備されている場合)。



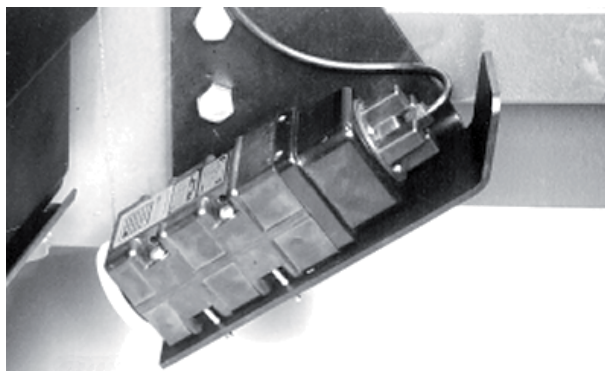
播種機メインコントローラ (PM1)

次のページへ

OUO6064,00005B7 -40-10NOV11-2/12

外部レーダー (オプション)

外部レーダーユニットを使用して、SeedStar™ モニターシステムに対地速度信号を送信できます。トラクターに GPS 受信機や工場取り付けのレーダーが装備されていない場合は、「パフォーマンス」セクションの「レーダーの構成」を参照してください。



外部レーダー (オプション)

OUC6064,00005B7 -40-10NOV11-3/12

工場取り付けのレーダー

John Deere™ デュアルビームレーダーは工場取り付けのレーダーの一例です。このレーダーは SeedStar™ モニターシステムに対地速度信号を供給します。校正情報については、各トラクターのオペレータマニュアルを参照してください。



John Deere デュアルビームレーダー

OUC6064,00005B7 -40-10NOV11-4/12

GPS 受信機

特定の GPS 受信機を使用して、SeedStar™ モニターシステムに対地速度信号を供給することもできます。多くの構成が可能なので、各 GreenStar™ オペレータマニュアルを参照するか、John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。



全地球位置測位システム (GPS) 受信機

次のページへ

OUC6064,00005B7 -40-10NOV11-5/12

種子センサー付き種子チューブ

種子センサーを使用して、条ユニットごとの種子の様子をモニターします。種子情報は、播種機メイン 1 (PM1) コントローラで処理され、GreenStar™ ディスプレイに表示されます。SeedStar™ 2 モニターシステムは種子センサーデータを使用して個々の条と播種機平均の種子密度を計算し、オペレータに表示します。

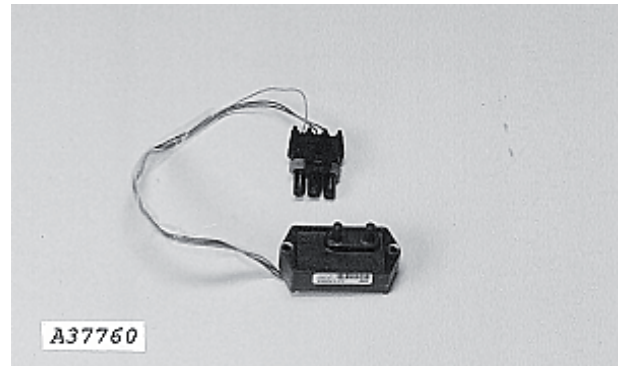


種子センサー付き種子チューブ

OUO6064,00005B7 -40-10NOV11-6/12

真空センサー

真空センサーは播種機メイン 1 (PM1) コントローラに真空レベルの信号を与えます。播種機の各真空ファンには真空センサーがひとつ装備されています。



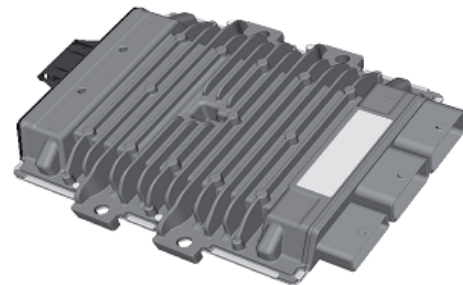
真空センサー

OUO6064,00005B7 -40-10NOV11-7/12

播種機メイン 2 (PM2) コントローラ (空気圧下向き力組み込みの機械)

このコントロールユニットには次の機能があります。

- 空気圧式下向きカシステムの制御とモニター。



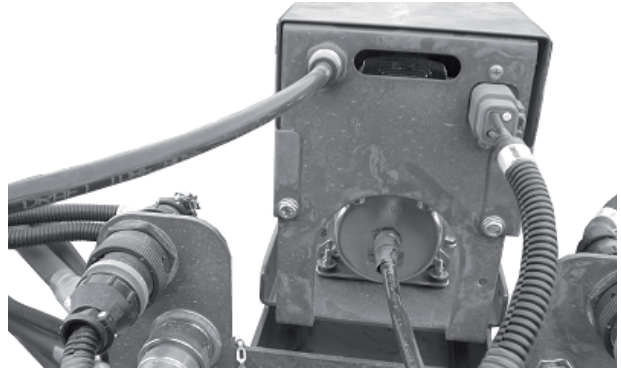
播種機メイン 2 (PM2) コントローラ (空気圧下向き力組み込みの機械)

次のページへ

OUO6064,00005B7 -40-10NOV11-8/12

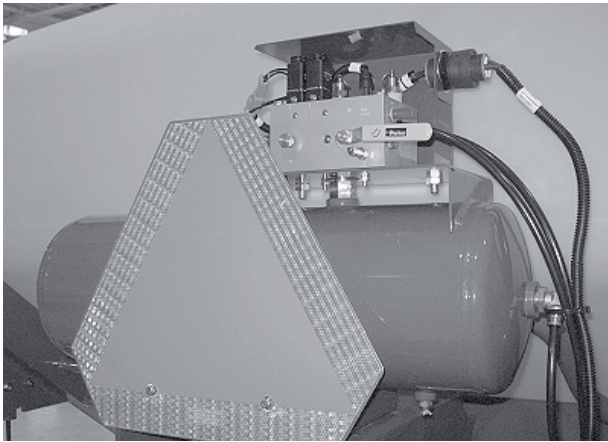
空気圧式下向き力システムエアコンプレッサ (単一設定点組み込み型空気圧式下向き力を装備した機械)

空気圧式下向き力エアコンプレッサは、SeedStar™ 2 設定点組み込み型空気圧式下向き力播種機のエアストレージタンクに圧縮空気を供給します。このエアコンプレッサの電力は、トラクターのコンセントを使って、またはトラクターのバッテリーから直接供給されます。空気圧式下向き力制御弁にある圧力スイッチは、コンプレッサユニットのリレーを操作して、コンプレッサをオン、オフします。

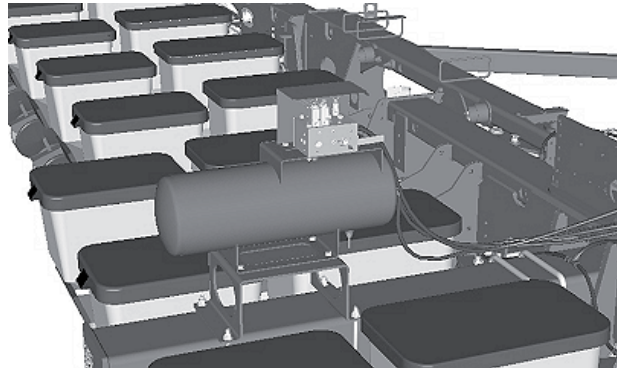


空気圧式下向き力エアコンプレッサ
(単一設定点組み込み型空気圧式下向き力を装備した機械)

OUO6064,00005B7 -40-10NOV11-9/12



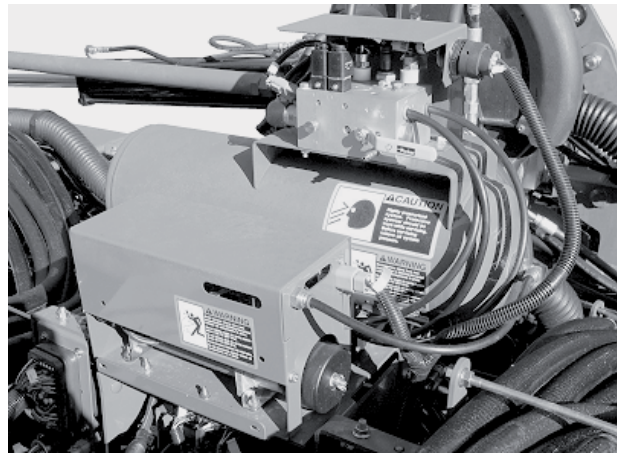
空気圧式下向き力エアタンクとソレノイド制御弁：牽引式播種機 (CCS 付き)
(単一設定点組み込み型空気圧式下向き力を装備した機械)



空気圧式下向き力エアタンクとソレノイド制御弁：牽引式播種機 (CCS なし)
(単一設定点組み込み型空気圧式下向き力を装備した機械)

空気圧式下向き力エアタンクとソレノイドコントロールバルブ (単一設定点組み込み型空気圧式下向き力内蔵機械)

空気圧式下向き力エアストレージタンクは、SeedStar 2™ 単一設定点組み込み型下向き力を装備した播種機で条ユニットの下向き力をすばやく変更できる追加の空気容量を備えています。メインタンクの上部にあるソレノイド制御弁は、播種機メイン 2 (PM2) コントローラにより制御およびモニターされます。



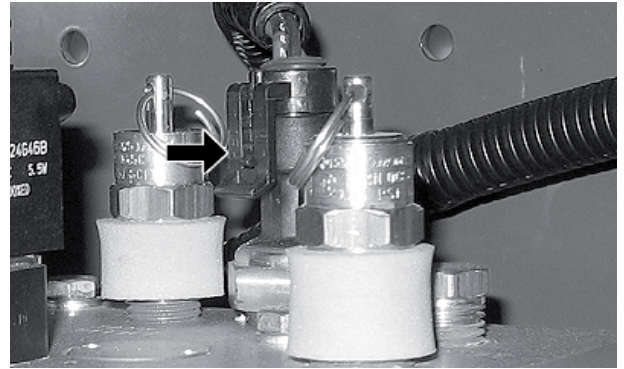
空気圧式下向き力エアタンクとソレノイドコントロールバルブ：
一体型播種機 (単一設定点空気圧式下向き力内蔵機械)

次のページへ

OUO6064,00005B7 -40-10NOV11-10/12

空気圧式下向き力圧力センサー（組み込みの空気圧式下向き力装備の機械のみ）

空気圧式下向き力圧力センサーはエアースプリング回路の空気圧の量を検知します。播種機メイン 2 (PM2) コントローラは圧力センサー信号でエアースプリング回路内の圧力を調節し、オペレータの入力した下向き力設定値を実現します。

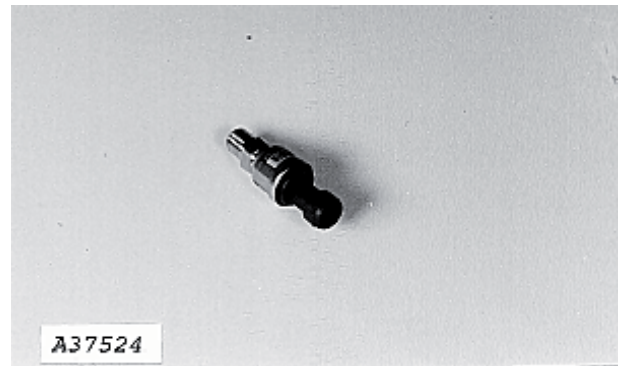


空気圧式下向き力圧力センサー
(組み込みの空気圧式下向き力装備の機械のみ)

OUO6064,00005B7 -40-10NOV11-11/12

肥料圧力センサー（オプション）

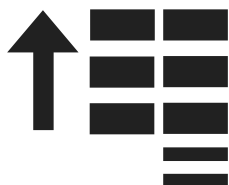
肥料圧力センサーは液体肥料ピストンポンプ装備の播種機ではオプションです。播種機メイン 1 (PM1) コントローラは肥料圧力センサーの信号をモニターし、GreenStar™ ディスプレイに圧力値を表示します。



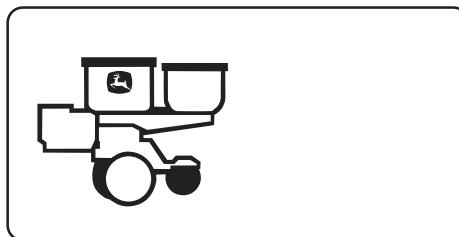
肥料圧力センサー（オプション）

OUO6064,00005B7 -40-10NOV11-12/12

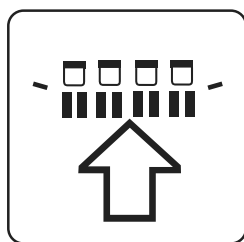
播種機駆動源の構成



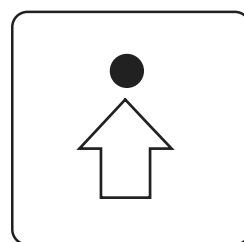
メニュー



播種機ボタン



設定用ソフトキー



設定ボタン

駆動源は各播種機について工場で設定済みです。この設定を変更するのは、異なる駆動システムを機械に取り付けられている場合のみです。

1. **メニュー** → **播種機ボタン** → **構成ソフトキー** → **Drives (駆動)** タブ → **Drive Configure (駆動構成)** ドロップダウンボックス → **設定ボタン**を選択します。

重要： 駆動源を変更すると播種機のすべての設定が既定値にリセットされます。

2. **Drive Source (駆動源)** ドロップダウンメニューを選択し、機械の駆動源の種類を選択します。

注記： **キャンセル**を選択すると、**Drives (駆動)** タブに戻ります。

3. **Enter** ボタンを選択してコントローラリセットの警告を確認します。

注記： 電源オフ、オンの間には 30 秒待ってください。

4. 電源をオフ、オンにします。



Enter



キャンセル

画面領域情報

Planter Configuration：播種機構成

Drives：駆動

Drive Config：駆動設定

Drive Source：駆動源：

Ground Driven：対地駆動

Variable Rate：バリエブルレート

OUO6064,00005B8 -40-10NOV11-1/1

メータータイプの設定

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Drive Configuration (駆動構成) → 設定ボタンを選択します。

2. Meter Type (メータータイプ) ドロップダウンメニューを選択し、機械にあるメーターのタイプを選択します。

注記：キャンセルを選択すると、Drives (駆動) タブに戻ります。

3. 完了したら Enter を選択します。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機の設定

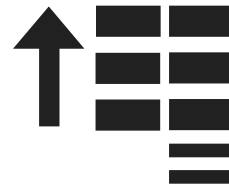
Drives : ドライブ

Drive Source : 駆動源

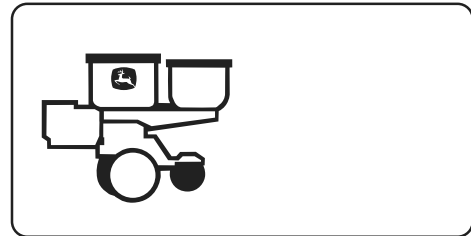
Meter Type : メータータイプ

Vacuum : 真空

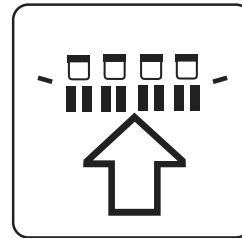
Mechanical : 機械式



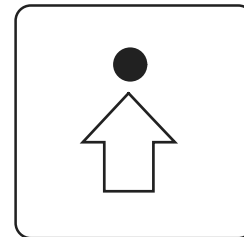
メニュー



播種機ボタン



設定用ソフトキー



設定ボタン



Enter

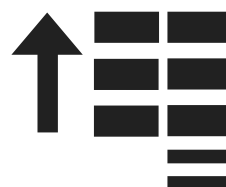


キャンセル

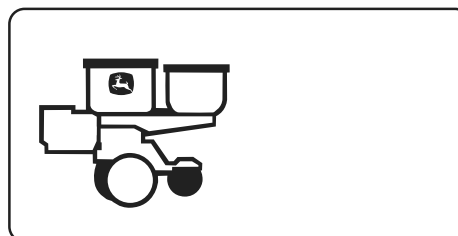
OUO6064,00001A5 -40-15JUN10-1/1

フレームレイアウト、条レイアウト、ドライブ切断警告の構成

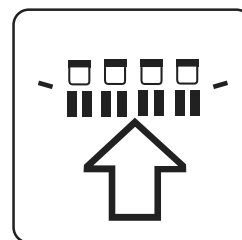
1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Frame (フレーム) タブ → Frame Configuration (フレーム構成) ドロップダウンボックスを選択します。



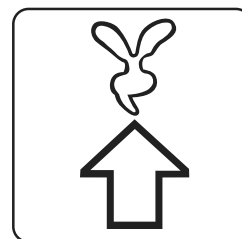
メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー



レートソフトキー

[次のページへ](#)

OU06064,00005BC -40-01MAR13-1/2

2. **Row Configuration (条構成)** ドロップダウンボックスを選択します。

シングルロー構成 (A) : この設定は、播種機が 1 条専用設計されている場合に使用します。

スプリットロー構成 (B) :

注記：分割条オプションが選択されている場合は、モニターのために条の数、条の間隔、播種機幅が自動的に計算されます。分割条型の設定は入力ボックスの右側に表示されます。

機械が分割条型の場合、ドロップダウンボックスから **Split Row** を選択します。播種機が分割条型の場合、分割条が常に選択された状態になります。播種時に幅広と狭幅を切り替えるには、以下を実行します

1. **レートソフトキー**を選択します。
2. **Rows Planting** チェックボックスの選択により、分割条型とすべての条を切り替えます。

注記：すべての設定の更新を確実に行うために、ボックスにすでにチェックマークがある場合も、播種条のチェックボックスを確実に選択します。

電源をオフ、オンして、新しい設定に更新します。

ツインロー構成 (C) :

注記：2 条型オプションが選択されている場合は、モニターのために条の数、条の間隔、播種機幅が自動的に計算されます。2 条型の設定は入力ボックスの右側に表示されます。

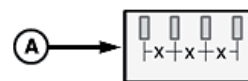
機械が 2 条型の場合、ドロップダウンボックスから **Twin Row** を選択します。播種機が 2 条型の場合、2 条型が常に選択された状態になります。播種時に 2 条型と 1 条型を切り替えるには、以下を実行します。

1. **レートソフトキー**を選択します。
2. **Rows Planting** チェックボックスの選択により、1 条型とすべての条を切り替えます。

電源をオフ、オンして、新しい設定に更新します。

注記：条の数を変更した場合は、RowCommand™ を再度有効にする必要があります。(駆動セクション設定を参照してください)。

3. **Rows** 入力ボックスを選択します。機械の条の総数を入力します。
4. **Row Spacing (条間隔)** 入力ボックスを選択します。各条ユニット間の距離を入力します。



1 条間隔



分割条間隔



2 条間隔

A : 1 条構成
B : 分割条構成
C : 2 条構成

5. 播種機幅は自動的に計算されます。幅を直接入力するには、入力ボックスを選択して値を入力します。

6. **Clutch Disconnect Warning** チェックボックスの選択によって、部分幅アラームを有効または無効にします。有効にした場合、クラッチまたは駆動セクションが切断されるたびにフルスクリーン警告が 5 秒間表示されます。メッセージはメッセージセンターソフトキーで表示され、モニターから 15 秒間隔で警告音が出されます。

7. 圃場へまたは圃場から播種機を移動する際は、**Transport Mode (移動モード)** ボタンを選択して、モニターを移動モードにします。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成
Frame Configuration : フレーム構成
Planter Data : 播種機データ
Planter Dimensions : 播種機寸法
GPS Dimensions : GPS 寸法
Total : 合計
Rows : 条
Planter Width : 播種機幅
Single Row : 1 条型
Split Row : 条分割型
Twin Row : 2 条型
Clutch Disconnect Warning : クラッチ切断警告
Transport Mode : 移動モード
Rows Planting : 播種条

種子センサーオン、オフ

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → センサータブを選択します。

重要 : 種子センサーの設定前にはフレーム設定を完了しておく必要があります。

2. ドロップダウンボックスから **Seed (種子)** を選択します。
3. すべての条を同時に変更するには、**Turn All Rows On** または **Turn All Rows Off** ボタンを選択します。

条を 1 つずつ変更するには、**Row** 入力ボックスを選択して条番号を入力します。**On** または **Off** チェックボックスを選択して、選択した条を構成します。

オン、オフの選択はアクティブな条でのみ可能です。たとえば、分割条型または 2 条型の機械が幅広の条での播種用に設定されている場合、中間の条は選択できません。

4. Headland Warning Suppression チェックボックスをオンにして、枕地で旋回している間の警告を抑制します。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機の設定

Sensor : センサー

Seed : 種子

On : オン

Off : オフ

Row : 条

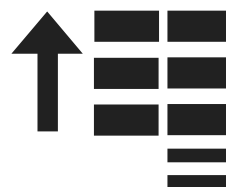
All Rows On : 全ての条がオン

All Rows Off : 全ての条がオフ

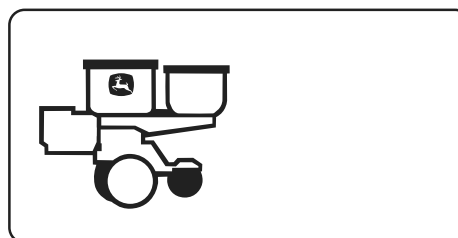
Turn All Rows On : 全ての条をオンに

Turn All Rows Off : 全ての条をオフに

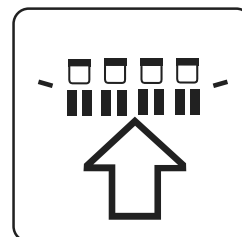
Headland Warning Suppression : 枕地警告抑制



メニュー



播種機ボタン



設定用ソフトキー

真空センサーの構成

注記：このオプションは、1 つ以上の真空センサーが選択されている場合のみ実行スクリーンに表示されます。

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → センサータブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Vacuum** を選択します。

注記：現在の圧力はスクリーンの左下に表示されます。

3. センサードロップダウンボックスから、機械に装備されている真空センサーの数を選択します：ドロップダウンボックス。

画面領域情報

Planter Configuration：播種機の設定

Sensor：センサー

Vacuum：真空

V (in.)：真空のインチ値

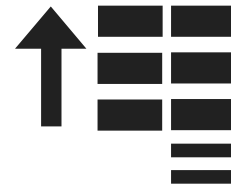
Sensors：センサー

Sensor：センサー

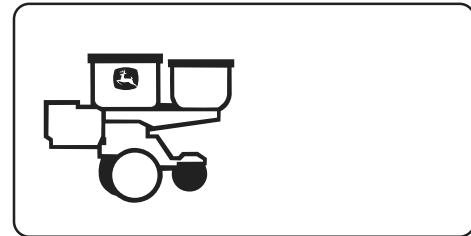
Cal Value：較正值

Turn Vacuum Off：真空をオフにする

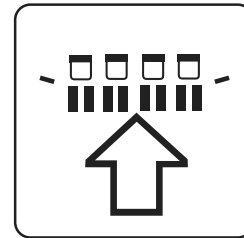
Select：選択



メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー



センサーのゼロ調整ボタン

OUO6064,00000F4 -40-10NOV11-1/1

真空センサーの較正

注記 : このオプションは機械がひとつ以上の真空センサー用に設定されている場合にのみ現れます。

1. **メニュー** → **播種機ボタン** → **構成ソフトキー** → **センサー** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Vacuum** を選択します。
3. **Sensor (センサー)** ドロップダウンボックスから各センサーをひとつずつ選択する。
4. **Cal Value (較正值)** 入力ボックスを選択して真空センサーから表示された 1 ポルト当たりの水の高さのインチ数を入力する。工場で装備されたセンサー付きの John Deere™ 播種機の較正值は 5.66 (ヤードポンド法) または 143.76 (メートル法)。

注記 : 現在の圧力はスクリーンの左下に表示されます。

5. **Zero Sensor (ゼロセンサー)** ボタンを押す前に真空油圧をオフにする。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機の設定

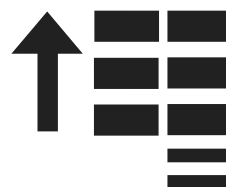
Sensor : センサー

Vacuum : 真空

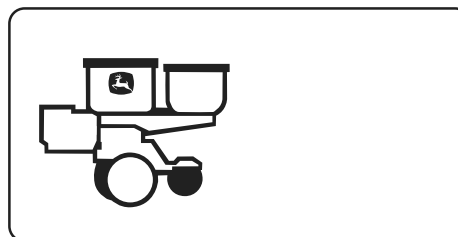
Cal Value : 較正值

Turn Vacuum Off : 真空をオフにする

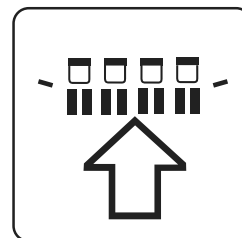
Select : 選択



メニュー



播種機ボタン



設定用ソフトキー



ゼロセンサーボタン

John Deere は Deere & Company の商標です。

OUO6064,00000F5 -40-29JUL10-1/1

空気圧式下向き力 : 空気圧センサー

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → センサータブを選択します。

2. ドロップダウンボックスから **PDF Air Pressure** を選択します。

注記 : ステップ値オプションは、XP 以外 (拡張モニタリング) を装備した機械の「空気圧式下向き力 : 空気圧センサー」設定画面のみに表示されます。

3. **Step Value** を選択し、調整のために (実行スクリーン上の) 調整矢印が使用されたときに空気圧式下向き力システムが増減する値を入力します。

注記 : 低 PDF アラーム値オプションは、XP 以外 (拡張モニタリング) を装備した機械の「空気圧式下向き力 : 空気圧センサー」設定画面のみに表示されます。

4. **PDF Low Alarm (低 PDF アラーム)** を選択して、圧力を設定し、マージンを決定します。工場出荷時の既定の設定は (40 lb) です。

5. **Cal Value** 入力ボックスを選択し、較正值として 494.00 を入力します。

注記 : 現在の下向き力はスクリーンの左下に表示されます。

6. **センサーのゼロ調整**ボタンを押す前に空気圧を解放します。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成

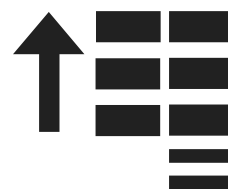
Sensor : センサー

PDF Air Pressure : PDF 空気圧

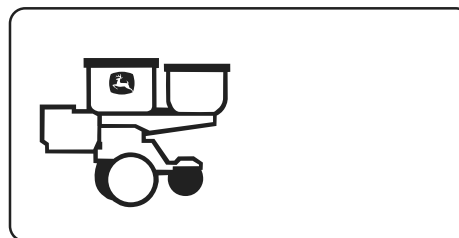
Cal Value : 較正值

To Zero Air Pressure Sensor: : 空気圧力センサーのゼロ調整用

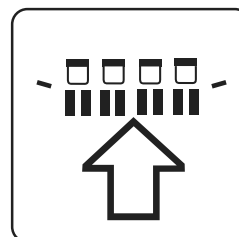
Relieve Air Pressure and Press Continue : 空気の圧力を抜き、継続を押す



メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー



続行



センサーのゼロ調整ボタン

液体肥料センサー

注記：このオプションは、機械がひとつ以上のセンサー用に設定されている場合にのみ現れます。

1. **メニュー** → **播種機ボタン** → **構成ソフトキー** → **センサー** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Fertilizer** を選択します。
3. **センサー** ドロップダウンボックスから機械に装備されている肥料センサーの数を選択します：ドロップダウンボックス。
4. **Sensor (センサー)** ドロップダウンボックスから各センサーをひとつずつ選択します。**High Pressure (高圧)** 入力ボックスを選択し、必要に応じて高圧警告限度値を入力します。

注記：現在の圧力はスクリーンの左下に表示されます。

5. **Sensor (センサー)** ドロップダウンボックスから各センサーをひとつずつ選択します。施肥システムから圧力を抜き、**Zero Sensor (センサーのゼロ調整)** ボタンを選択します。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機の設定

Fertilizer : 施肥

Sensors : センサー

Sensor : センサー

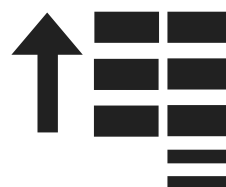
High Pressure : 高圧

Cal Value : 較正值

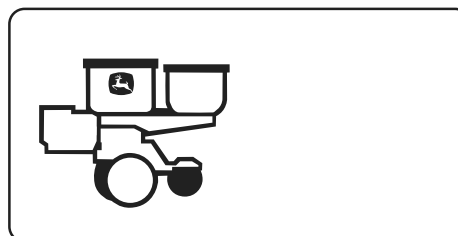
Pressure : 圧力

Relieve Pressure : 圧力を抜く

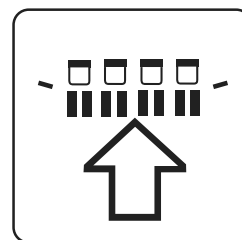
Select : 選択



メニュー



播種機ボタン



設定用ソフトキー



ゼロセンサーボタン

OUO6064,00000F6 -40-15JUN10-1/1

液体肥料センサーの校正

注記：このオプションは、機械がひとつ以上のセンサー用に設定されている場合にのみ現れます。

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → センサータブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Fertilizer** を選択します。
3. **Sensor (センサー)** ドロップダウンボックスから各センサーをひとつずつ選択します。
4. **Cal Value (校正値)** 入力ボックスを選択して、肥料センサーからの 1 ポルト当たりの圧力を入力します。工場で装備されたセンサー付きの John Deere™ 播種機の校正値は 37.50 (ヤードポンド法) または 258.55 (メートル法) です。

注記：システム中の圧力は、手動で抜いた場合でも停止後に幾分残ります。

注記：現在の圧力はスクリーンの左下に表示されます。

5. 施肥システムから圧力を抜き、**Zero Sensor (センサーのゼロ調整)** ボタンを選択します。

画面領域情報

Planter Configuration：播種機の設定

Sensor：センサー

Fertilizer：施肥

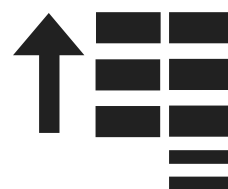
High Pressure：高圧

Cal Value：校正値

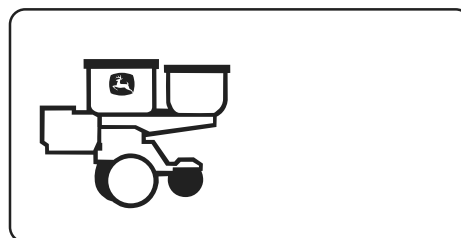
Pressure：圧力

Relieve Pressure：圧力を抜く

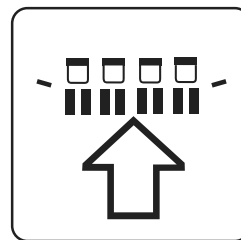
Select：選択



メニュー



播種機ボタン



設定用ソフトキー



ゼロセンサーボタン

John Deere は Deere & Company の商標です。

OUO6064,0000495 -40-29APR11-1/1

共通の起動／停止高さの校正

この手順を用いて、機械を上昇、下降させる際に RowCommand™ と バリアブルレートドライブ (VRD) モーターを起動／停止する単一点を設定します。機械に条ユニット平行アーム高さスイッチが装備されている場合は、共通の開始／停止点を使用します。機械にホイールフレーム高さセンサーが装備されている場合は、個別の開始／停止点を使用できます。

1. **メニュー** → **播種機ボタン** → **構成ソフトキー** → **センサー** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Height** を選択します。
3. **Common** を選択します。
4. 畑で機械を完全に上昇させた状態にします。
5. **Planter Raised (播種機上昇)** ボタンを選択する。**Enter** ボタンを選択します。
6. 種まき状態で前進しつつ機械を完全に下降させます。
7. **Planter Lowered (播種機下降済み)** ボタンを選択します。**Enter** ボタンを選択します。
8. **開始／停止** ボタンを選択します。

重要：組み込み式播種機で条ユニット平行アームに単一アクション高さスイッチが付いているものには、開始、停止点は手動入力で 50 に設定する必要があります。

注記：ホイールフレーム高さセンサーには 20 未満のセットポイントは推奨しません。

9. ホイールフレーム高さセンサー付きの場合：完全に下降させた状態で、希望の開始、停止点に達するまで機械を上昇させ、**Set Height (高さの設定)** ボタンを選択します。オプションは土壌表面にあることを推奨します。
10. 種まき開始後少し設定の調整の必要のある場合は、入力ボックスを選択して値を少しずつ調整します。
11. **Enter** ボタンを選択します。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機の設定

Sensor : センサー

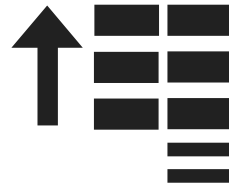
Height : 高さ

Common : 共通

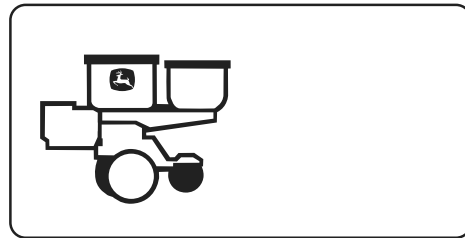
Separate : 個別

Motor Start/Stop Height : モーター開始、停止高さ

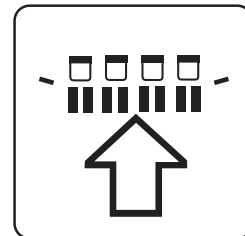
Current Planter Height : 現在の播種機高さ



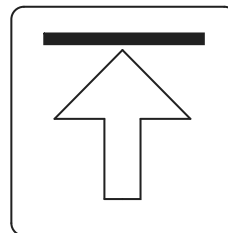
メニュー



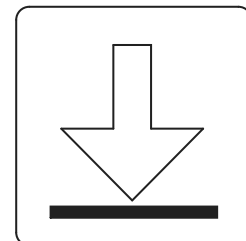
播種機ボタン



設定用ソフトキー



播種機上昇



播種機下降

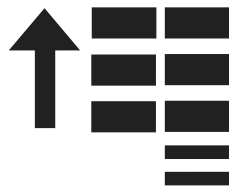


開始、停止

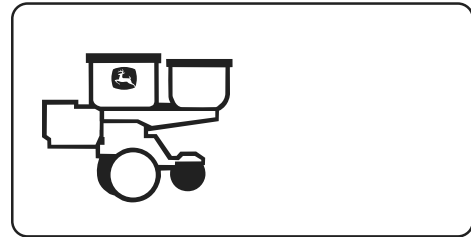


Enter

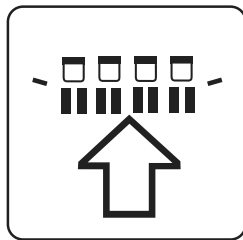
個別の起動／停止高さの校正



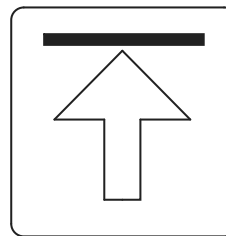
メニュー



播種機ボタン



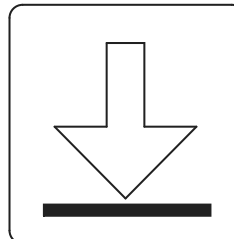
設定用ソフトキー



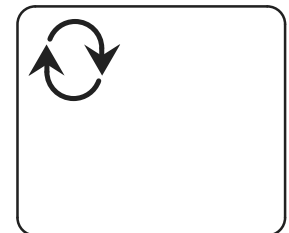
播種機上昇



開始、停止



播種機下降



開始高さ



停止高さ



Enter

この手順を使用して、機械を上昇、下降させる際にバリアブルレートドライブ (VRD) モーターを始動および停止する個別の点を設定します。機械にホイールフレーム高さセンサーが装備されている場合は、個別の開始／停止点を使用できます。機械に条ユニット平行アーム高さスイッチが装備されている場合は、共通の開始／停止点を使用します。

メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → センサータブを選択します。

1. ドロップダウンボックスから **Height** を選択します。

2. **Separate** を選択します。
3. 畑で機械を完全に上昇させた状態にします。
4. **Planter Raised (播種機上昇)** ボタンを選択します。Enter ボタンを選択します。
5. 種まき状態で前進しつつ機械を完全に下降させます。
6. **Planter Lowered (播種機下降済み)** ボタンを選択します。Enter ボタンを選択します。
7. **開始／停止** ボタンを選択します。

重要： 開始高さは停止高さよりも大きく取る必要があります。

注記：ホイールフレーム高さセンサーには 20 未満のセットポイントは推奨しません。

8. 完全に下降させた状態で、モーター停止高さに達するまで機械を上昇させ、**Setop Height (停止高さ)** ボタンを選択する。オープナがちょうど土壌を離れるような点に設定することを推奨します。

9. 機械を完全に上昇させます。

10. 完全に上昇させた状態で、モーター始動高さに達するまで機械を下部させ、**Start Height (開始高さ)** ボタンを選択します。オープナがちょうど土壌に触れるような点に設定することを推奨します。

11. 播種開始後に設定を微調整する必要がある場合は、入力ボックスを選択して値を少しずつ調整します。

12. Enter ボタンを選択します。

画面領域情報

Planter Configuration：播種機の設定

Sensor：センサー

Height：高さ

Common：共通

Separate：個別

Motor Start Height：モーター開始高さ

Motor Stop Height：モーター停止高さ

Current Planter Height：現在の播種機高さ

OUO6064,000064C -40-10NOV11-2/2

対地速度情報源

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → センサータブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Tractor Speed (トラクター速度)** を選択します。
3. **Auto (自動)** ボックスにチェックを入れておくことを推奨します。レーダー速度とトラクターホイール速度はスクリーン下部に示します。この時点で使用するアクティブなソースはスクリーン中央に示します。
4. モニターが速度源を強制的に一つだけにするには、**Auto (自動)** のチェックボックスをオフにします。

重要：マニュアルで速度を入力するのはオプションです。速度値は一つだけである必要があります。モニターは播種機が常にこの速度で走行しているものと仮定します。モニターの読み値を最も正確にするにはこの速度で走行してください。レートと警告は、実際の対地速度ではなく入力した速度に基づいています。

5. **Radar (レーダー)**、**Wheel Speed (ホイール速度)**、**Manual (マニュアル)** からいずれかの速度情報源を選択します。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機の設定

Sensors : センサー

Sensor : センサー

Tractor Speed : トラクター速度

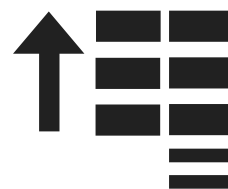
Auto : 自動

Select Source : ソースの選択

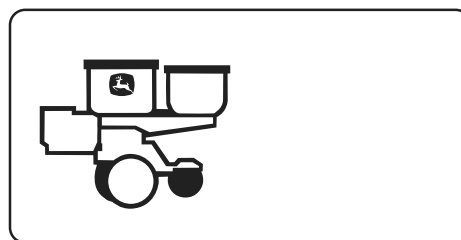
Active Source : アクティブなソース

mph : 時速 (マイル)

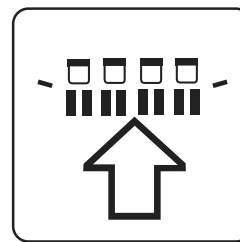
kph : 時速 (km)



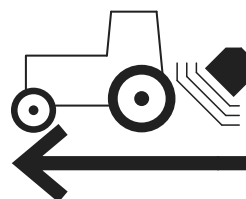
メニュー



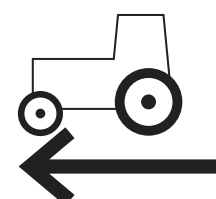
播種機ボタン



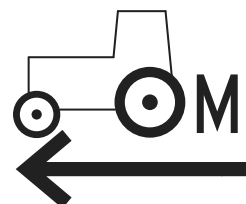
設定用ソフトキー



レーダー速度



ホイール速度



マニュアル速度

SeedStar™ 2 セットアップ : 対地駆動

駆動セクションの構成

注記 : Drive Source (駆動源) が Ground Drive (対地駆動) に設定されていることを確認してください。(「初期システム設定」の「播種機駆動源の設定」を参照してください。)

駆動セクションの設定

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Drive Sections (駆動セクション) ドロップダウンボックス → 設定ボタンを選択します。
2. ドロップダウンからセクション数 (クラッチ数) を選択します。
3. 「次ページ」アイコンを選択します。
4. 開始条と終了条が機械の左および右のクラッチ設定と一致していることを確認します。
5. RowCommand を有効にするため、RowCommand チェックボックスをオンにします。

Planter Configuration : 播種機構成

Drives : 駆動

Drive Sections : 駆動セクション

Motor : モーター

Start Row : 開始条

End Row : 終了条

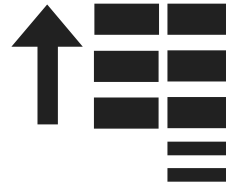
Left : 左

Right : 右

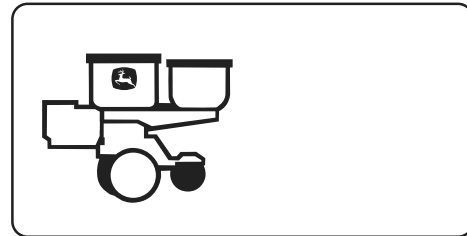
Number of Sections : セクション数

Row Command: No : RowCommand なし

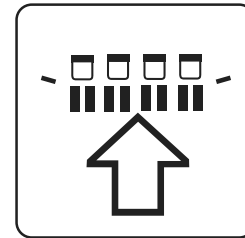
Row Command: Yes : RowCommand あり



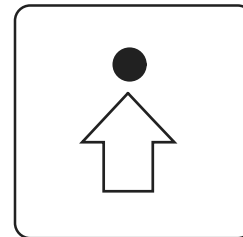
メニュー



播種機ボタン



設定用ソフトキー



設定ボタン



入力

OUO6074,0000ACD -40-29APR11-1/1

SeedStar™ 2 セットアップ : バリアブルレートドライブ

バリアブルレートドライブ (VRD) 概要

バリアブルレートドライブ (VRD) システムは種子メーターを回すために一つ以上の油圧モーターを使用します。各種のセンサーと、オペレータがモニターに入力したデータが選択した播種数の達成に必要なメーター速度を決定します。

VRD は機械式のドライブにさらに次の機能を加えます。

- 停止することなくキャビンからマニュアルで種子レートを変更する。
- 異なる土壌タイプに入る場合にマニュアルで種子レートを変更する。
- 灌漑された土壌とされていない土壌の境目を通る際にマニュアルで種子レートを変更する。
- 種まき中に 5 つまでの異なる種子レートをプログラムする。
- 複数の VRD モーターを使用して各油圧駆動モーターで異なるレートで種まきをするか、または全てのモーターで同じレートを選択する。
- APEX と Map に基づいた播種機 Field Doc™ に準拠しており、畑で自動的に種子レートを調節する種まきプランの設計ができる。

システム構成部品

- **油圧モーター** : モーターは播種機のドライブシャフトとメーターを駆動します。
- **バルブとソレノイド** : モーターへのオイルの流れを調節します。
- **モーターセンサー** : モーター速度をモニターします。
- **高さセンサーまたはスイッチ** : フレームの高さをモニターします。
- **モーションセンサー** : 播種機ホイールの回転をモニターします。
- **トラクターレーダーまたは GPS 受信機** : 対地速度を表示します。
- **システムコントローラ** : 全ての信号とデータ入力を処理します。
- **モニターディスプレイ** : データを表示し、オペレータの入力を受け付けます。

油圧要件

トラクターは負荷を検知する油圧システムか、フロー制御付きのクローズドセンター油圧システムを装備している必要があります。こうしたタイプの油圧システムは通常大きなオイル貯蔵タンクと、大容量のオイル冷却器を備えています。これらの油圧システムは VRD モーターが一定の速度を保つのに必要なだけのオイル流しか供給しません。

各 VRD モーターは 3447~10 342 kPa (500~1500 psi) で公称 3.79~30.28 L/min (1.0~8.0 gpm) の作動油流を必要とします。

注記 : オープンセンター式の油圧システムのトラクターは、次の理由で推奨しません。

- オイルの流量を制御できない。
- オイル温度が高くなりすぎる。
- 他のトラクター制御バルブ作動中にはモーターへのオイル流が減少する。

システムの機能

- **SeedStar™ 2 コントローラ (PM1)** : 播種機フレーム上のコントローラはトラクターから電源を取り、全てのシステム構成部品からの信号を受け取ります。このコントローラは全ての情報を処理し、油圧モーターバルブを制御し、モニターディスプレイに情報を提供します。このコントローラはまた CAN (Controller Area Network) システムを通して通信します。SeedStar™ 2 は John Deere の GreenStar™ 2 1800、2600 ディスプレイ、および他社の ISO 11783 準拠のディスプレイと共に使用できます。
- **モニターディスプレイ** : モニターはオペレータの入力を受け付け、データをコントローラに送ります。モニターにはコントローラから送られたデータも表示されます。
- **高さセンサー** : 多くの牽引式播種機には調整可能なホイールフレーム高さセンサーがあり、播種機の上昇、下降時に、選択した点で播種を開始、停止するようになっています。開始、停止点は、オペレータが GreenStar™ 2 ディスプレイから入力および調整します。
- **高さスイッチ** : 多くの組み込み式播種機には条ユニット平行アーム上に押しボタンスイッチが一つ以上あります。このスイッチは播種機が上昇した時に押され、下降した時に解除されます。**2 スイッチシステム** : 機械の左端にスイッチがひとつ取り付けられており、もうひとつは中心の右側の最初の条ユニットに取り付けられています。スイッチのうちひとつだけが押された状態では、ドライブは回転を続けます。地面が平らで無い場合にはスイッチのひとつだけが押されてもう片方が解除された状態にとどまることがあります。ドライブは播種機が上昇する時に「両方の」スイッチが押される場合にのみ停止します。
- トラクターに取り付けられたレーダーまたは GPS 受信機が対地速度を決定します。
- 播種機ホイールに取り付けられたホイールモーションセンサー動きを検知し、播種機が走行中であることを表示します。これはレーダーまたは GPS 受信機からの対地速度信号を確認するための安全機能です。
- バリアブルレートドライブモーターへの電力はトラクターの連続した油圧流で供給されます。コントローラはモーターの油圧バルブを動作させているソレノイドに信号を送り、モーター速度を制御します。
- モーターのシャフトに取り付けられている速度センサーはモーター速度を検出して SeedStar™ コントローラにフィードバックします。

注記 : 種子センサーの検出した播種数の読みはモーター速度を制御しません。

- オペレータは種子レート、種子ディスク、種子メーター、条間隔、モータースプロケット、フレーム位置に関するデータをモニターに入力します。コントローラはその他のオペレータが入力するデータでモーター速度、従ってメーター速度を調整します。

システムの動作には次の構成部品がアクティブになっている必要があります。

- モニター動作：モニターとコントローラは電源が入っている必要があります。
- 種子レート：1 つ以上入力され、「播種機：レート」画面でオンになっている必要があります。
- 作動油の連続した流れ：作動油がモーターに流れている必要があります。
- トラクターからの対地速度：コントローラは時速 1.6 km (1 mph) を超える対地速度を検出している必要があります。
- ホイールモーションセンサー：コントローラは播種機のホイールの動きを検出している必要があります。
- 高さセンサーまたはスイッチ：これらは較正され、コントローラは播種機が下降済みであることを検出する必要があります。

VRD 入力の現在のステータスを見るには、**播種機** → **診断ソフトキー** → **Readings (読み値) タブ** → **VRD Data (VRD データ)** を選択します。

バリアブルレートドライブシステムが動作するためには、「播種機：レート」画面で種子レートを入力してオンにする必要があります。

通常の運転時は、モーター動作中は RUN のスクリーン上に目に見える表示が出ます。ギア表示器セクションはシステムのアクティビティに従ってひとつずつ表示が入って行き、次いで緑に点灯し続けて少なくともひとつのモーターが動作していることを示します。



アクティビティ無し



ホイールモーションアクティブ



播種機下降



駆動装置結合

システムの動作

低速では性能が出にくくなります。モーターの性能は 3.2 km/h (2 mph) 未満の速度で保ちにくくなり、1.6 km/h (1 mph) 未満で停止します。3.2 km/h (2 mph) 未満の速度でもモニターに警告は出ません。

速度を急に、また大きく変化させると播種数や間隔の精度が落ちます。停止位置から始動するには、ハイアイドルとローギアを使用します。徐々にギアを上げて速度を 3.2 km/h (2 mph) から目標とする速度に上げて VRD システムが適応するまで待ってください。クイックスタートの機能を使用して最初のモーター始動特性を改善してください。畑の端で起動するにはアイドル速度を下げずにダウンシフトしてください。播種機を下降させる前に 3.2 km/h (2 mph) の速度を維持し、徐々にギアを上げて目標とする速度まで上げてください。

クイックスタートの概要

スキップとは種子のあることが期待されているがまだ種の播かれていないエリアです。

クイックスタートの機能で、オペレータの方は播種機が停止状態から始動するときのスキップを減少させることができます。クイックスタートにより、スキップは約 0.3~1.2 m (1~4 ft) に減ります。

クイックスタートが選択され、アクティブになっているときは、コントロールユニットは目標とする対地速度に対応するモーターの最小速度でモーターを動作させます。モーターは実際の対地速度がコントロールユニットの計算した目標とする速度になるまで種を播き過ぎます。

例：

播種数	条間隔	最小速度
37,000 種子／ヘクタール (15,000 種子／エーカー)	76 cm (30 in)	4.8 km/h (3 mph)
74,000 種子／ヘクタール (30,000 種子／エーカー)	76 cm (30 in)	2.4 km/h (1.5 mph)

クイックスタートがアクティブになる前にコントロールユニットは次の 4 つの条件を検出する必要があります。

- クイックスタートが有効。有効にするには、**播種機アプリケーション → 播種機構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → 設定ボタンを選択 → QS Enabled (クイックスタート有効化)** チェックボックスをオンにします。Enter ボタンを選択します。
- 実際に測定したレーダー速度は最少の対地速度未満である必要があります。
- 播種機のホイールモーションが検出される必要があります。
- 播種機フレームの高さは下降位置を示している必要があります。

Quick Start (クイックスタート) を使用するには次を行います。



クイックスタートリセットボタン

1. 播種機を上昇させる。
2. ローギア、ハイアイドルで前進を開始する。
3. ディスプレイで QS リセットを選択する。
4. 播種機を下降させる。高さセンサーが下降済み位置を示すと「QS 6」が画面に表示され、カウントダウンが始まります。VRD モーターは最小速度に入ります。
5. 徐々にギアを上げて播種速度に達する。

タイマーがゼロに達したら、コントロールユニットは最小対地速度の 1.6 km/h (1 mph) を確認します。最小速度に達していなかった場合はシステムはオフになります。速度が最小より上だが目標速度に満たない場合はタイマーは 6 秒にリセットされます。タイマーが再度ゼロに達したら、コントロールユニットは最小対地速度を再度確認します。最小速度に達していなかった場合はシステムはオフになります。速度が最小を上回っているが目標値に満たない場合は、モーターは最適な限度地未満で運転を継続し、速度を上げるように警告が発せられます。タイマーがアクティブな状態で目標速度に達した場合は、クイックスタートはオフになり、通常の運転が再開します。

OUO6064,00001B3 -40-30JUN10-1/1

種子メーターの回転の概要

⚠ 警戒：回転駆動部品での怪我に気を付けてください。
バリアブルレート度ドライブ起動前に、駆動部品から人を遠ざけてください。

回転種子メーターの機能を使用すると、オペレータの方は機械が静止状態の時に、バリアブルレートドライブモーターをオンにして種子メーターを回転させることができます。このメーターはメーターの回転に連れて種子で満たされます。停止状態から始める際には、メーターを満たしておくことで種子が地面に落ちる前に走行する距離を減らすことができます。

この機能の動作には次の各項が必要です。

- 播種機が伸長されている。
- 播種機が上昇位置にある。
- 播種機が静止している。
- バリアブルレート度油圧装置がアクティブな状態にある。
- 真空装備されている場合、種子をメーターのディスクに保っておくには真空が動作圧力にある。

メーターを回転させるには、メインの播種機スクリーンで **Meter Rotation (メーターの回転)** ボタンを選択してください。



メーター回転ボタン

メーターの回転が停止すると音がして知らせます。アイコンを押すたびにメーターは約半回転回ります。種子メーターを満たすには少なくとも 3 回ボタンを押してください。メーターが動かない場合には警告スクリーンが現れます。

注記：メーター回転機能を RowCommand™ と共に使用する場合は、RowCommand™ クラッチは切断されます（メーターが接続されます）。

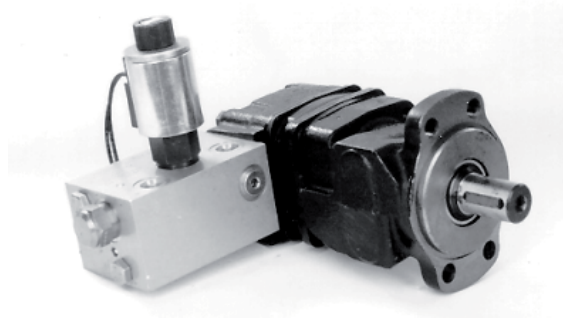
この機能はバリアブルレートドライブの診断ツールとしても使用できます。

OUO6074,0000F7C -40-31JUL09-1/1

システム構成部品

バリアブルレートドライブモーター、バルブ

バリアブルレートドライブモーターとバルブは種子メーターを正しい速度で駆動し、様々な対地速度で希望の播種数を達成します。ソレノイドバルブは電気信号を播種機メイン 1 (PM1) コントローラから受け取り、モーターへの流油量を調節します。播種機の各駆動セクションにはバリアブルレートドライブモーターがひとつ備わっています。

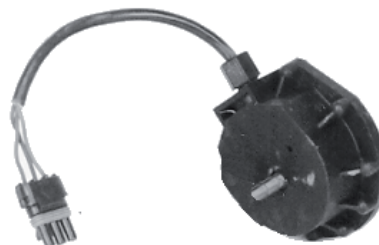


バリアブルレートドライブモーター、バルブ

OUO6064,00001A7 -40-20JUL10-1/5

バリアブルレートドライブモーター速度センサー

各バリアブルレートドライブモーターの出力シャフトにはモーター速度センサーがひとつ取り付けられています。モーター速度センサーは閉ループ帰還信号を播種機メイン 1 (PM1) コントローラに与えてモーターの正確な速度を示します。



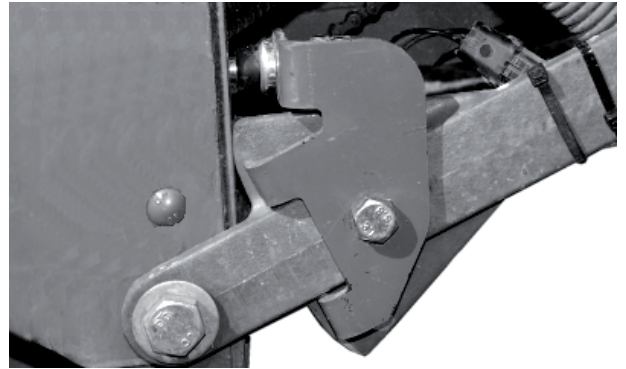
バリアブルレートドライブモーター速度センサー

次のページへ

OUO6064,00001A7 -40-20JUL10-2/5

並列アーム高スイッチ (ほとんどの組み込み式播種機用)

ほとんどの組み込み式播種機ではバリアブルレートドライブモーターの開始、停止に平行アーム高さスイッチがひとつ以上使用されています。播種機が上昇状態の場合、このスイッチは播種機メイン 1 (PM1) コントローラにバリアブルレートドライブモーターを停止するように信号を送ります。このセクションの「平行アーム高さスイッチの調節」を参照してください。また、「SeedStar™ 2 セットアップ：初期システム設定」の「共通の開始、停止高さの較正」も参照してください。

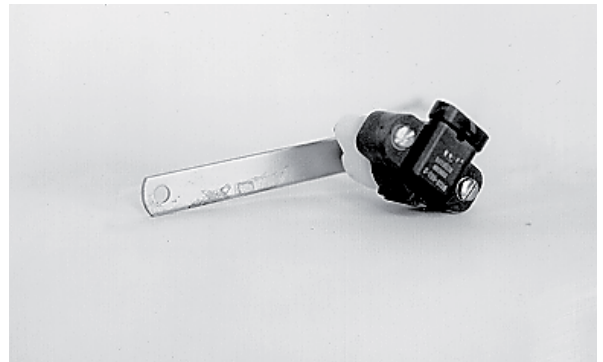


並列アーム高スイッチ (ほとんどの組み込み式播種機用)

OUO6064,00001A7 -40-20JUL10-3/5

高さセンサー (牽引式播種機用)

高さセンサーは牽引式播種機のバリアブルレートドライブモーターの始動、停止に使用します。播種機が上昇状態の場合、この高さセンサーは播種機メイン 1 (PM1) コントローラにバリアブルレートドライブモーターを停止するように信号を送ります。「SeedStar™ 2 セットアップ：初期システム構成」の「共通の開始、停止高さの較正」または「個別の開始、停止高さの較正」を参照してください。

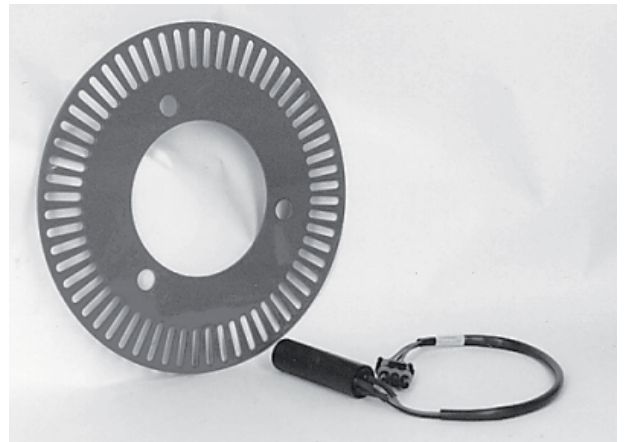


高さセンサー (牽引式播種機用)

OUO6064,00001A7 -40-20JUL10-4/5

バリアブルレートドライブホイールモーションセンサー

ホイールモーションセンサーはレーダーまたは GPS 受信機からの対地速度信号を確認するための安全機能です。ホイールモーションセンサーは動きを検出し、播種機が走行中であることを示します。



バリアブルレートドライブホイールモーションセンサー

OUO6064,00001A7 -40-20JUL10-5/5

バリアブルレートドライブソフトウェアの有効化

注記：播種機は当社工場にて適切な駆動源と共に構成済みです。

重要：駆動源の変更をすると播種機の全ての設定が既定値にリセットされますので、ディスプレイとコントロールの電源をオフ、オンにする必要があります。播種機の設定を入力する前に必ず駆動源を設定してください。

播種機の駆動源が「Variable-Rate (バリアブルレート)」となっていることを、**播種機構成**ソフトキー → **Drives (駆動)** タブで確認してください。

運転開始前に高さセンサーが較正済み、種子レートが定義済みでオンになっている必要があります。

OUO6064,00001F2 -40-30JUN10-1/1

播種機駆動セクションの設定

重要：正しく VRD を設定するにはまずフレームの設定を完了してください。

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブを選択します。
2. ドロップダウンをハイライトして **Drive Sections** を選択します。
3. **設定**ボタンを選択し、機械に装備されたモーターの数を設定します。
4. RowCommand を有効にするため、**RowCommand** チェックボックスをオンにします。

注記：Dual Range Drive System チェックボックスは、2 条型の機械用にモニターが設定されている場合のみ表示されます。（「セットアップ：初期システム設定」セクションの「フレームレイアウト、条レイアウト、ドライブ切断警告の設定」を参照してください。）

5. デュアルレンジ駆動システムを有効にするには、**Dual Range Drive System** チェックボックスをオンにします。この機能は、VRD モーターとドリルシャフト間で駆動システムのハイ/ローレンジギアを使用する 2 条型機械で有効にします。

注記：2 条型機械でドライブレンジを確認するには、「種子レートの設定」セクションの「ハイ/ロー駆動レンジ」を参照してください。

6. **次ページ**ボタンを選択します。次の各項を入力して、各モーターをひとつずつ設定します。

注記：第 1 条は常に進行方向に向いて機械の左側にあります。

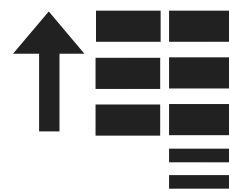
- **End Row (最終条)** 入力ボックスを選択して選択された VRD モーターで制御する一番右端の条番号を入力する。
- **Disconnect (切断)** ドロップダウンを選択し、選択された VRD モーターに機械のセクションを割り当てる。

重要：自動半幅切断がアクティブな場合は、その切断の全ての条、種まき停止、モニターはこれらがうまく行かなくてもモニターしません。播種機一覧ページ前にアクティブではない条は全て種まきを再度開始し、条失敗モニターが再度アクティブにされる必要があります。

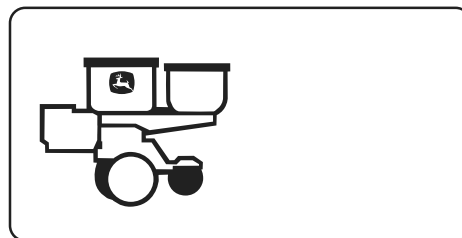
重要：RowCommand™ 使用時は、1/2 自動幅削減機能はオフになります。

注記：歯の数はスプロケットの側面に刻印されています。

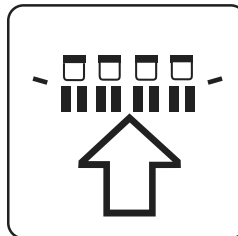
注記：Middle Driven および Middle Driver 入力ボックスは、デュアルレンジ駆動システムが有効な場合のみ表示されます。



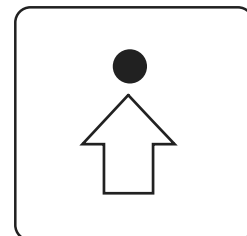
メニュー



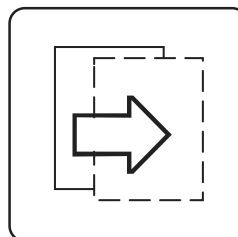
播種機ボタン



設定用ソフトキー



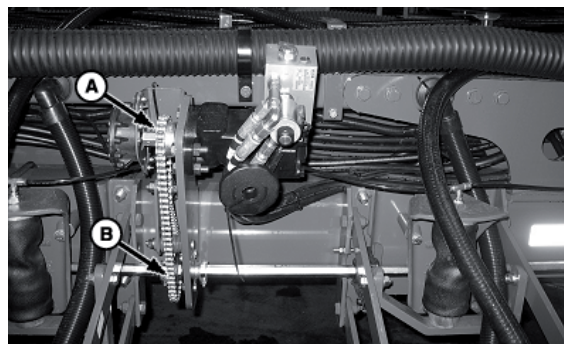
設定ボタン



次ページ



切断



A : ドライブギア
B : 被駆動ギア

次のページへ

OUO6064,0000498 -40-24MAY11-1/2

- **Motor Sprocket (モータースプロケット)**、**Middle Driven (中間被動)**、**Middle Driver (中間駆動)**、**Final Driven (最終被動)** (スプロケット) 入力ボックスの順に選択し、選択された VRD モーターのスプロケットの歯数を入力します。

7. モーターごとに繰り返します。

8. **Enter** ボタンを選択します。

注記：メッセージはハーフスクリーンモードでは表示されません。

9. **メニュー** → **播種機ボタン** → **構成ソフトキー** → **Frame (フレーム)** ソフトキー → **Clutch Disconnect Warning (クラッチ切断警告)** チェックボックスを選択して部分幅アラームを有効または無効にします。オンの場合、クラッチの切断ごとにフルページのが 5 秒間表示されます。フルページの実行スクリーン下部にメッセージが表示され、モニターは 15 秒ごとにビーブ音を発して注意を促します。

機械	モータースプロケット	中間非駆動	中間駆動	最終非駆動
1790 式機械すべて	18			36
1770NT (12、16、24 条)、機械式メーターとケーブル駆動付き	27			29
その他すべての機械と 1770NT 構成	18			29
1720CCS 12X2 Twin Row 機械	18	18 (ハイレンジ) 48 (ローレンジ)	14	29

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成

Drives : 駆動

Drive Section: : 駆動セクション

RowCommand No : RowCommand いいえ

RowCommand Yes : RowCommand はい

Number of Motors : モーター数

Row Command : RowCommand

Dual Range Drive System : デュアルレンジ駆動システム

Motor : モーター

Start Row : 開始条

End Row : 終了条

Motor Sprocket : モータースプロケット

Middle Driven : 中間非駆動

Middle Drive : 中間駆動

Final Driven : 最終非駆動

Left : 左

Right : 右

Center : 中央

Either : どちらか

None : なし

Enter : 次のスクリーン

Continue : 保存

Frame : フレーム

Clutch Disconnect Warning : クラッチ切断警告

OUO6064,0000498 -40-24MAY11-2/2

条ユニット駆動タイプ

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Drive Configuration (駆動構成) → 設定ボタンを選択します。
2. Row Unit Type (条ユニットタイプ) のドロップダウンメニューを選択し、播種機の条ユニットのタイプを選択します。
3. QuickStart 機能をオンにするには、QS Enabled (QE 有効化) ボックスにチェックを入れます。
4. 完了したら Enter を選択します。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機の設定

Drives : ドライブ

Drive Source : 駆動源

Meter Type : メータータイプ

Row Unit Type : 条ユニットタイプ

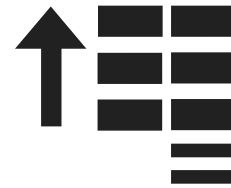
QS Enabled : クイックスタート

Vacuum : 真空

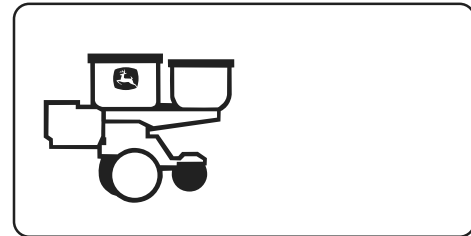
Mechanical : 機械式

MaxEmerge : MaxEmerge

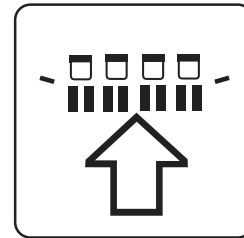
PRO-SERIES : プロシリーズ



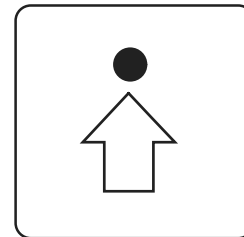
メニュー



播種機ボタン



設定用ソフトキー



設定ボタン



Enter

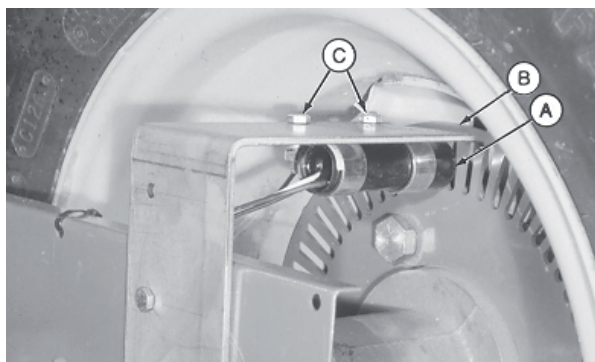
OUO6064,0000497 -40-29APR11-1/1

モーションセンサーのギャップ調整：1770NT、1790、Deere/Bauer 以外のすべての播種機

重要：センサーへの損傷に気を付けてください。ホイールを回転してもディスク (B) とセンサーの端 (A) が接触しないことを確認してください。

ボルト (C) をゆるめます。ホイールモーションセンサー (A) の位置を調整して、センサーの端とディスク (B) の間隔が 2 ~ 4 mm (0.08 ~ 0.16 in) になるようにします。2 本のボルト (C) を締めつけます。

A : モーションセンサー
B : ディスク
C : ボルト



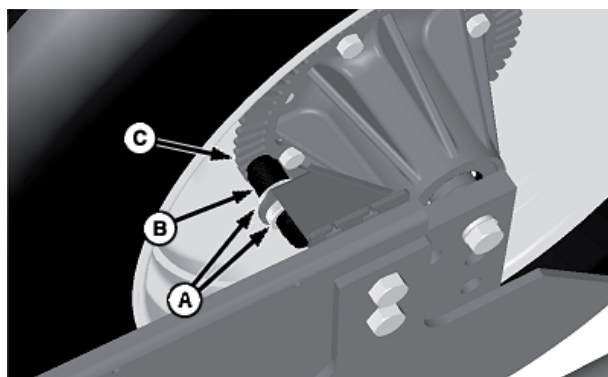
OUO1074,00013AA-40-08OCT07-1/1

モーションセンサーのギャップ調整：1770NT、1790、Deere/Bauer

重要：センサーへの損傷に気を付けてください。ホイールを回転してもディスク (C) とセンサーの端 (B) が接触しないことを確認してください。

ロックナット (A) を緩め、ホイールモーションセンサー (B) の位置を調整して、センサーの端とディスク (C) の間隔が 2 ~ 4 mm (0.08 ~ 0.16 in) になるようにします。ロックナットを締め付けます。

A : ロックナット
B : センサー
C : ディスク

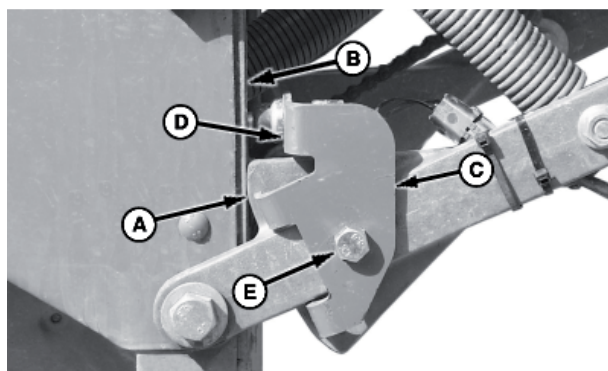


OUO6074,00006AB-40-08OCT07-1/1

平行アーム高さスイッチの調節

このスイッチは、1720 16 条以外の全ての組み込み式播種機に使用しています。

1. 下部平行アームストッパー (A) が播種装置フレーム (B) に接触するまで機械を上昇させる。
2. ボルト (E) をゆるめます。
3. 平らな面 (D) が播種装置フレーム (B) から 20mm (3/4 in) になるまでセンサーブラケットを回転する。
4. ボルト (E) を締める。
5. 高さセンサーがもう 1 つ装備されている場合はこの手順を繰り返します。



A : 停止
B : フレーム
C : ブラケット
D : 平らな面
E : ボルト

OUO6074,0000FCA-40-08OCT07-1/1

SeedStar™ 2 セットアップ : RowCommand™

RowCommand™ の概要

RowCommand™ システムは各条ユニットに電気式クラッチがあり、これを用いてオペレータまたは SwathControl Pro™ ソフトウェアのコマンドで種子メーターを遮断します。RowCommand™ クラッチは、クラッチに電源が入っていない場合に種子メーターが回転するようになっています。条ユニットクラッチをオン/オフにするには、SeedStar™ 2 コントローラはそのクラッチの電子制御式電源モジュール (Electronic Power Module、EPM) に CAN バスメッセージを送信します。EPM はこのメッセージを処理し、クラッチのソレノイドに電力を与えてオフにし、また電力を切ってオンに

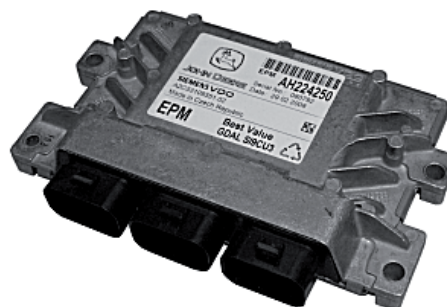
します。RowCommand™ システムは播種機あたり 16 までのコントロールセクションを設定できるようになっています。コントロールセクションは VRD 駆動セクション全体をカバーできず、SwathControl Pro™ と共に使用する場合には良好な動作のためには最小幅 60 in にしてください。SwathControl Pro™ と共に使用する場合、RowCommand™ のオン、オフ時間は特定のトラクターと使用する播種機構成に対して校正をする必要があります。設定情報の詳細は、お使いの GreenStar™ ディスプレイのオペレータマニュアルの SwathControl Pro™ セクションを参照してください。

OUO6064,00001A9 -40-08JUL10-1/1

システム構成部品

RowCommand™ 電子制御式電源モジュール

電子制御式電源モジュールは播種機メイン 1 (PM1) コントローラからの CAN バスメッセージを受け取って電力をオン、オフして RowCommand™ クラッチをオン、オフします。

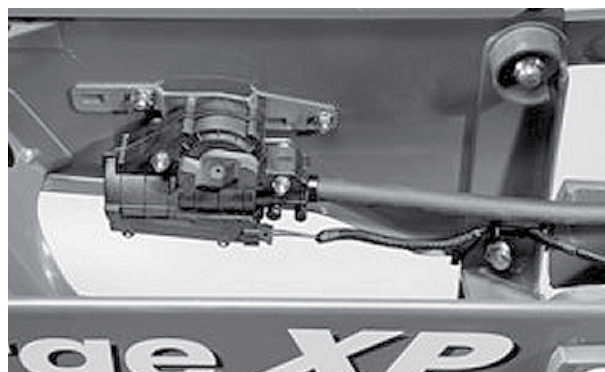


RowCommand™ 電子制御式電源モジュール

OUO6064,00001AA -40-20JUL10-1/4

MaxEmerge™ Pro-Shaft RowCommand™ クラッチ

RowCommand™ クラッチはクラッチソレノイドに電力が加えられていないときに入ります (種子メーター回転)。クラッチは電子制御式電源モジュール (EPM) がクラッチソレノイドに電力を供給するときに切れます。



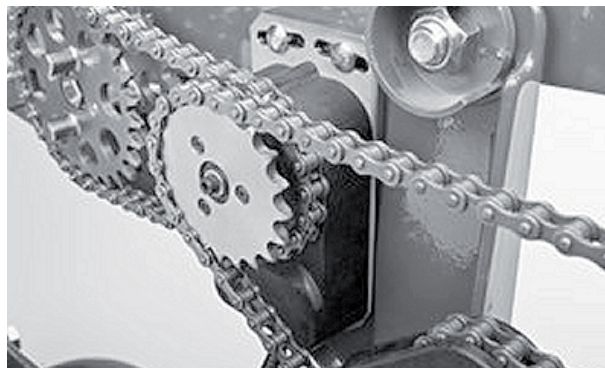
MaxEmerge™ Pro-Shaft RowCommand™ クラッチ

次のページへ

OUO6064,00001AA -40-20JUL10-2/4

MaxEmerge™ チェーン駆動 RowCommand™ クラッチ

RowCommand™ クラッチはクラッチソレノイドに電力が加えられていないときに入ります (種子メーター回転)。クラッチは電子制御式電源モジュール (EPM) がクラッチソレノイドに電力を供給するときに切れます。

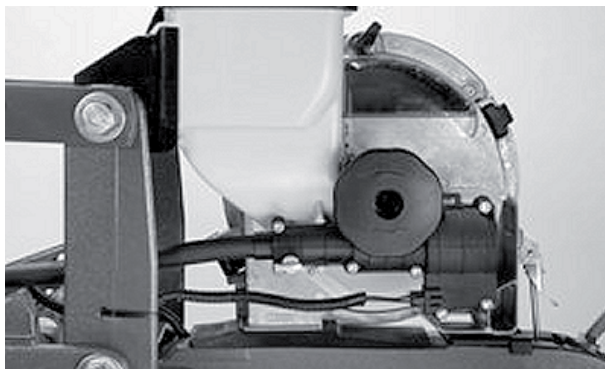


MaxEmerge™ チェーン駆動 RowCommand™ クラッチ

OUO6064,00001AA-40-20JUL10-3/4

Pro-Series Pro-Shaft RowCommand™ クラッチ

RowCommand™ クラッチはクラッチソレノイドに電力が加えられていないときに入ります (種子メーター回転)。クラッチは電子電源モジュールがクラッチソレノイドに電力を供給するときに切れます。



Pro-Series Pro-Shaft RowCommand クラッチ

OUO6064,00001AA-40-20JUL10-4/4

RowCommand™ の設定

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Drive Sections (駆動セクション) ドロップダウンボックス → 設定ボタンを選択します。

2. RowCommand™ チェックボックスをオンにして有効にします。
次ページアイコンを選択します。

注記：モーターの設定方法は、「播種機駆動源の設定」セクションを参照してください。

3. バリアブルドライブが装備されている場合、モーターの設定が画面に表示されます。Row Control Sections の設定スクリーンが表示されるまで次ページアイコンを選択します。

a. 入力ボックスに RowCommand™ コントロールセクションの数を入力します。次ページアイコンを選択します。

重要： RowCommand™ セクションは播種機のメーター駆動セクションにかからないようにしてください。設定はこれに従って行ってください。このセクションの「推奨する ROWCOMMAND™ の構成」を参照してください。

重要： 各セクションには最小幅 152 cm (60 in) にわたる条数を入力してください。播種機の条間隔が 76 cm (30 in) の場合、最低 2 条を入力してください。

例えば 1790-16/32 を設定する場合は、152 cm (60 in) 当たり 4 条があり、セクション毎の条数は 4 です。

重要： 多くの RowCommand™ クラッチが同時に入れられた場合 (メーターは切れている) は、オルタネータ出力の制限のため、トラクターの「Low Voltage (低電圧)」警告が発生することがあります。この場合電気負荷を減らすか、エンジンの回転数を上げてください。

b. 入力ボックスを使用して、各セクションの終端条を設定する。各セクション間をトグルするには、Next Page (次のページ) のアイコンを選択する。このセクションの「推奨する ROWCOMMAND™ セクションの構成」を参照してください。

c. 完了すると、構成内容が図示されます。Enter を選択して設定を確定します。入力を再度選択します。メッセージが表示されたら電源をオフ、オンします。

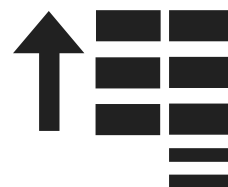
条コントロールセクションを編集するには、メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Drives (駆動) タブ → Row Control Sections (条コントロールセクション) ドロップダウンボックス → 設定ボタンを選択します。

Row Control Sections (条コントロールセクション) がドロップダウンボックスにない場合、RowCommand™ が有効になっていません。RowCommand™ 構成の手順を繰り返します。

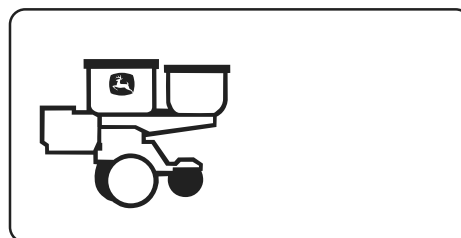
4. 播種機の始動、停止高さを校正します。「SeedStar™ 2 セットアップ：初期システム構成」セクションの「共通の開始、停止高さの校正」または「個別の開始、停止高さの校正」を参照してください。

画面領域情報

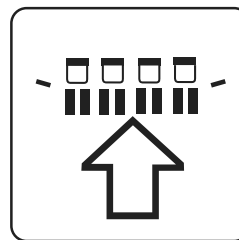
Planter Configuration : 播種機の設定
Drives : ドライブ
Row Command : 条コマンド



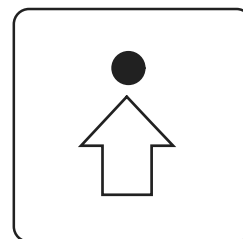
メニュー



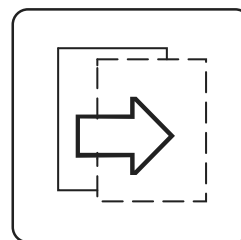
播種機ボタン



設定用ソフトキー



設定ボタン



次ページ



Enter

Number of Sections : セクション数

Start Row : 開始条

End Row : 終了条

Row Control Sections : 条コントロールセクション

OUO6064,0000499 -40-02MAY11-1/1

推奨する RowCommand™ セクションの設定

機械	条数	駆動セクション (バリアブルレートドライブ)	駆動セクション (地表駆動)	制御セクション
特注 12 条	12	3	N/A	6
特注 16 条	16	3	N/A	8
特注 18 条	18	3	N/A	9
1720 12R30、38、40	12	3	1	6
1720 16R30	16	3	1	8
1720CCS 12X2 ツインロー	24	3	1	5
1760 12R30	12	2	2	6
1770 12R30	12	2	2	6
1770NT 12R30	12	2	2	6
1770NT 16R30	16	2	2	8
1770NT/DB60 24R30	24	2	2	12
1790 12R23	23	2	2	6
1790 12R24	24	2	2	6
1790 24R20	24	2	2	8
1790 16R31	31	2	2	8
1790 16R32	32	2	2	8
DB44 24R22	24	3	N/A	8
DB58 32R22	32	3	N/A	8
DB60 36R20	36	3	N/A	12
DB60 47R15	47	3	N/A	12
DB66 36R22	36	3	N/A	12
DB80 32R30	32	3	N/A	16
DB80 48R20	48	3	N/A	12
DB88 48R22	48	3	N/A	12
DB90 36R30	36	3	N/A	12
DB120 48R30	48	3	N/A	12

WP29706,000034F -40-01MAY12-1/1

SeedStar™ XP モニターシステム概要

SeedStar™ XP はオプションのモニターシステムで、さらに詳細な播種情報をオペレータに提供します。SeedStar™ XP には、SeedStar™ 2 のすべての機能に加えて次の機能があります。

- 種子シンギュレーションのモニタリング
- 種子間隔のモニタリング
- 設定点条ユニット下向き力モニタリング
- オプションのアクティブ下向き力制御
- 条ユニット走行特質のモニタリング

播種機メイン 1 コントローラ (PM2) は既存の種子センサーからの信号を用いて種子シンギュレーションと種子間隔の情報を提供し、種子メーターと全体的な播種機種子間隔動作をより詳しく示します。

播種機メイン 2 コントローラ (PM2) はセンサーノードコントローラとゲージホイール下向き力センサーからのデータを用いて条ユニット下向き力と条ユニット走行特質の情報を計算します。この情報は、播種機メイン 1 コントローラに送信さ

れてモニターに表示され、オペレータが播種機を微調整して条ユニットの貫入、種子深さの制御、種子と土壌の接触を最適化できるようにします。

オプションのアクティブ下向き力システムは、SeedStar™ XP システムとともに動作する油圧駆動コンプレッサを使用して下向き力の制御を自動化します。オペレータが目標マージン値を設定すると、アクティブ空気圧式下向き力システムは自動的に機能し、播種機がこの値を維持していることを確認して、側壁土壌を圧縮することなく精密な土壌貫入と一貫した播種深さを実現します。

このシステムは、分割条播種機用の 2 ランク制御機能も提供します。播種機全体で空気圧式下向き力システムをアクティブに制御することに加え、John Deere™ のアクティブ下向き力システムはスプリットロー播種機の前後の条を個別に制御します。この機能は、ランク間の異なる下向き力要件を補正し、すべての条にわたって正確な播種深さと一貫したマージンを維持します。

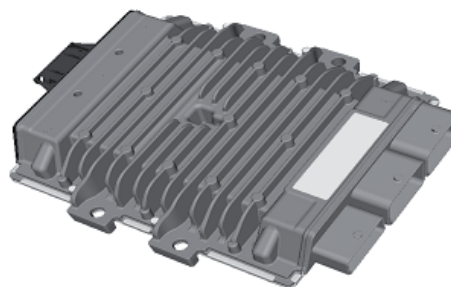
OUO6064,00005BE -40-10NOV11-1/1

システム構成部品

播種機メイン 2 (PM2) コントローラ

このコントロールユニットには次の機能があります。

- センサーノードコントローラからデータを取得する。
- 条ユニットの走行状況と下向き力の情報を播種機メイン 1 (PM1) コントローラに送信する。
- 空気圧での下向き力システムの制御とモニター。



播種機メイン 2 (PM2) コントローラ

OUO6064,00005BF -40-10NOV11-1/6

センサーノードコントローラ

このコントロールユニットには次の機能があります。

- ゲージホイール下向き力センサーから下向き力負荷を取得する。
- 条ユニット走行状況を検知する。
- 条ユニットのダイナミクス情報とゲージホイールの下向き力情報を播種機メイン 2 (PM2) コントローラに送信する。

播種機の機種によっては播種機に 3 つから 7 つのセンサーノードがあり、フレームセクションひとつあたりセンサーノードがひとつあります。多くの場合、ハーネス配線の長さは余裕を持たせてあり、センサーノードは工場出荷時の場所から 1 条分どちら側にも移動することができます。



センサーノードコントローラ

次のページへ

OUO6064,00005BF -40-10NOV11-2/6

ゲージホイール下向き力センサー

この部品は条ユニットゲージホイールにかかる負荷量を検知します。ゲージホイール負荷信号はセンサーノードコントローラで処理され、播種機メイン 2 (PM2) コントローラに送信されます。播種機の機種によっては播種機に 3 つから 7 つのゲージホイール下向き力センサーがあり、フレームセクションひとつあたりセンサーひとつあります。



ゲージホイール下向き力センサー

OUO6064,00005BF -40-10NOV11-3/6

種子センサー

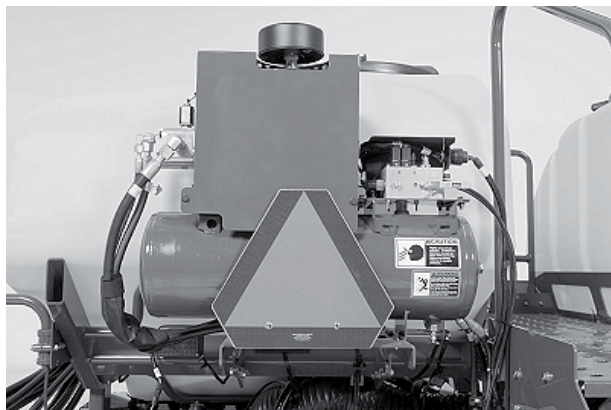
種子センサーを使用して、条ユニットごとの種子の様子をモニターします。種子情報は、播種機メイン 1 (PM1) コントローラで処理され、GreenStar™ ディスプレイに表示されます。SeedStar™ XP モニタリングシステム種子センサーデータを用いて、種子密度に加えて種子シンギュレーションと間隔に関する情報を計算し表示します。



種子センサー

[次のページへ](#)

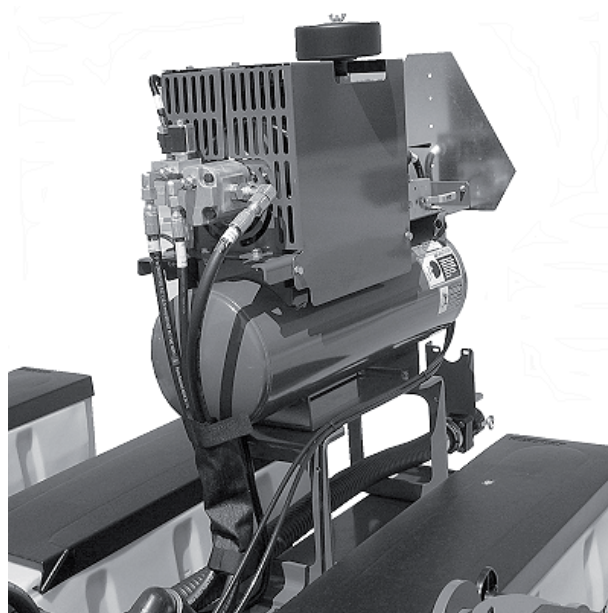
OUO6064,00005BF -40-10NOV11-4/6



空気圧式下向き力エアコンプレッサ、エアタンク、ソレノイドコントロールバルブ：牽引式播種機 CCS (2 設定点およびアクティブ下向き力) 付き

油圧駆動エアコンプレッサは、オプションのアクティブ下向き力システムを装備した播種機のエアストレージタンクに加圧空気を供給します。下向き力目標マージン（オープナーディスクが土壌に貫入して完全な播種深さを実現するために必要な大きさを超えて、条ユニットに加えられる追加の下向き力の大きさ）を設定すると、システムはゲージホイール下向き力センサーからの読み値を使用して、エアスプリングシステムの圧力を自動的に変更し、目標マージンを維持します。フィールド条件が変化すると、システムは必要な圧力調整を自動的にに行い、目標マージンを維持します。

水路や下向き力の変化を無視できる他のフィールド条件を通過するときは、システムを一時停止できるため、アクティブ



空気圧式下向き力エアコンプレッサ、エアタンク、ソレノイドコントロールバルブ：牽引式播種機 CCS (アクティブ下向き力) なし

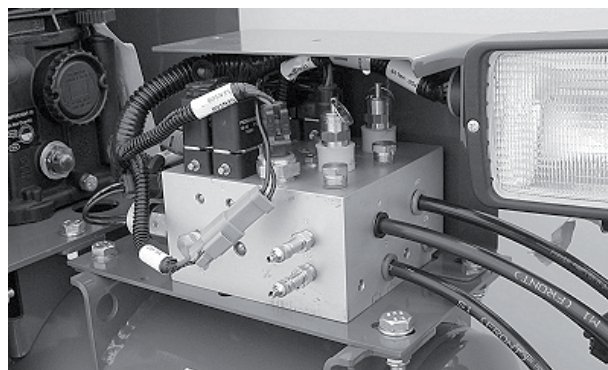
空気圧式下向き力 (PDF) システムで不要な変更が発生することはありません。たとえば、水路で一時停止を有効にできなかった場合、アクティブ PDF システムは硬い土壌によるマージンの低下に反応し、エアスプリングの PDF 力を増やします。次に、水路から出る際にシステムはマージンが高すぎることを検出し、PDF 下向き力を低減して目標マージンを実現します。このオーバーシュートおよびアンダーシュート状況は、水路に入る前にアクティブシステムを一時停止することで回避できます。

メインタンクの上にあるソレノイド制御弁は、播種機メイン 2 (PM2) コントローラにより制御およびモニターされます。

OUO6064,00005BF -40-10NOV11-5/6

空気圧式下向き力圧力センサー (2 設定点およびアクティブ下向き力)

空気圧式下向き力圧力センサーは、1 ランクおよび分割条 (2 ランク) 播種機のエアスプリング回路の空気圧の量を検出します。播種機メイン 2 (PM2) コントローラは圧力センサー信号でエアスプリング回路内の圧力を調節し、オペレータの入力した下向き力設定値を実現します。



空気圧式下向き力圧力センサー (アクティブ下向き力) (2 設定点バルブ)

OUO6064,00005BF -40-10NOV11-6/6

走行状況のモニタリング：センサーの設定

注記：Number of Sensors Input List (センサー数入力リスト)、Sensor Number Input List (センサー数入力リスト)、Row Location Input Number Field (条位置入力数フィールド) は、Down Force and the Ride Dynamics Configuration (下向き力と走行状況の設定) スクリーンで同じフィールドです。ひとつのスクリーンで値を変更すると他の物でも変更されます。

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → センサータブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Ride Quality** を選択します。
3. センサードロップダウンボックスから、機械に装備されているライドクオリティセンサーの数を選択します：ドロップダウンボックス。

注記：現在の負荷はスクリーンの左下に表示されます。

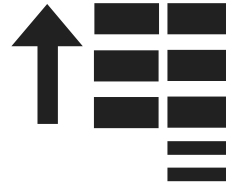
4. **Sensor (センサー)** ドロップダウンボックスから各センサーをひとつずつ選択します。
5. 最初のセンサーがどの条に取り付けられているかを見つめます。Sensor Quantities and Locations (センサー数と位置) の表参照。**Row (条)** を選択して、選択したセンサーに条番号を割り当てます。
6. **Enable** チェックボックスの選択により、センサーを有効または無効にします。

注記：スプリットロー播種機のフロントランクのみを使用して播種作業を行うときは、リアランクのすべてのセンサーを無効にします。

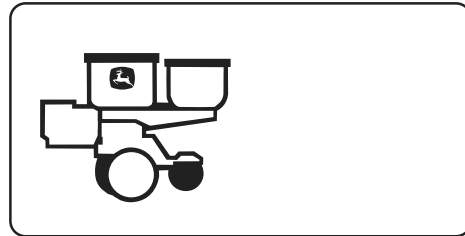
7. 他のセンサーについても条の割り当てを繰り返します。

注記：走行状況センサーを有効または無効にした場合は、コントローラを再始動して変更を有効にする必要があります。

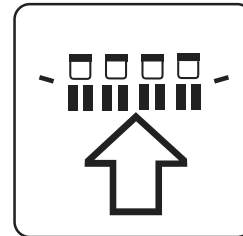
8. キースイッチ電源をオフ、オンします。



メニュー



播種機ボタン



設定用ソフトキー

画面領域情報

Planter Configuration：播種機の設定

Ride Quality：走行特質

Sensors：センサー

Sensor：センサー

Row：条

Enable：有効化

センサー数と位置		
播種機モデル名	センサーノードと下向き力センサーの数	センサーノードと下向き力センサーの条位置 ^a
DR12	3	2、7、11
DR16	3	3、9、14
DR18	3	3、10、16
1720 16R30	3	3、9、14
1720CCS 12X2 Twin Row	3	4、14、22
1770NT 12R30	3	2、7、11
1770NT 16R30	3	3、9、14
1770NT 24R30	5	3、7、13、18、22
1790 23R15	5	3、4、13、20、21

次のページへ

WP29706,0000352 -40-04MAY12-1/2

SeedStar™ XP セットアップ：強化されたモニターシステム

センサー数と位置		
播種機モデル名	センサーノードと下向き力センサーの数	センサーノードと下向き力センサーの条位置 ^a
1790 24R15	5	4、5、14、21、22
1790 31R15	5	3、8、17、24、29
1790 32R15	5	4、9、18、25、30
1790 24R20	3	3、13、22
DB44 24R22	3	3、13、22
DB58 32R22	5	3、10、17、23、30
DB60 24R30	5	3、7、13、18、22
DB60 36R20	5	3、11、19、26、34
DB60 47R15	5	5、14、25、34、43
DB66 36R22	5	3、11、19、26、34
DB80 32R30	7	3、7、12、17、21、26、30
DB80 48R20	7	3、10、17、25、32、39、46
DB88 48R22	7	3、10、17、25、32、39、46
DB90 36R30	7	3、8、13、19、24、29、34
DB120 48R30	7	3、10、17、25、32、39、46

^a センサーノードと下向き力センサーの条位置は、必要に応じて工場取り付け位置から 1 条ユニット隣に移動できます。

WP29706,0000352 -40-04MAY12-2/2

組み込みの空気圧式下向き力：空気圧センサー

1. メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → センサータブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **PDF Air Pressure** を選択します。
3. **# of Ranks (ランク数)** ドロップダウンボックスを選択し、空気圧センサーのランク数を入力します。
4. **Sensor (センサー)** ドロップダウンボックスを選択し、センサーを選択します。
5. **Cal Value** 入力ボックスを選択し、較正值として 494.00 を入力します。

注記：現在の下向き力はスクリーンの左下に表示されます。

6. **センサーのゼロ調整** ボタンを押す前に空気圧を解放します。

重要：下向き力システムの精度を確保するために、1 年に 1 回、またはエアバッグの空気を抜いたときにシステムの読み値が 0 にならない場合はいつでもセンサーのゼロ調整を実施してください。

画面領域情報

Planter Configuration：播種機構成

Sensor：センサー

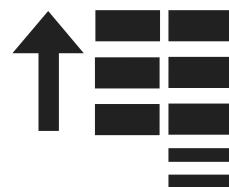
PDF Air Pressure：PDF 空気圧

of Rank：ランク数

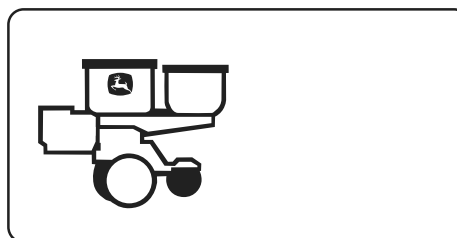
Sensor：センサー

Cal Value：較正值

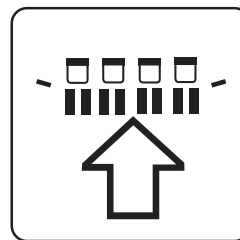
To Zero Air Pressure Sensor：空気圧センサーのゼロ調整
Relieve Air Pressure and Press Continue：空気圧を解放し、「続行」を押してください



メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー



続行



センサーのゼロ調整ボタン

下向き力センサーの構成

注記：Number of Sensors Input List (センサー数入力リスト)、Sensor Number Input List (センサー数入力リスト)、Row Location Input Number Field (条位置入力数フィールド) は、Down Force and the Ride Dynamics Configuration (下向き力と走行状況の設定) スクリーンで同じフィールドです。ひとつのスクリーンで値を変更すると他のスクリーンでも値が変更されます。

1. **メニュー** → **播種機**ボタン → **構成**ソフトキー → **センサー**タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Down Force** を選択します。
3. **# of Sensors (センサー数)** ドロップダウンボックスから、機械に装備されている下向き力センサーの数を選択します：ドロップダウンボックス。
4. **Sensor** ドロップダウンボックスから各センサーを 1 つずつ選択します。
5. 最初のセンサーが取り付けられている条を確認します。「センサー数と位置」の表を参照してください。**Row** を選択し、選択したセンサーに条番号を割り当てます。

注記：**Rank (ランク)** 入力ボックスは、播種機メイン 2 (PM2) コントロールが PDF 有効信号を検出した場合にのみ表示され、油圧コンプレッサが存在することを示します。

6. センサーごとに、**Rank (ランク)** ドロップダウンボックスからランクを選択します。ランク情報については、「センサー数と位置」の表を参照してください。
7. **Enable (有効化)** チェックボックスの選択により、センサーを有効または無効にします。

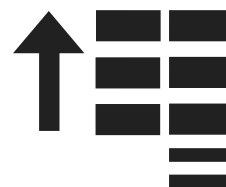
注記：スプリットロー播種機のフロントランクのみを使用して播種作業を行うときは、リアランクのすべてのセンサーを無効にします。

8. **Cal Value (較正值)** 入力ボックスを選択し、下向き力センサー較正值を入力します。工場取り付けセンサー付きの John Deere™ 播種機の較正值は 1394 です。

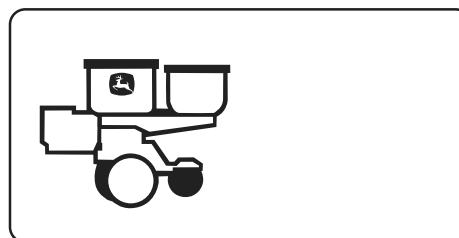
注記：現在の負荷はスクリーンの左下に表示されます。

注記：下向き力センサーをゼロ調整するには、播種機を上昇させて停止する必要があります。

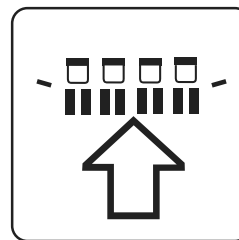
9. **センサーのゼロ調整**ボタンを選択します。
10. 他のセンサーについても条の割り当てを繰り返します。



メニュー



播種機ボタン



構成ソフトキー



センサーのゼロ調整ボタン

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成

Down Force : 下向き力

Sensors : センサー

Sensor : センサー

Row : 条

Enable : 有効化

Cal Value : 較正值

lbs : ポンド

次のページへ

WP29706.0000353 -40-04MAY12-1/2

SeedStar™ XP SETUP 強化されたモニターシステム

センサー数と位置		
播種機モデル名	センサーノードと下向き力センサーの数	センサーノードと下向き力センサーの条位置 ^a
DR12	3	2、7、11
DR16	3	3、9、14
DR18	3	3、10、16
1720 16R30	3	3、9、14
1720CCS 12X2 Twin Row	3	4、14、22
1770NT 12R30	3	2、7、11
1770NT 16R30	3	3、9、14
1770NT 24R30	5	3、7、13、18、22
1790 23R15	5	フロントランク (1) 条 3、13、21 リアランク (2) 条 4、20
1790 24R15	5	フロントランク (1) 条 4、14、22 リアランク (2) 条 5、21
1790 31R15	5	フロントランク (1) 条 3、17、29 リアランク (2) 条 8、24
1790 32R15	5	フロントランク (1) 条 4、18、30 リアランク (2) 条 9、25
1790 24R20	3	3、13、22
DB44 24R22	3	3、13、22
DB58 32R22	5	3、10、17、23、30
DB60 24R30	5	3、7、13、18、22
DB60 36R20	5	3、11、19、26、34
DB60 47R15	5	フロントランク (1) 条 5、25、43 リアランク (2) 条 14、34
DB66 36R22	5	3、11、19、26、34
DB80 32R30	7	3、7、12、17、21、26、30
DB80 48R20	7	3、10、17、25、32、39、46
DB88 48R22	7	3、10、17、25、32、39、46
DB90 36R30	7	3、8、13、19、24、29、34
DB120 48R30	7	3、10、17、25、32、39、46

^a センサーノードと下向き力センサーの条位置は、必要に応じて工場取り付け位置から 1 条ユニット隣に移動できます。

John Deere は Deere & Company の商標です。

WP29706,0000353 -40-04MAY12-2/2

播種機概略：ユーザーの設定

「Planter at a Glance - User Settings (播種機概要：ユーザー設定)」画面では、自動スクロールが有効になっているときにどの SeedStar™ XP モニター機能が表示されるかをオペレータが選択できます。

1. **メニュー** → **播種機ボタン** → **スクリーンスキャンボタン** を選択します。
2. **Screen Scan (スクリーンスキャン)** ボタンを選択し、4 秒間保持します。
3. 各 SeedStar™ XP ページの横にあるチェックボックスは、**Auto Scroll (自動スクロール)** を選択したときに表示されます。
4. チェックボックスをオンにして **Auto Scroll** を有効にします。
5. **Delay** ボックスを選択し、ページスキャン遅延時間を設定します。値は秒単位で示されます。
6. 完了したら **Enter** を選択します。
7. 自動スクロールが有効な場合、スクリーンスキャンボタンを選択すると実行スクリーンがスクロールします。スクロールを解除するには、いつでもスクリーンスキャンボタンを選択します。

画面領域情報

Planter Configuration：播種機の設定

Planter at a Glance：User Settings：Planter at a Glance：User Settings (播種機概略：ユーザーの設定)

Pages：ページ

Population：播種数

Singulation：単一化

Ride Quality：Ride Quality (走行の質)

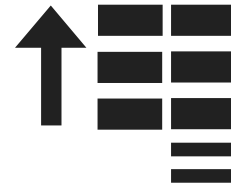
Spacing：間隔

Down Force：下方向の力

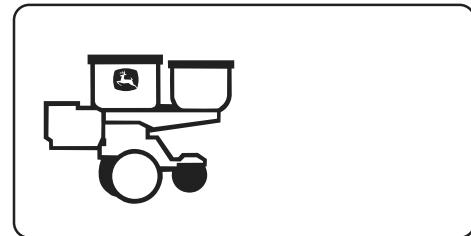
Options：オプション

Auto Scroll：自動スクロール

Delay：遅延



メニュー



播種機ボタン



スクリーンスキャン



Enter

アラームと限度値の設定ページ

Alarms and Limits Setup (アラームと限度値の設定) 画面で、オペレータは各 SeedStar™ XP モニター機能に対して注意とアラームを出すレベルを調整できます。

設定点空気圧式下向き力制御の機械の場合、この画面で目標マージンを設定し、調整する必要があります。

いずれかのモニター値がアラーム設定値を下回ると、棒グラフと数字表示の背景の色が赤に変化します。

いずれかのアラーム設定値のボックスに「0」を入力すると、その機能のアラームが無効になります。

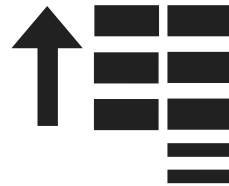
1. **メニュー** → **播種機**ボタンを選択します。
2. いずれかの **SeedStar™ XP モニター**ボタンを選択し、4 秒間保持します。
3. **Singulation Alarm Box (単一化アラームボックス) (A)** を選択して、許容できる最小の単一化パーセンテージを入力します。単一化アラーム設定の既定値は 92% です。
4. **Spacing CV Alarm Box (間隔 CV アラームボックス) (B)** を選択して、許容できる最小の変動値の係数を入力します。間隔アラーム設定の既定値は 0.35 です。
5. **Ride Quality Alarm Box (走行特質アラームボックス) (C)** ボックスを選択して、許容できる最小の走行特質パーセンテージを入力します。走行特質アラーム設定の既定値は 90% です。
6. **Step Value Box (ステップ値ボックス) (D)** を選択し、増減矢印を使用して空気圧式下向き力を調整したときの下向き力の変化の増分値を入力します。増分は 1~50 の範囲内で設定できます。

注記：アクティブ PDF 一時停止タイマーボックスは、アクティブ空気圧式下向き力で制御される機械のみで使用できます。

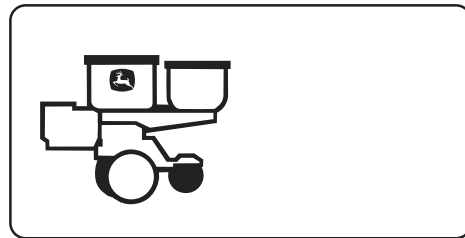
7. **Active PDF Pause Timer Box (アクティブ PDF 一時停止タイマーボックス) (I)** を選択して、メインの実行スクリーンで一時停止ボタンを押したときに、アクティブ PDF システムが無効になる時間の長さを設定します。
8. **High Margin Alarm Box (高マージンアラームボックス) (F)** を選択して、条ユニット下向き力マージンのハイレンジを入力します。既定のマージンアラーム設定は、目標マージンの上 75% です。
9. **Target Margin Box (目標マージンボックス) (G)** を選択して、この画面から目標マージンを調整します。アクティブ空気圧式下向き力機能を装備している場合、目標マージンを実行ページで設定することもできます。
10. **Low Margin Alarm Box (低マージンアラームボックス) (H)** を選択して、条ユニット下向き力マージンのローレンジを入力します。既定のマージンアラーム設定は、目標マージンの下 50% です。
11. 完了したら **Enter (I)** を選択します。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成
Alarms and Limit Setup : アラームと限度値の設定



メニュー



播種機ボタン



SeedStar XP モニターボタン

Alarms and Limits Setup

Singulation Alarm	92 %	A
Seed Spacing CV Alarm	0.35	B
Ride Quality Alarm	90 %	C
Step Value	5 (lb)	D
Active PDF Pause Timer	5 sec	E
High Margin Alarm	131 (lb) +75 %	F
Target Margin	75 (lb)	G
Low Margin Alarm	37 (lb) -50 %	H
		I

Navigation icons: Home, Up, Down, Enter

- A : 単一化アラーム
B : 間隔 CV アラーム
C : 走行特質アラーム
D : ステップ値
E : アクティブ PDF 一時停止タイマー
F : 高マージンアラーム
G : 目標マージン
H : 低マージンアラーム
I : Enter

種子レートの設定

接地輪駆動式機械：目標種子密度と高低警告

重要：播種数と高低警告はバリアブルレートドライブの機械では入力方法が異なります。このセクションの「VRD 機：メーター、農作物、ディスク、レートの構成」を参照してください。

1. **メニュー** → **播種機ボタン** → **Rates (レート)** ソフトキーを選択します。
2. **Crop Name** ドロップダウンボックスから、トウモロコシ、大豆、またはいずれかのカスタム農作物名を選択します。
3. **Edit Crop Name** ボタンを選択して、農作物名を変更します。
4. **Target Rate** 入力ボックスを選択し、値を入力します。
5. 高低警告限度値は、目標レートの上下のパーセンテージに自動的に設定されます。限度値を変更するには、**High Warning (高さ警告)** または **Low Warning (低さ警告)** 入力ボックスを選択し、新たな値を入力します。

注記：レートと警告の設定値は農作物名ごとに保存されます。

6. **Population Adjust** 入力ボックスを選択し、値を入力します。

注記：播種条の数のチェックボックスは、モニターが分割条型または 2 条型の機械用に設定されている場合のみ表示されます。（「セットアップ：初期システム設定」セクションの「フレームレイアウト、条レイアウト、ドライブ切断警告の設定」を参照してください。）

注記：すべての設定の更新を確実に行うために、ボックスにすでにチェックマークがある場合も、播種条のチェックボックスを確実に選択します。

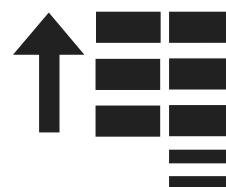
7. 適切な播種条構成に対して **Rows Planting** チェックボックスをオンにします。

画面領域情報

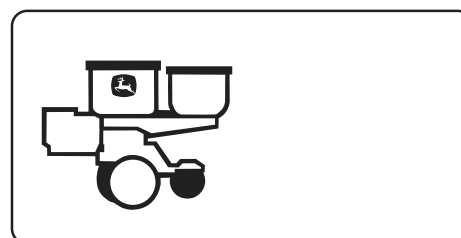
Planter Rates：播種機レート

Crop Name：農作物名

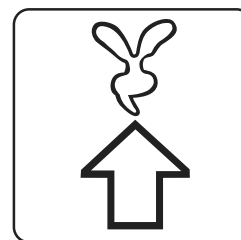
Corn：トウモロコシ



メニュー



播種機ボタン



レートソフトキー

Soybeans：大豆
Custom：カスタム
Edit Crop Name：農作物名の編集
Target Rate：目標量
High Warning：高度の警告
Low Warning：低度の警告
Population Adjust：播種数の調節
Rows Planting：播種条
Avg. Spacing：平均間隔
Seeds：種子
ac：エーカー

OUO6064,000037F -40-01MAR13-1/1

VRD 機：メーター、農作物、ディスク、レートの構成

1. メニュー → 播種機ボタン → Rates (レート) ソフトキーを選択します。
2. **Crop Name** ドロップダウンボックスから、トウモロコシ、大豆、またはいずれかのカスタム農作物名を選択します。
3. **Edit Crop Name** ボタンを選択して、農作物名を変更します。
4. **Show Rates** ボタンを選択します。
5. **Change Rates** ボタンを選択します。
6. 各モーターに異なるレートを設定する場合は、**Motor** ドロップダウンボックスを選択してレートを割り当てるモーターを選択します。

注記：各モーターは、選択したレートごとにレートを設定する必要があります。

7. **Rate** ドロップダウンボックスを選択し、種子密度を割り当てるレートを選択します。
8. **Target** 入力ボックスを選択し、選択したレートに対する目標種子密度を入力します。高低警告播種数(警告)は、目標レートの上下のパーセンテージに自動的に設定されます。**High (高)** と **Low (低)** 入力ボックスを選択して、警告限度値を手動で調節します。

重要：バリアブルレートドライブは、少なくとも 1 つの目標レートが定義され、オンになっていなければ動作しません。

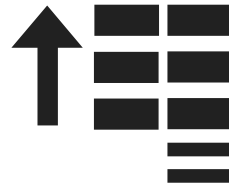
注記：レート 6 は地図ベースの播種プランに使用します。コントローラから播種プランを使用できるようにするには、レート 6 のドロップダウンボックスで「On」を選択し、実行スクリーンで Rx レートを選択します。選択すると、実行ページには「Target Seeds per Area (面積あたりの目標種子数)」アイコンの近くに小さな Rx インジケータが表示されます。

9. 実行ページでレートを見るには、**On - Off** ドロップダウンボックスから **ON** を選択します。

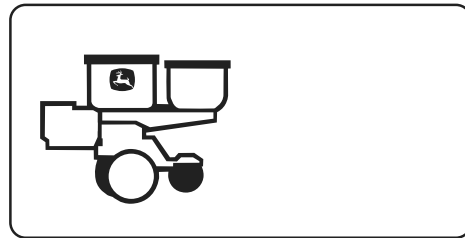
10. **Enter** ボタンを選択します。

11. スクリーン下部に表示される平均間隔は、条幅と、モニターに入力した目標とする種子密度に基づいて計算した播種の距離です。

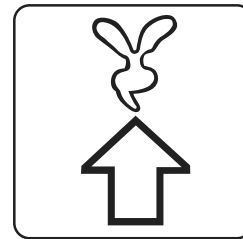
12. **Use One Rate for All Motors (すべてのモーターに同じレートを使用)**



メニュー



播種機ボタン



レートソフトキー

- このチェックボックスをオンにすると、すべてのモーターで同じレートを使用できます。
- このチェックボックスをオフのままにすると、モーターごとに異なるレートが使用されます。

13. **Disk Type (ディスクタイプ)** ドロップダウンボックスを選択する。

- 播種機が **mechanical meters (機械式メーター)** 用に設定されている場合は、プレートなしのメーターの選択が現れます。機械に実装されているプレートなしメーターを選択する。

注記：カスタムプレートなしが選択されている場合は、**Seeds per Rev.** 入力ボックスを選択して値を入力してください。

- 播種機が **vacuum (真空)** 用に設定されている場合は、真空ディスクのタイプが現れます。メーターに取り付けられているディスクタイプを選択します。

注記：Custom Vacuum (カスタム真空) が選択されている場合は、**Holes Per Disk (ディスクあたりの穴の数)** 入力ボックスを選択して値を入力してください。

14. **Seed Disk** ドロップダウンボックスを選択し、使用する真空ディスクを選択します。

15. **Population Adjust** 入力ボックスを選択し、値を入力します。

注記：播種条の数のチェックボックスは、モニターが分割条型または 2 条型の機械用に設定されている場合のみ表示されます。（「セットアップ：初期システム設定」セクションの「フレームレイアウト、条レイアウト、ドライブ切断警告の設定」を参照してください。）

注記：すべての設定の更新を確実に行うために、ボックスにすでにチェックマークがある場合も、播種条のチェックボックスを確実に選択します。

16. 適切な播種条構成に対して **Rows Planting** チェックボックスをオンにします。

注記：高い、または低い範囲のチェックボックスは、モニターが 2 条型の機械用に設定されている場合のみ表示されます。（「セットアップ：初期システム設定」セクションの「フレームレイアウト、条レイアウト、ドライブ切断警告の設定」を参照してください。）

17. 高い、または低い設定用に **Drive Range** チェックボックスを選択します。

画面領域情報

Planter Rates : 播種機レート

Crop Name : 農作物名

Corn : トウモロコシ

Soybeans : 大豆

Custom : カスタム

Edit Crop Name : 農作物名の編集

Show Rates : レートを表示

Seeds/ac : 種子数/エーカー

Target Population : 目標種子密度

Rate : レート

Motor : モーター

Change Rates : レートの変更

On : オン

Off : オフ

Target : 目標

High : 高

Low : 低

Avg. Spacing : 平均間隔

Use One Rate for All Motors : すべてのモーターに同じレートを使用

Disk Type : ディスクタイプ

Sweet Corn : スイートコーン

Cotton : 綿

Sorghum : ソルガム

Sunflower : ヒマワリ

Edible Beans : 食用大豆

Peanuts : ピーナツ

Sugar Beets : 砂糖大根

Custom Vacuum : カスタム真空

Holes Per Disk : ディスクあたりの穴の数

Finger Pick-Up : フィンガーピックアップ

Radial Bean : ラジアルビーン

Custom Plateless : カスタムプレートなし

Seeds per Rev. : 1 回転あたりの種子数

Seed Disk : 種子ディスク

Population Adjust : 種子密度の調節

Rows Planting : 播種条

Drive Range : 駆動レンジ

種子密度の調節 (PA)

重要：播種数調節使用前に、種子メーターが適切に調節、動作し、畑での播種数チェックになっているようにしてください。

PA (播種数調節) は高い播種数で種を播く場合、また小さな種を播く場合に有効です。こうした 2 つの条件下ではセンサーの検出する種子数が実際よりも少なくなることがあります。検出にもれた種子の分を調節するため、補正係数を計算してモニターに入れ、表示された播種数を調節する必要があります。

PA はオペレータが計算してモニターに入力する補正係数です。センサーの検出数は表示前にこの補正係数を掛けられます。PA が 1.00 の場合は実際のセンサーの検出数が表示されます。PA が 2.00 の場合は実際のセンサーの検出数が 2 倍になって表示されます。

正しい PA 補正係数の決定には畑での播種数チェックが欠かせません。

農作物、種子の種類、播種数を変更する場合には、必ず播種数調節係数を 1.00 に戻してください。必要な場合にのみ新たな PA 係数を計算してください。

例：

180,000 個の種子を播いた時に 160,000 個の種子数が表示された場合、180,000 を 160,000 で割って PA 値を求めます ($180,000 \div 160,000 = 1.13$)。PA 値 1.13 をモニターに入力します。モニターは検出した種子数に 1.13 を掛けて、調整された種子密度の 180,000 を表示します。

1. **メニュー** → **播種機ボタン** → **Rates (レート)** ソフトキーを選択します。

注記：PA の初期値は常に 1.0 です。AccuCount™ 種子チューブセンサー使用時は、大豆には 1.0 以外の PA 値は不要です。AccuCount™ センサーは、センサーハウジング外側の赤い LED (A) で識別できます。

2. **Population Adjust (種子密度の調整)** 入力ボックスを選択します。

3. 計算値を入力します。入力許容値は 0.1 から 2.5。

4. 畑での播種数チェック

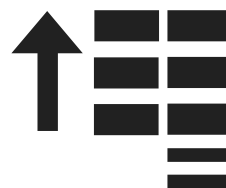
画面領域情報

Planter Rates：播種機レート

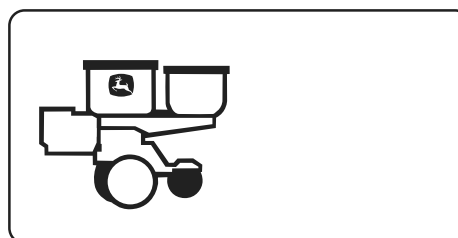
Population Adjust：播種数の調節

Crop Name：農作物名

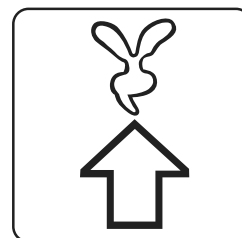
AccuCount は Deere & Company の商標です



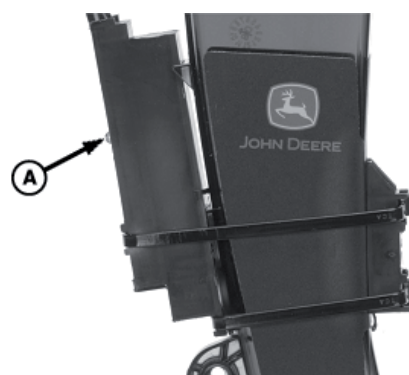
メニュー



播種機ボタン



レートソフトキー



A：センサー LED

Target Rate：目標量

High Warning：高度の警告

Low Warning：低度の警告

Seeds：種子

ac：エーカー

ha：ヘクタール

種子レートの設定

ハイ/ロードライブレンジ (ツインロー機のみ)

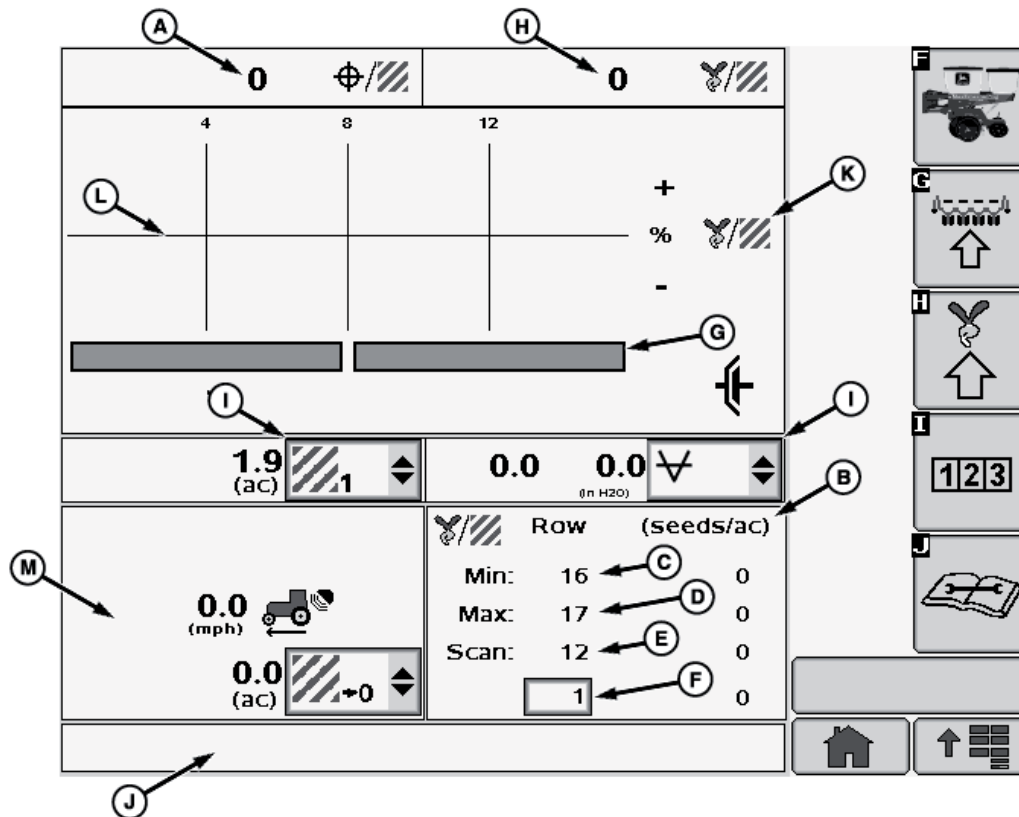
バリアブルレートドライブ機のみ：バリアブルレートドライブは、種子密度と種子ディスクの選択によって、ハイレンジからローレンジに切り替える必要があります。次の表を参照してください。

バリアブルレートドライブ種子密度 (5 MPH 対地速度)								
ローレンジ = 長直径スプロケット ハイレンジ = 短直径スプロケット								
	1 条型の種子密度 (種子数/エーカー)				2 条型の種子密度 (種子数/エーカー)			
	ローレンジ		ハイレンジ		ローレンジ		ハイレンジ	
ディスクのセル数	最小	最大	最小	最大	最小	最大	最小	最大
30	8000	37 000	21 000	98 000	16 000	74 000	42 000	196 000
40	11 000	49 000	27 000	131 000	22 000	98 000	54 000	262 000
45	12 000	55 000	31 000	147 000	24 000	110 000	62 000	294 000
48	13 000	59 000	33 000	157 000	26 000	118 000	66 000	314 000
50	13 000	61 000	34 000	164 000	26 000	122 000	68 000	328 000
64	17 000	78 000	43 000	210 000	34 000	156 000	86 000	420 000
90	23 000	111 000	61 000	295 000	46 000	222 000	122 000	590 000
108	28 000	133 000	73 000	355 000	56 000	266 000	146 000	710 000
ローレンジおよびハイレンジスプロケットによって生成される種子密度は、所定の対地速度と部分的に重なります。								
対地速度が 5 mph 以下の場合、目標種子密度が表に示されるローレンジレート内であれば、低速モーターの警告が出ないように、ローレンジスプロケットを使用してください。								

OUO6064,00003E6 -40-24MAY11-1/1

SeedStar™ 2 メイン実行スクリーン

接地輪駆動式機械



A : 目標とする播種数レート
B : エリア当たりの種子数
C : 最小付きの条
D : 最大付きの条

E : スキャンされた条番号
F : 選択された条
G : 駆動表示器
H : エリアカウンター

I : リストボックス
J : 播種機注意事項
K : 播種機概要
L : 目標播種数バー

M : カウンターと速度

播種機のメイン実行スクリーンは播種機の全ての重要な機能をモニターし、播種中は常にディスプレイに表示されています。メイン実行スクリーンは図示のようなフルスクリーンで、ハーフスクリーンモードで、またはハーフページ播種機概要モードで見ることができます。このセクションの HALF SCREEN LAYOUT (ハーフスクリーンのレイアウト) 参照してください。

メニュー → 播種機ボタン → メインソフトキーを選択します。

(A) 目標播種レート (エリア当たりの種子数)

(B) アクティブスキャン条のエリア当たりの種子数 (スキャンモード)

(C) アクティブスキャン条 (スキャンモード)

(D) 最小播種数を供給している条番号

(E) 最大播種数を供給している条番号

(F) 選択された条

(G) 駆動ステータスバー メーター駆動がアクティブかアクティブでないかを示します。ステータスバーは播種機の駆動セクションの数に分割されています。緑はアクティブを意味します。灰色はアクティブではありません。切断が選択されている場合は、その駆動セクションに対する緑のバーは灰色になります。切断された条で播種数がゼロになった場合は、メーター駆動は停止し、播種数バーは赤くなります。切断された駆動セクションでの全ての条で毎秒 2 つを超す種子が供給された場合に、このステータスバーは再度緑になり、Planter-At-A-Glance (播種機概要) の播種数バーはアクティブになります。

(H) 機械全体を通しての平均播種数 (エリア当たりの種子数)

(I) リストのボックスはオペレータが表示するように選択できる機能オプションを提示します。

(J) 播種機注意事項

次のページへ

WP29706,0000373 -40-08JUN12-1/2

(K) Planter-At-A-Glance (播種機概要) スクリーンエリア

(L) 目標種子密度バー：播種のアラーム設定値を上回る、または下回る場合、バーはオレンジ色に変わります。種まきをしていないときはバーは赤くなります。

(M) カウンターと速度はスクリーンの下部に表示されます。

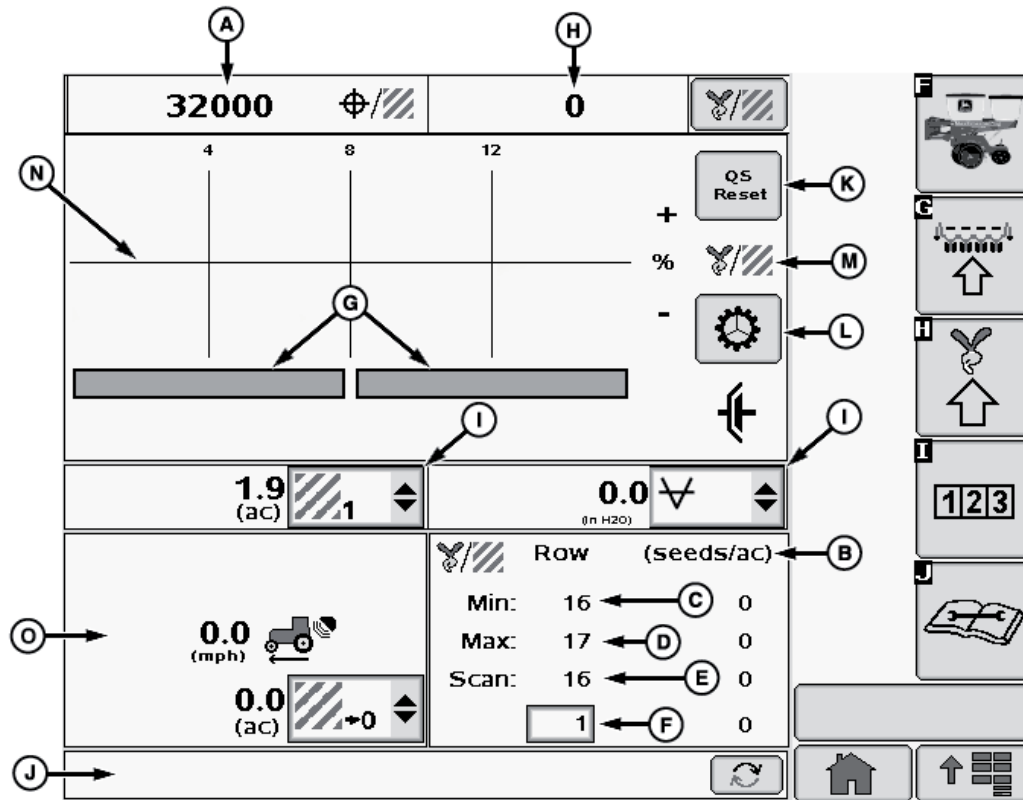
播種機概要のバーグラフ：中央の線は目標種子密度です。条がアラームの上下限に近づくと、その条のバーはオレンジ色

になり、テキストメッセージと共にアラーム音が発せられます。ある条が種子数毎秒 2 個未満になると、このバーは赤になり、条失敗の警告が発せられます。対地速度が 2 mph (3.2 km/hr) 未満になると、播種機モニターは種子密度を計算しません。このような条件では、Field Doc™ の適用作業範囲マップは作成されません。グラフの上部はプログラムされた上限値です。グラフの下部はプログラムされた下限値です。「設定種子レート」セクション参照してください。

Field Doc は Deere & Company の商標です

WP29706,0000373 -40-08JUN12-2/2

バリエブルレートドライブの機械



A: 目標とする播種数レート

B: エリア当たりの種子数

C: 最小付きの条

D: 最大付きの条

E: スキャンされた条番号

F: 選択された条

G: 駆動表示器

H: 平均播種数

I: リストボックス

J: 播種機注意事項

K: クイックスタートボタン

L: 回転種子メーターボタン

M: 播種機概要

N: 播種数バー

O: カウンターと速度

メニュー → 播種機ボタン → メインソフトキーを選択します。

(A) 目標播種レート (エリア当たりの種子数) 複数のバリエブルレートモーターが異なるレートで供給する場合、このバーは分割されています。

(B) アクティブスキャン条のエリア当たりの種子数 (スキャンモード)

(C) アクティブスキャン条 (スキャンモード)

(D) 最小播種数を供給している条番号

(E) 最大播種数を供給している条番号

(F) 選択された条

(G) 駆動ステータスバー メーター駆動がアクティブかアクティブでないかを示す。ステータスバーは播種機の駆動セクションの数に分割されています。緑はアクティブを意味します。灰色はアクティブではありません。切断を選択した場合、そ

の駆動セクションに対する緑のバーは灰色になり、メーター駆動は停止し、切断した条で播種数がゼロになると播種数バーは赤くなります。切断された駆動セクションのすべての条で毎秒 2 個より多くの種子が供給されるまでは、このステータスバーは再度緑にならず、播種機概要の播種数バーはアクティブになりません。

(H) 機械全体を通しての平均播種数 (エリア当たりの種子数)

(I) リストのボックスはオペレータが表示するように選べる機能オプションを提示します。

(J) 播種機注意事項

(K) クイックスタートをオンにするとクイックスタートボタンが現れます。

(L) 種子回転メーターボタン

(M) 播種機概要スクリーンエリア

次のページへ

WP29706,0000374 -40-08JUN12-1/2

(N) 種子密度バー：播種のアラーム設定値を上回る、または下回る場合はオレンジ色。種まきをしていないときは赤くなります。

(O) カウンターと速度はスクリーンの下部に表示されます。

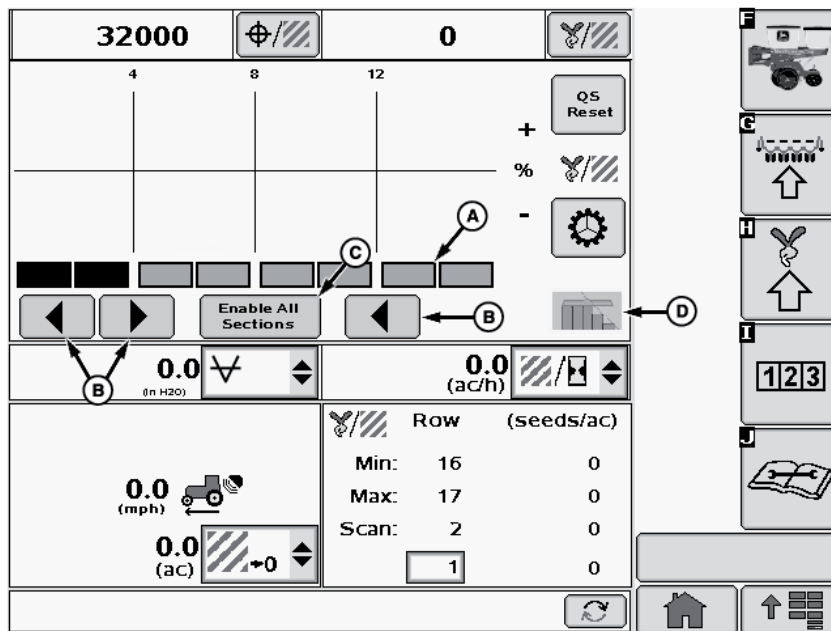
播種機概要のバークラフ：中央の線は目標種子密度です。条が上下限に近づくと、その条のバーはオレンジ色になり、テ

キストメッセージと共にアラーム音が発せられます。ある条が種子数毎秒 2 個未満になると、このバーは赤になり、条失敗の警告が発せられます。対地速度が 2 mph (3.2 km/hr) 未満になると、播種機モニターは種子密度を計算しません。このような条件では、Field Doc™ の適用作業範囲マップは作成されません。グラフの上部はプログラムされた上限値です。グラフの下部はプログラムされた下限値です。

Field Doc は Deere & Company の商標です

WP29706,0000374 -40-08JUN12-2/2

RowCommand™ 付きの機械



A : 駆動インジケーター
B : コマンドボタン

C : 全てオンボタン

D : セクションコントロールアイコン
(装備されている場合)

インジケーター (A) は個々の RowCommand™ セクションのアクティビティを示します。

ボタン (B) を選択すると、播種機の外側から始めて手動でセクションがオン、オフになります。ボタン (C) を選択すると、すべてのセクションが有効になります。セクションコントロールアイコン (D) は、John Deere Section Control™ で制御されるセクションを示します。

注記：多くの RowCommand™ クラッチを同時に入れると (メーターは切断)、オルタネータ出力が限られているためにトラクターの「Low Voltage (低電圧)」の警告が発せられることがあります。この場合電気負荷を減らすか、エンジンの回転数を上げてください。

RowCommand™ インジケーター (A)	
表示器の色	RowCommand™ アクティビティ
緑	セクションはアクティブで、システムは検出している。(メーター入り)
黒	セクションはオペレータが矢印か半幅切断スイッチを使用して手動で非アクティブにした。
黒枠付きで中立	John Deere Section Control™ の指示により無効になるセクション
不可視	セクションが応答していない。条の播種は続行されるが、セクションを RowCommand™ では制御できない。警告がオペレータに不具合を知らせる。

OUC6064,000064F -40-10NOV11-1/1

単一設定点目標下向き力の設定

目標とする下向き力の設定

目標下向き力ボタン (A) を選択して、目標下向き力入力スクリーンを開きます。

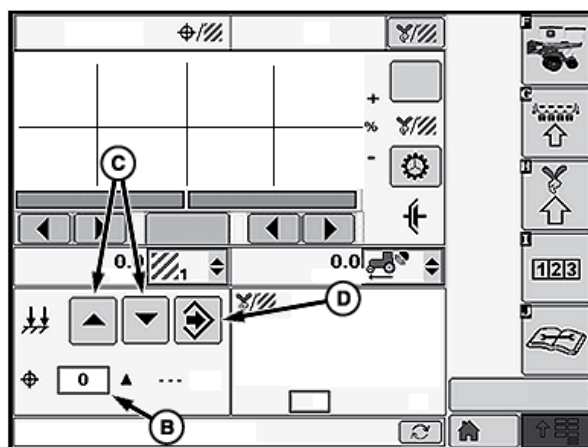
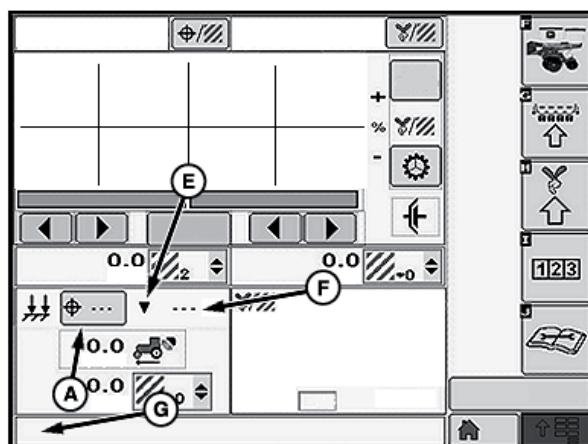
目標下向き力入力ボックス (B) または増減矢印 (C) を使用して、目標条ユニット下向き力を設定します。

完了したら Enter (D) を選択します。

インジケータの矢印 (E) がシステムが空気圧式下向き力の圧力を増減していることを目で見分けるように表示します。

実際の下向き力 (F) は指定した時間間隔で確認され、目標下向き力に合わせる必要がある場合は自動的に調整されます。実際の下向き力 (F) が許容外のレートで目標値を下回ると、「Check pneumatic down force for leaks (空気圧式下向き力の漏れを確認してください)」という警告が警告メッセージエリア (G) に表示されます。漏れの重大度に応じて、実際の下向き力値 (F) がオレンジ色または赤色にハイライトされます。

- A: 目標とする下向き力ボタン
- B: 目標下向き力入力ボックス
- C: 増減矢印
- D: Enter
- E: インジケータ矢印
- F: 実際の下向き力
- G: 警告メッセージエリア

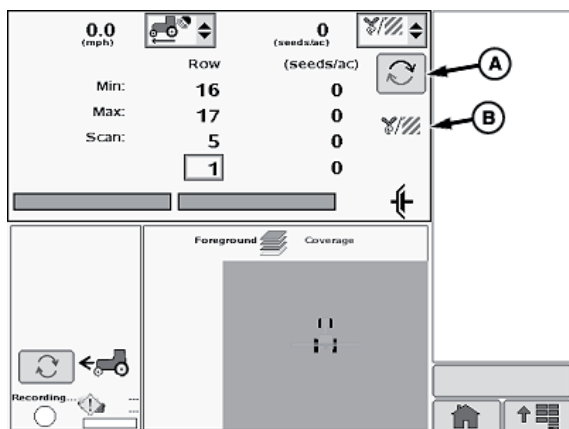


OUO6064,00005C7 -40-10NOV11-1/1

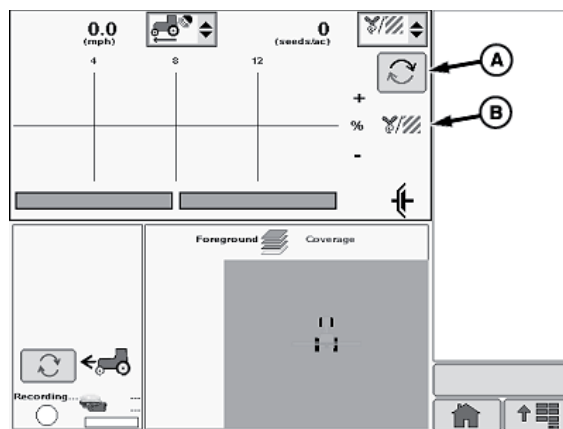
ハーフスクリーンのレイアウト

注記：ハーフスクリーンのレイアウトと複数のホームページは、John Deere™ SeedStar™ 2 モニターを John Deere™ Greenstar™ ディスプレイと共に使用する場合にのみ使用できます。

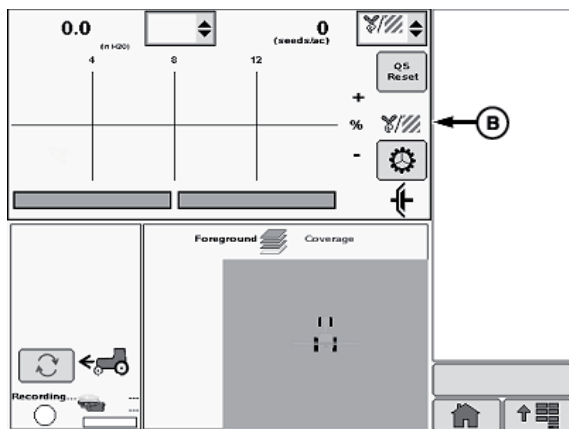
注記：半幅スクリーンレイアウトは、レイアウトマネージャで設定する必要があります。



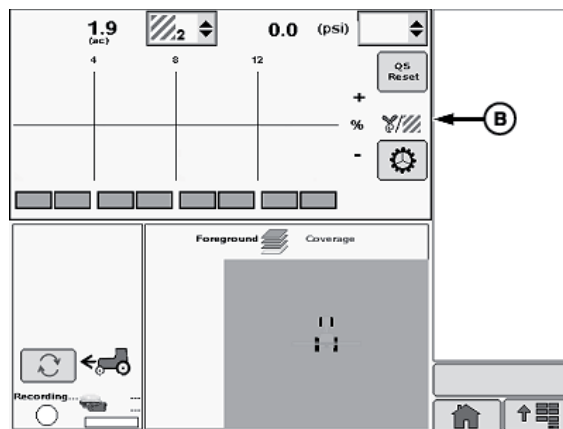
スキャンモード



播種機概要



播種機概要 (バリエブルレートドライブ)



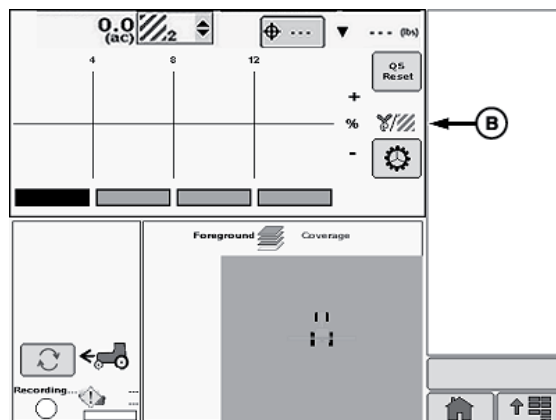
播種機概要 (RowCommand™)

Scan Mode (スキャンモード) と Planter at a Glance (播種機概要) モードを切り替えるには、トグルボタン (A) を選択します。半幅スクリーン (B) レイアウトを選択した場合、スクリーンエリアに提示される情報は少なくなります。エラーメッセージは、半幅スクリーンでは現れません。音声の信号でエラーが示された場合は、フルスクリーンモードにしてエラーメッセージを見てください。

スクリーンレイアウトの設定方法 (「モニター使用法」セクションの「スクリーンレイアウトマネージャ」を参照してください)。

フルスクリーンモードにして構成、トータル、診断の各ソフトキーを使用するには、メニュー → 播種機アプリケーションボタンを選択します。

- A : トグルボタン
- B : 半幅スクリーン

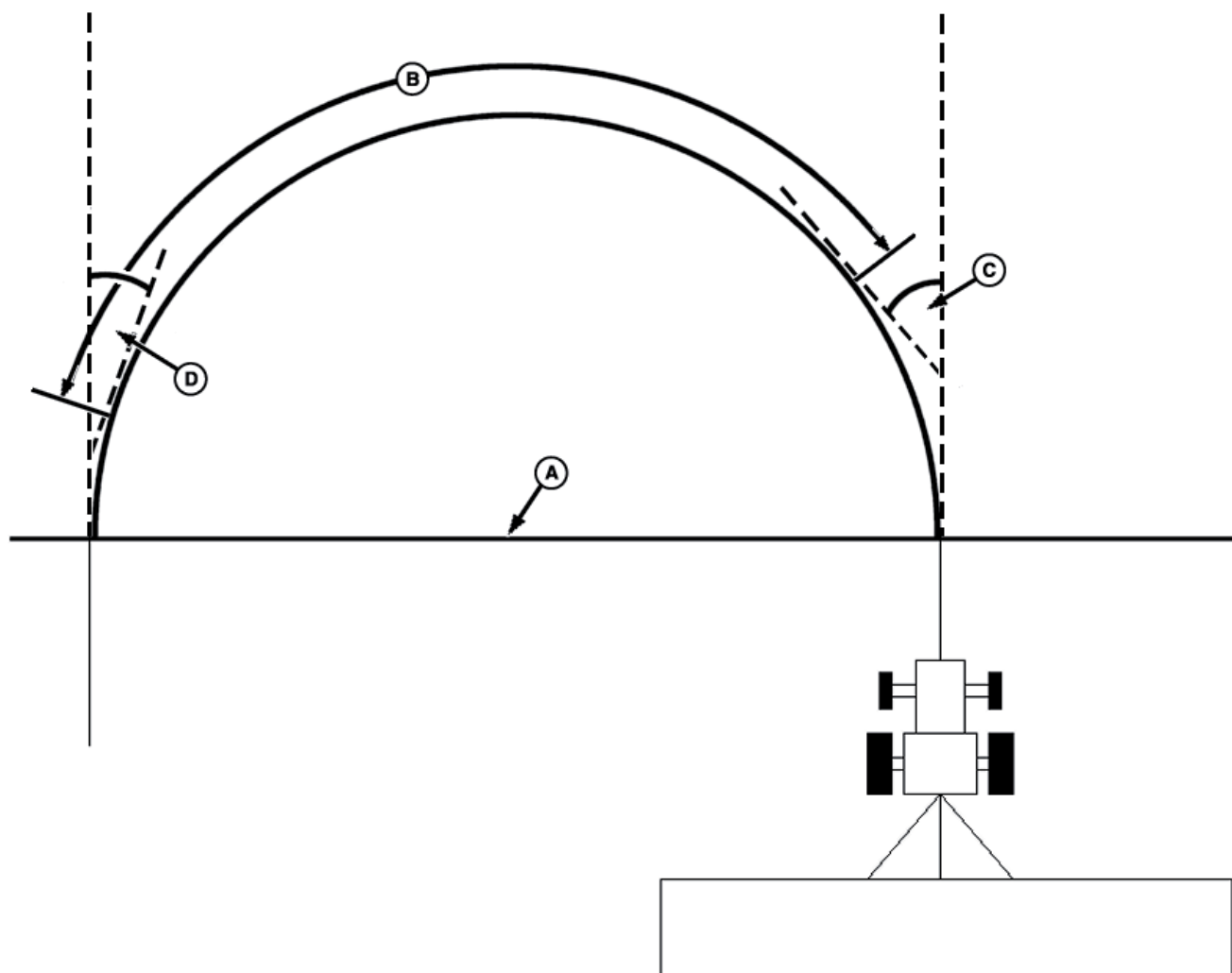


播種機概要 (単一設定点空気圧式下向き力)

John Deere は Deere & Company の商標です。

OUC6064,00005EA -40-10NOV11-1/1

旋回ビュー警告抑止



A : 枕地

B : 警告抑止

C : 45 度旋回時に抑止される

D : 13 度旋回時に抑止を解除

John Deere™ GreenStar™ ディスプレイと John Deere™ ガイダンス製品を使用して運転している場合は、枕地 (A) での旋回時にフルスクリーン表示の種子モニター警告の抑止 (B) が可能です。

旋回ビュー種子警告抑止を有効にするには、Greenstar™ 2 Pro ガイダンスの設定で **Turning View (旋回ビュー)** チェックボックスをオンにしておく必要があります。

旋回ビューがオンになっている場合は次のことが起こります。

- 種子警告抑止と旋回ビューは、トラクターが Straight Track (直線路) を用いて現在のパスから 45 度 (C) 旋回されたときに始まる。
- 旋回ビューはトラクターが次のパスの 13 度以内 (D) の時に終了する。
- 種子警告抑止は、旋回ビューがスクリーンから消えてから 3 秒後に終了する。
- 警告は最大 22 秒間抑止される。

OUO6064,00001F9 -40-09JUL10-1/1

枕地警告抑止

Headland Warning Suppression (枕地警告抑止) は、高さセンサーまたはスイッチが播種機のフレームが上昇していることを示した場合に「Rows Not Planting (条播種なし)」警告のみを抑止するもので、それ以外の播種機警告はオフにしません。

枕地警告抑止の有効化方法：

メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → センサータブを選択します。

Headland Warning Suppression (枕地警告抑止) ボックス (E) にチェックを入れる。

無効にするには、Headland Warning Suppression (枕地警告抑止) チェックボックスをオフにします。

枕地警告抑止が機能するには、**RowCommand™ なしの接地輪駆動式播種機**に高さセンサーが取り付けられ、校正されている必要があります。John Deere 取扱店にお問い合わせください。

バリアブルレートドライブを装備した播種機と RowCommand™ を装備した接地駆動式播種機には高さセンサーが取り付けられています。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成

Frame : フレーム

Sensor : センサー

Drives : 駆動

Seed : 種子

Row : 条

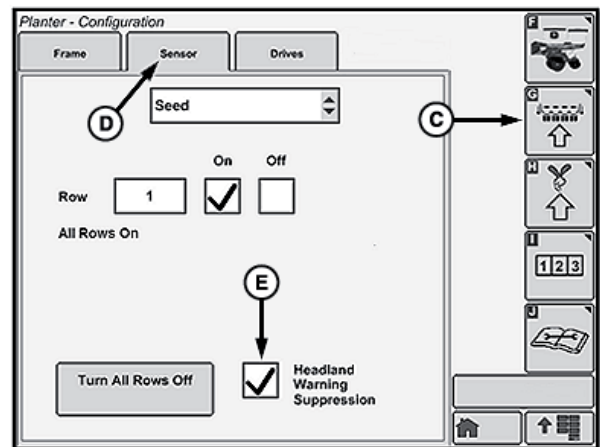
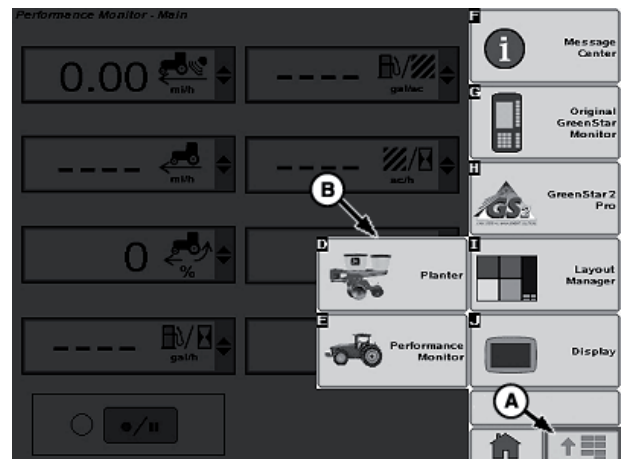
On : オン

Off : オフ

All Rows On : 全ての条がオン

Turn All Rows Off : すべての条をオフにする

Headland Warning Suppression : 枕地警告抑止



- A : メニューボタン
- B : 播種機ボタン
- C : 設定用ソフトキー
- D : センサータブ
- E : ボックス

移動モード

移動モードにすると、播種機コントローラは静かモードになります。播種機から警告は出ず、移動モードを無効にするまで播種機から機能は出てきません。

移動モードの有効化方法：

メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → フレームタブを選択します。

移動モードソフトキー (E) を選択します。

移動モードを無効にするには、スクリーンの移動モードソフトキーを選択すると、モニターは実行ページに戻ります。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機構成

Frame : フレーム

Sensor : センサー

Drives : 駆動

Frame Configuration : フレーム構成

Row Configuration : 条構成

Single Row : 1 条型

Rows : 条数

Total : 合計

Planter Width : 播種機幅

Clutch Disconnect Warning : クラッチ切断警告

Transport Mode : 移動モード

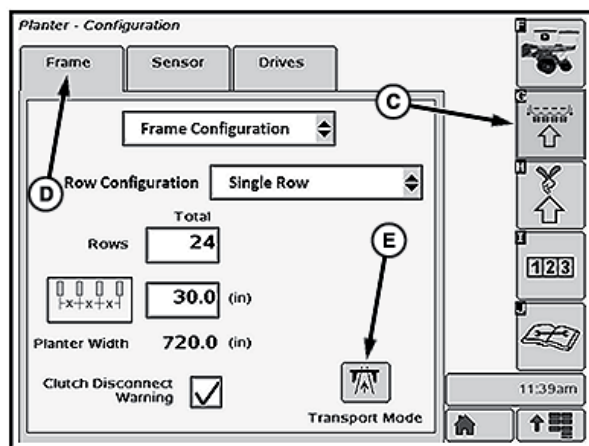
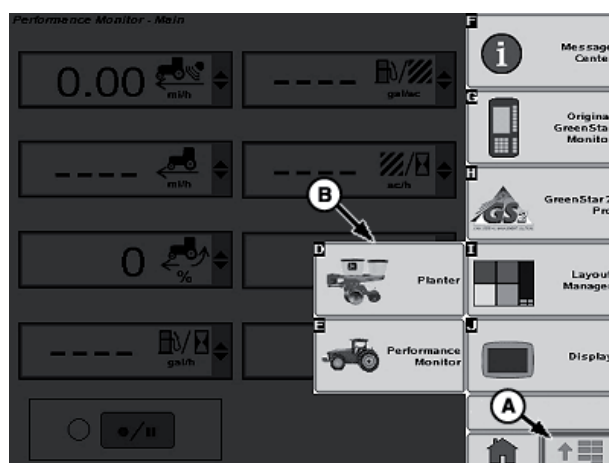
A : メニューボタン

B : 播種機ボタン

C : 設定用ソフトキー

D : フレームタブ

E : Transport Mode (移動モード) ソフトキー



OUC6064,00005F7 -40-10NOV11-1/1

SeedStar™ XP メイン実行スクリーン

SeedStar™ XP ナビゲーションボタン

注記：このセクションではオプションの SeedStar™ XP モニタリングシステムの動作と機能を解説します。

基本的なモニター機能、バリアブルレートドライブ、RowCommand™ に関しては「SeedStar™ 2 メイン実行画面」のセクションを参照してください。

SeedStar™ XP ナビゲーションボタンを使用すると、各 SeedStar™ XP モニター機能に関する詳細な情報を表示できます。各ボタンを選択すると、播種機概要の画面領域にグラフィック情報が表示され、SeedStar™ XP ナビゲーションパネルの右側のフィールドに数値情報が表示されます。

SeedStar™ ナビゲーションボタンの色は、モニターしている機能がアラーム限度値に近づくときオレンジ色になり、アラーム限度値を超えると赤になります。これにより、表示用に選択されていない機能の動作が最適な状態ではないことをオペレータに警告します。アラームの設定値を調整するには、「SeedStar™ XP セットアップ：拡張モニターシステム」のセクションの「アラームと限度値の設定ページ」を参照してください。

SeedStar™ XP ボタンは、次のように構成されています。

(A) 播種数ボタン このセクションの「播種数」を参照してください。

(B) 種子シンギュレーションボタン このセクションの「種子シンギュレーション」を参照してください。

(C) 種子間隔 CV ボタン このセクションの「種子間隔変動係数」を参照してください。

(D) SeedStar™ XP 画面スキャンボタン このボタンを選択すると、表示されているモニターページが次のように進みます。

- 播種数
- 種子シンギュレーション
- 種子間隔 CV
- 下方向の力
- 走行状況

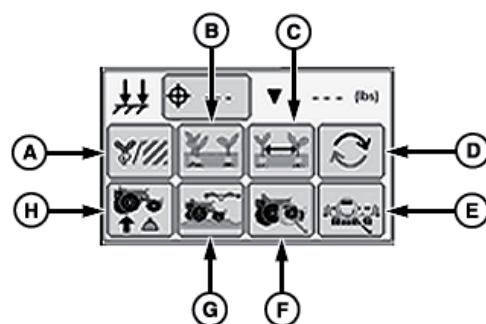
(E) 播種機詳細ボタン このセクションの「播種機の詳細」を参照してください。

(F) 条詳細ボタン このセクションの「条詳細」を参照してください。

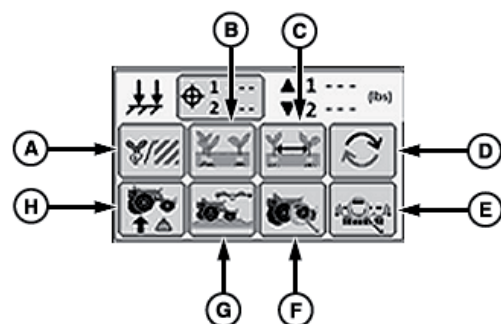
(G) 走行状況ボタン このセクションの「走行状況」を参照してください。

(H) 条ユニット下向き力ボタン このセクションの「下向き力」を参照してください。

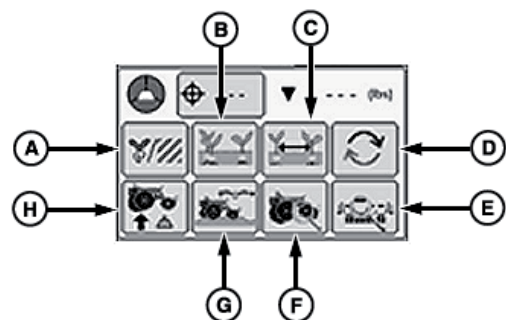
- | | |
|--------------------------|----------------|
| A：種子密度ボタン | E：播種機詳細ボタン |
| B：種子シンギュレーションボタン | F：条詳細ボタン |
| C：種子間隔 CV ボタン | G：ライドダイナミクスボタン |
| D：SeedStar™ XP 画面スキャンボタン | H：条ユニット下向き力ボタン |



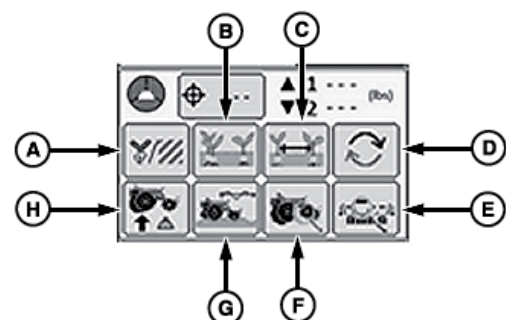
SeedStar™ XP ナビゲーションボタン (単一設定点 PDF)



SeedStar™ XP ナビゲーションボタン (2 設定点 PDF)



SeedStar™ XP ナビゲーションボタン (アクティブ PDF 1 センサー)



SeedStar™ XP ナビゲーションボタン (アクティブ PDF 2 センサー)

播種数

メニュー → 播種機ボタンを選択します。

播種数ボタン (A) を選択すると、播種数実行スクリーンが表示されます。

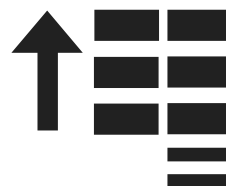
播種数メイン実行スクリーンはその播種機での播種速度情報を表示します。播種機メイン 1 (PM1) コントローラは種子センサーからデータを受け取り、トラクターの速度とインプルメント幅を用いて播種速度を計算します。

Planter-At-A-Glance (播種機概要) バーグラフ

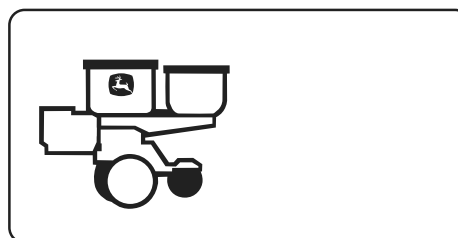
中央の線は目標播種数です。条がアラームの上限または下限に近づく、その条のバーはオレンジ色に変わり、テキストメッセージと共に音響警報が鳴ります。

ある条が種子数毎秒 2 個未満になると、このバーは赤になり、条失敗の警告が発せられます。対地速度が 2 mph (3.2 km/hr) 未満になると、播種機モニターは種子密度を計算しません。このような条件では、Field Doc™ の適用作業範囲マップは作成されません。グラフの上部はプログラムされた上限値です。グラフの下部はプログラムされた下限値です。「設定種子レート」セクション参照してください。

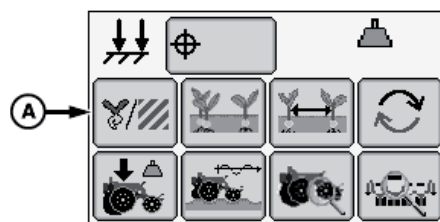
A : 播種数ボタン



メニュー



播種機ボタン

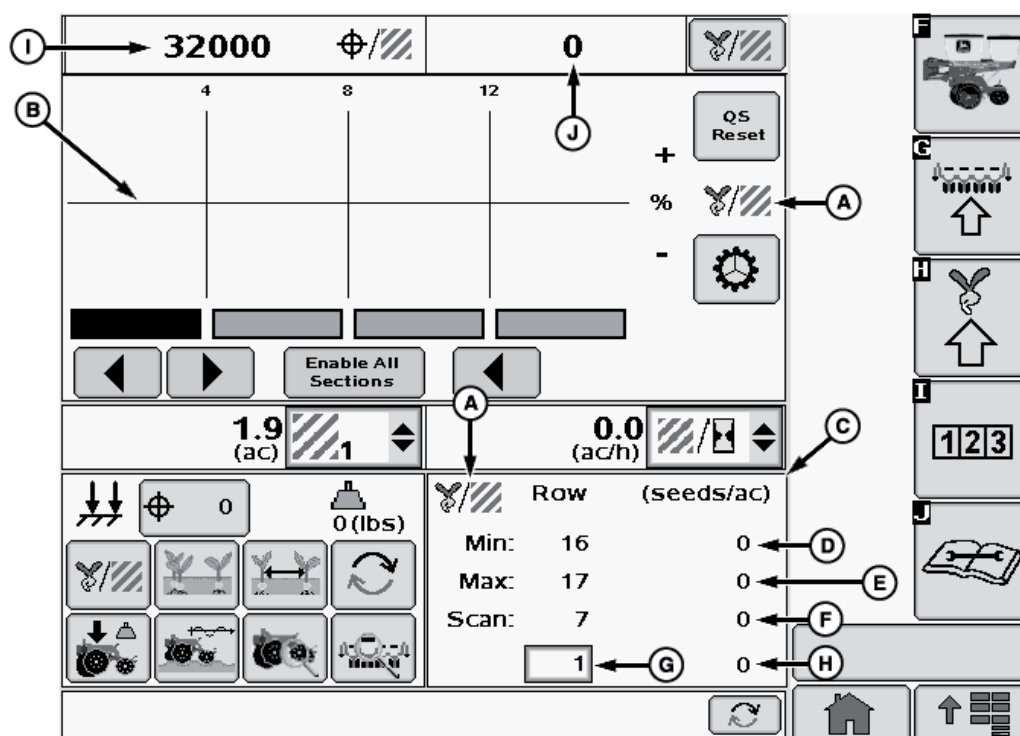


播種数ボタン

Field Doc は Deere & Company の商標です

[次のページへ](#)

WP29706,0000375 -40-08JUN12-1/2



A : 播種数アイコン
B : パーセント高低グラフ
C : 播種数詳細スクリーン

D : 最小条播種数
E : 最大条播種数
F : スキャン条播種数

G : 条入力ボックス
H : 平均播種数
I : 目標播種数

J : 平均播種数

種子密度概要画面

(A) 播種数アイコン

(B) 播種数概要バー

(C) 播種数詳細スクリーンには現在のパーグラフの情報が
あります。

(D) 最小条播種数

(E) 最大条播種数

(F) スキャン条播種数

(G) ユーザーの入力する条番号

(H) ユーザーの入力する平均種子密度

(I) 目標とする播種数

(J) 平均播種数

画面領域情報

QS Reset : QS リセット

Enable All Sections : 全てのセクションをオンにする

Row : 条

Field Doc は Deere & Company の商標です

WP29706,0000375 -40-08JUN12-2/2

種子シンギュレーション

メニュー → 播種機ボタンを選択します。

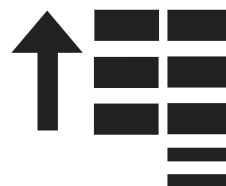
播種単一化ボタン (A) を選択すると、播種単一化概要スクリーンが表示されます。

注記：単一化の測定は種子センサーで行いますので、実際に出てくる農作物の見かけはモニターに表示される情報とは異なることがあります。例えば、対地速度が速すぎるための「あぜ」での種子ロールとバウンスのために、出てくる種子間隔はモニター上に表示されるものよりも悪く見えることがあります。

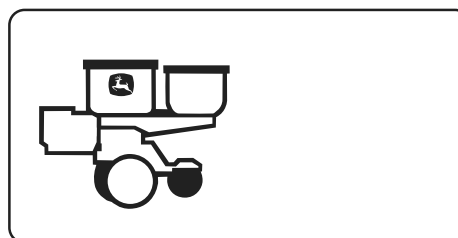
オペレータの方は種子シンギュレーション実行スクリーンで各種子メーターの動作情報を得ることができます。播種機メイン 1 (PM1) コントローラは各条での種子センサーからのカウントの時間を測定して、スキップ、複数、許容できる間隔かどうかを決定し、この情報を GreenStar™ ディスプレイに表示します。

Singulation at a Glance (単一化概要) グラフ中央の線は単一化が完璧に行われていることを示します (スキップも複数播種もなし)。単一化概要のバーが中央線を越えている場合は、2 個一緒になっているところが多くなっていることを示します。単一化概要のバーが中央線を下回っている場合は、スキップになっているところが多くなっていることを示します。適切に調節されていないメーターがある場合は、バーは中央線の上下両方に来ることがあります。

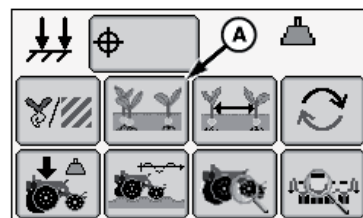
メーターの単一化動作を改善するには、播種中の農作物に適した種子ディスクを選択し、真空レベルを調節し、double eliminator (2 個一緒除去) 設定 (使用している場合) を調節し、適切なタルクを使用してください。メーターの調節と推奨事項はお使いのレート表と設定マニュアルを参照してください。



メニュー



播種機ボタン

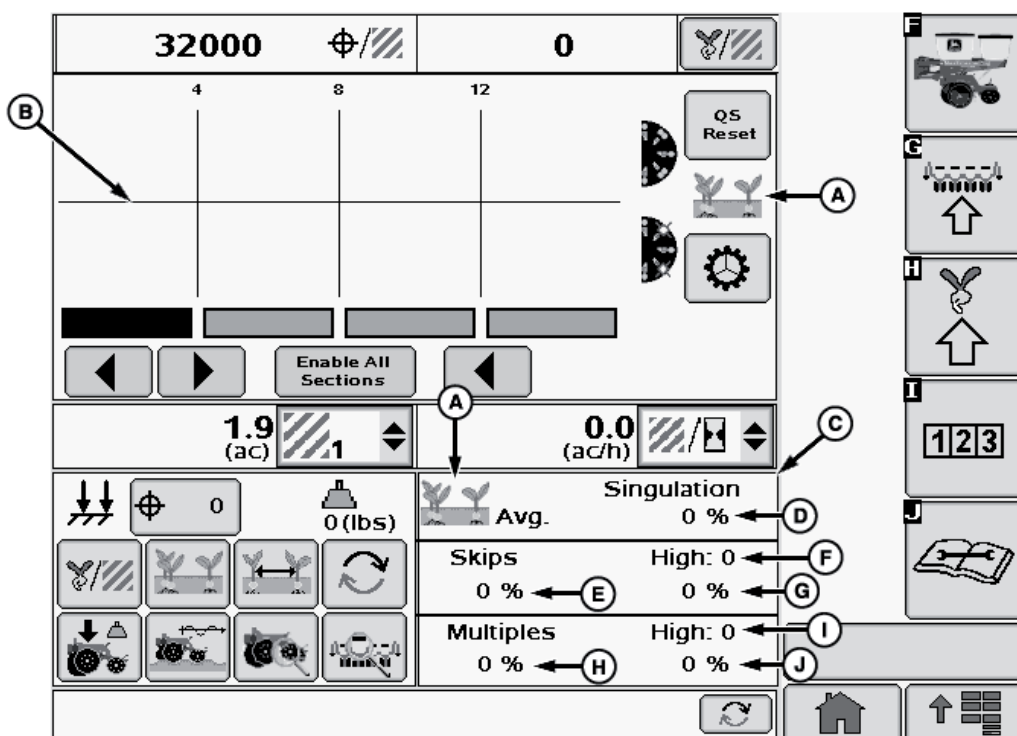


種子単一化ボタン

A : 種子単一化ボタン

次のページへ

OUO6064,0000197 -40-29JUL10-1/2



A : 種子シンギュレーションアイコン

B : 複数播種とスキップパーセンテージのグラフ

C : 播種単一化詳細スクリーン

D : 播種機平均単一化パーセンテージ

E : 播種機平均スキップパーセンテージ

F : スキップが最高値の条

G : スキップパーセンテージの高い条

H : 播種機平均複数播種パーセンテージ

I : 複数播種が最高値の条

J : 複数播種パーセンテージの高い条

播種シンギュレーション概要画面

(A) 種子シンギュレーションアイコン

(B) 複数播種とスキップパーセンテージのグラフ

(C) 播種単一化詳細スクリーンには現在のバーグラフの情報が
あります。

(D) 播種機平均単一化パーセンテージ

(E) 播種機平均スキップパーセンテージ

(F) スキップが最高値の条

(G) スキップパーセンテージの高い条

(H) 播種機平均複数パーセンテージ

(I) 複数播種が最高値の条

(J) 複数播種パーセンテージの高い条

画面領域情報

QS Reset : QS リセット

Enable All Sections : 全てのセクションをオンにする

Avg. : 平均

種子間隔変動係数

メニュー → 播種機ボタンを選択します。

種子間隔変動係数 (A) を選択すると、seed spacing coefficient of variation at a glance (種子間隔変動係数概要) スクリーンが表示されます。

Seed Spacing Coefficient of Variation (種子間隔変動係数、CV) 実行スクリーンは播種機の全体的な条での種子間隔に関する動作情報を示します。

播種機メイン 1 (PM1) コントローラは種子センサーからの種子カウント時間の一貫性を測定して、播種機の種子間隔動作を決定します。これらの間隔の測定値は種子間隔変動係数 (CV) を播種機全体の平均と、個々の条について計算します。

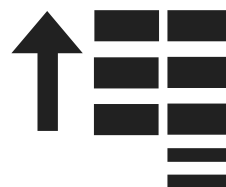
注記：変動係数 (CV) の測定値は目標とする播種速度が 12.9 kph (8 mph) で毎秒 40 個未満の時にのみ使用できます。例えば、CV 情報は目標とする播種速度が 76 cm の条で 148,250 個／ヘクタール (30 in の条で 60,000 個／エーカー) 未満の時にのみ表示されます。12.9 kph (8 mph) で目標とする播種速度が毎秒 40 個を超える場合は、CV 値の代わりにダッシュ (-) が表示されます。

種子間隔変動係数 (CV) は、種子間隔の標準偏差を平均間隔で割ったものとして定義されます。オペレータの方は変動係数で幅広い農作物と目標播種数に対して播種機の動作を評価できます。変動係数は 10 進数で表され、小さい数ほど条内の種子間隔が良いことを示します。

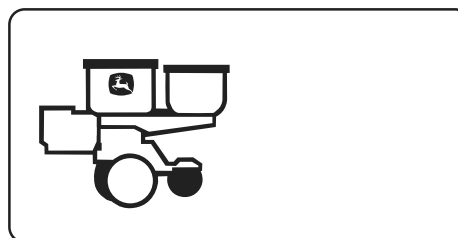
変動係数概要バーは種子間隔の均一性が悪くなると高くなります。バーの高さが最大の場合は、変動係数 (CV) が 0.50 であることを意味します。通常の播種条件では、変動係数は 0.10 から 0.30 の範囲になります。CV 値は農作物、種子ディスク、播種条件、および対地速度により変わります。播種機の種子間隔動作は、常に土壌での播種数と間隔をチェックして確認してください。

全体的な播種機の種子間隔動作の改善には、メータードライブが正しく動作していること、メーターの設定のチェック、条ユニット下向き力の調節、対地速度の減少を行ってください。

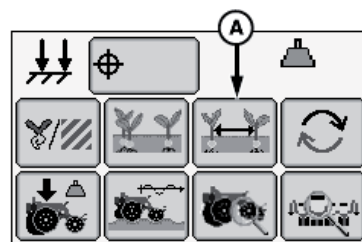
注記：CV の測定は種子センサーで行いますので、実際に出てくる農作物の見かけはモニターに表示される情報と



メニュー



播種機ボタン



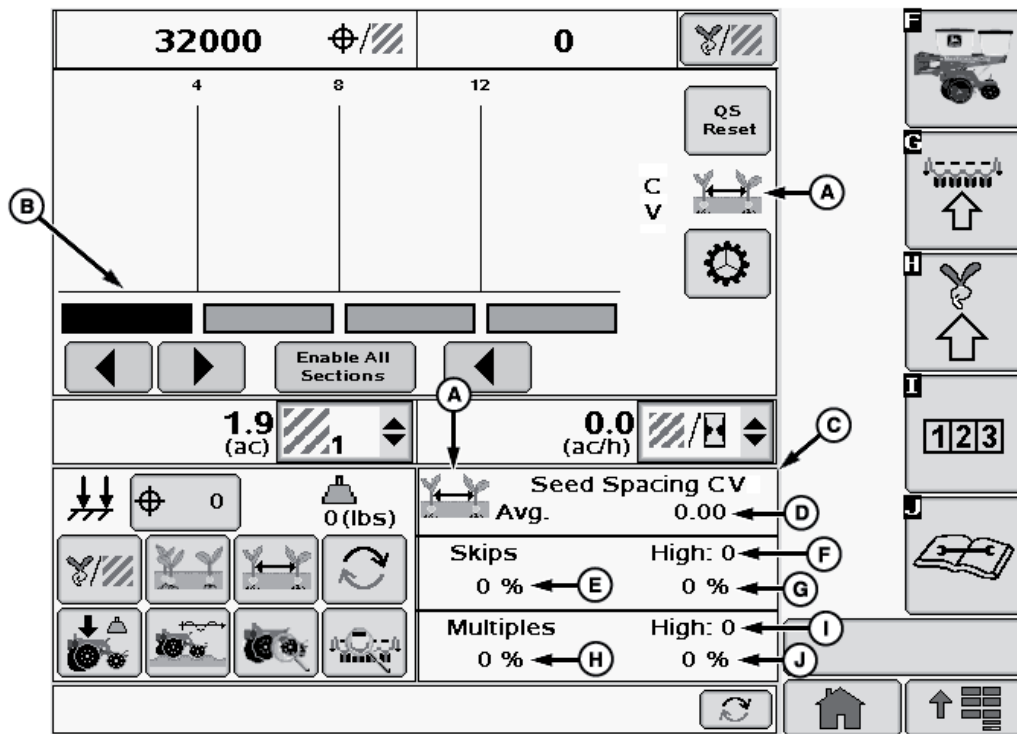
種子間隔変動係数ボタン

A : 種子間隔変動係数ボタン

は異なることがあります。例えば、対地速度が速すぎるための「あぜ」での種子ロールとバウンスのために、出てくる種子間隔はモニター上に表示されるものよりも悪く見えることがあります。

次のページへ

OUC6064,0000198 -40-21JUL10-1/2



- A : 種子間隔変動係数アイコン
 B : 変動係数バーグラフ
 C : 種子間隔変動係数詳細スクリーン
 D : 播種機平均変動係数 (CV)
 E : 播種機平均スキップパーセンテージ
 F : スキップが最高値の条
 G : スキップパーセンテージの高い条
 H : 播種機平均複数播種パーセンテージ
 I : 複数播種が最高値の条
 J : 複数播種パーセンテージの高い条

種子間隔変動係数概要画面

(A) 変動係数アイコン

(B) 変動係数バーグラフ

(C) 種子間隔変動係数詳細スクリーンには現在のバーグラフの情報がります。

(D) 良い間隔

(E) 播種機平均スキップパーセンテージ

(F) スキップが最高値の条

(G) スキップパーセンテージの高い条

(H) 播種機平均複数パーセンテージ

(I) 複数播種が最高値の条

(J) 複数播種パーセンテージの高い条

画面領域情報

QS Reset : QS リセット

Enable All Sections : 全てのセクションをオンにする

Avg. : 平均

下向き力

メニュー → 播種機ボタンを選択します。

下向き力ボタン (A) を選択すると、下向き力概要スクリーンが表示されます。

下向き力実行スクリーンには、センサーノードコントローラとゲージホイール下向き力センサーを装備した各条ユニットの平均ゲージホイール下向き力マージン情報が表示されます。

ゲージホイール下向き力センサーは、条ユニットが圃場を移動する際にゲージホイールにかかる負荷を測定します。播種機が動いているときにゲージホイールの負荷は頻繁に変わり、ディスプレイ上にマージンとして表示されます。

下向き力マージンは、オープンディスクが土壌に割入り、播種深さに完全に達するのに必要とするものに加えて条ユニットに加えられる下向き力の量を意味します。この追加の下向き力は、条ユニットとメーターの重み、種子ホッパー内の種子の重み、空気圧式下向き力システム、または外部の下向きカスプリングから来ます。

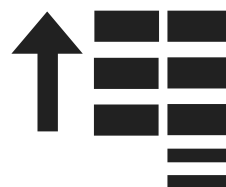
重要： 目標下向き力マージンを調整する前に、圃場での確認を必ず実施してください。深さと種あぜを確認したら、目標マージンを必要に応じて調整できます。

目標下向き力マージンは、オペレータの播種条件に対する評価に基づいて入力してください。「SeedStar™ XP セットアップ：拡張モニターシステム」のセクションの「アラームと限度値の設定ページ」を参照してください。下向き力マージンは定義済みの種あぜを作り出せる程度に高く、種あぜの側壁が圧縮される程度には高くないようにを設定してください。

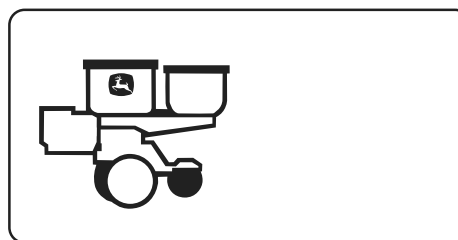
高/低マージンアラーム設定点は、Alarms and Limits Setup (アラームと限度値の設定) ページで定義します。マージンアラームは、播種機の平均下向き力マージンが目標マージンから、Alarms and Limits Setup (アラームと限度値の設定) ページで入力した値だけ上下に逸脱したときに作動します。

下向き力概要グラフの中央の線は**目標マージン**です。下向き力概要バーが中央線より上の場合、下向き力マージンが目標設定値を上回っていることを示します。中央線より下のバーは下向き力マージンが目標設定値を下回っていることを示します。下向き力マージンがモニタースクリーンでいつも低い場合は、オペレータの播種条件と播種深度に対する評価に基づいて、空気圧式条ユニット下向き力の設定値を増加するか、目標マージン設定値を減少してください。下向き力マージンがモニタースクリーンでいつも高い場合は、空気圧式条ユニット下向き力の設定値を減少するか、目標マージン設定値を増加してください。

重要： 下向き力センサーの精度を確保するために、1 年に一度、または播種機を上昇させたときに読み値が 0 lbs. にならない場合にセンサーのゼロ点調整を行います。



メニュー



播種機ボタン



下向き力ボタン (単一設定点 PDF)



下向き力ボタン (2 設定点 PDF)



下向き力ボタン (アクティブ PDF 1 センサー)



下向き力ボタン (アクティブ PDF 2 センサー)

A : 下向き力ボタン

次のページへ

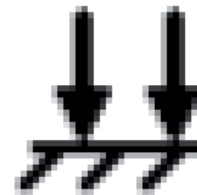
OUO6064.00005ED -40-10NOV11-1/12

設定点下向きカシステムを使用して、キャビンのディスプレイを介してエアスプリング回路内の力を手動で調整できます。エアタンクバルブブロックにある空気圧センサーからのデータは、播種機メイン 2 (PM2) コントローラに送信され、モニターに下向き力として表示されます。

オペレータは、最適な種あぜを作り出す必要下向き力目標を選択します。土壌条件が変わった場合、オペレータは空気圧式下向き力を増減して、目標マージン、深さコントロールを維持し、種あぜの圧縮を回避できます。

条ユニットゲージホイールセンサーからのデータは、播種機メイン 2 (PM2) コントローラに送信され、モニターに下向き力マージンとして表示されます。

重要：目標下向き力マージンを調整する前に、圃場での確認を必ず実施してください。深さと種あぜを確認したら、目標マージンを必要に応じて調整できます。

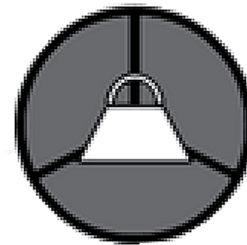


OUO6064,00005ED -40-10NOV11-2/12

アクティブ下向きカシステムは、条ユニットゲージホイールセンサーから収集した土壌条件情報に基づいてエアスプリング回路内の力を自動的に調整します。条ユニットゲージホイールセンサーからのデータは、播種機メイン 2 (PM2) コントローラに送信され、モニターに下向き力マージンとして表示されます。

オペレータは、必要な目標マージン（オープンディスクが土壌に貫入し、完全な播種深さを実現するために必要な値を超えて余分に条ユニットに加えられる下向き力の量）を選択します。アクティブ下向き力は、エアスプリング内の空気圧を自動的にモニターして調整し、実際のマージンが目標マージンと等しくなるようにします。土壌条件が変わった場合、アクティブ下向きカシステムは下向き力を自動的に調整し、目標マージンを実現します。

重要：目標下向き力マージンを調整する前に、圃場での確認を必ず実施してください。深さと種あぜを確認したら、目標マージンを必要に応じて調整できます。



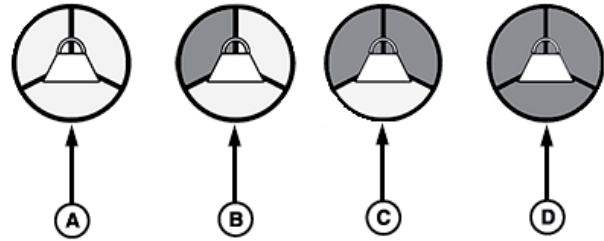
次のページへ

OUO6064,00005ED -40-10NOV11-3/12

アクティブ下向きカシシステムが適切に機能するには、3 つの要件を満たす必要があります。

1. センサー診断点検 OK。
2. ホイールモーションセンサーアクティブ。機械は 1.6 km/h (1 mph) 以上の速度で動いている必要があります。
3. 機械は播種位置に下げられている必要があります。

初期には、Active Down Force (アクティブ下向き力) アイコンは空です。3 つの要件が満たされると、アイコンの対応するセグメントが空白からグレーに変わります。すべての要件が満たされると、アイコン全体が緑になり、PDF システムが有効でアクティブであることを示します。

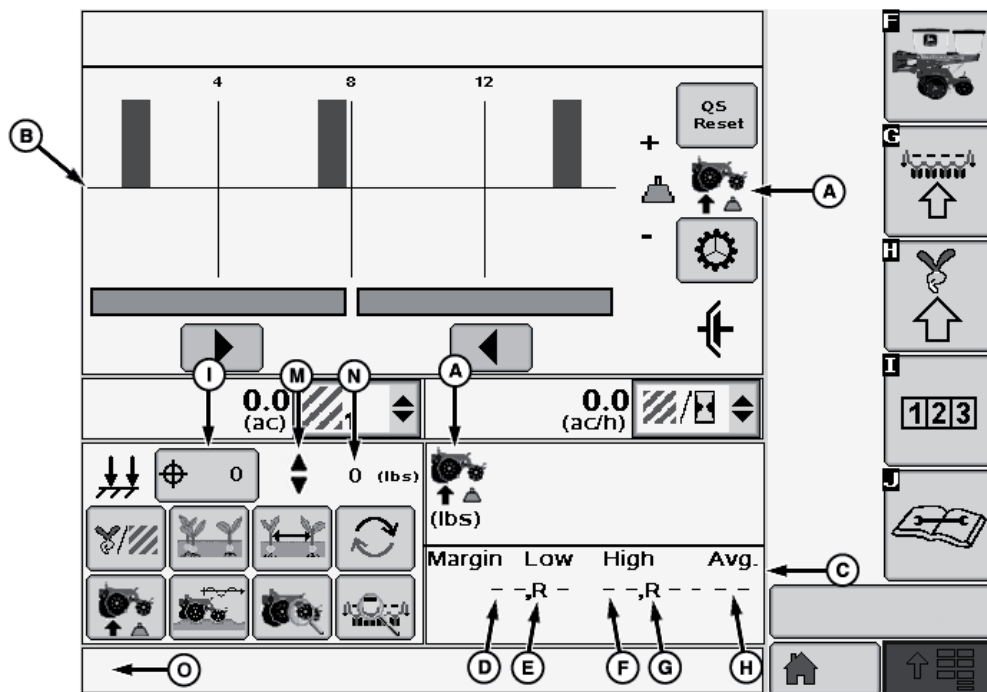


- A : アクティビティなし
B : センサー診断点検 OK
C : ホイールモーションセンサーアクティブ
D : 播種機下降済み (システムアクティブ)

次のページへ

OUO6064,00005ED -40-10NOV11-4/12

単一設定点空気圧式下向き力



(A) 下向き力アイコン。

(B) 下向き力マーキンググラフ。

(C) 数値下向き力マーキング詳細には、現在のバーグラフの情報が表示されます。

(D) 低マーキング値には、ゲージホイールセンサーで得られた最低下向き力マーキング値が表示されます。

(E) 低マーキング条には、最低下向き力マーキングに関連する条ユニットが表示されます。

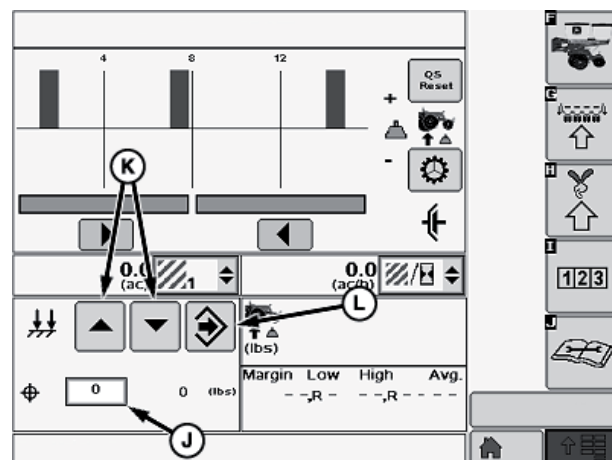
(F) 高マーキング値には、ゲージホイールセンサーで得られた最高下向き力マーキング値が表示されます。

(G) 高マーキング条には、最高下向き力マーキングに関連する条ユニットが表示されます。

(H) 平均マーキングには、すべてのゲージホイールセンサーデータの平均下向き力マーキングが表示されます。

目標とする下向き力の設定

1. 目標下向き力ボタン (I) を選択して、目標下向き力入力カスクリンを開きます。
2. 目標下向き力入力ボックス (J) または増減矢印 (K) を使用して、目標条ユニット下向き力を設定します。
3. 完了したら、Enter (L) を選択します。



- A : 下向き力アイコン
 B : 下向き力マーキンググラフ
 C : 数値下向き力マーキングの詳細
 D : 低マーキング値
 E : 低マーキング条
 F : 高マーキング値
 G : 高マーキング条
 H : 平均マーキング
 I : 下向き力目標ボタン
 J : 下向き力入力ボックス
 K : 増減矢印
 L : Enter ボタン
 M : インジケーター矢印
 N : 実際の下向き力
 O : 警告メッセージエリア

次のページへ

OUO6064,00005ED -40-10NOV11-5/12

4. インジケーターの矢印 (M) が表示され、システムが空気圧式下向き力の圧力を増減していることを目視で確認できます。
5. 実際の下向き力 (N) は指定した時間間隔で確認され、目標下向き力に合わせる必要がある場合は自動的に調整されます。実際の下向き力 (N) が許容外のレートで目標値を下回ると、「Check pneumatic down force for leaks (空気圧式下向き力の漏れを確認してください)」という警告が警告

メッセージエリア (O) に表示されます。漏れの重大度に応じて、実際の下向き力値 (N) がオレンジ色または赤色にハイライトされます。

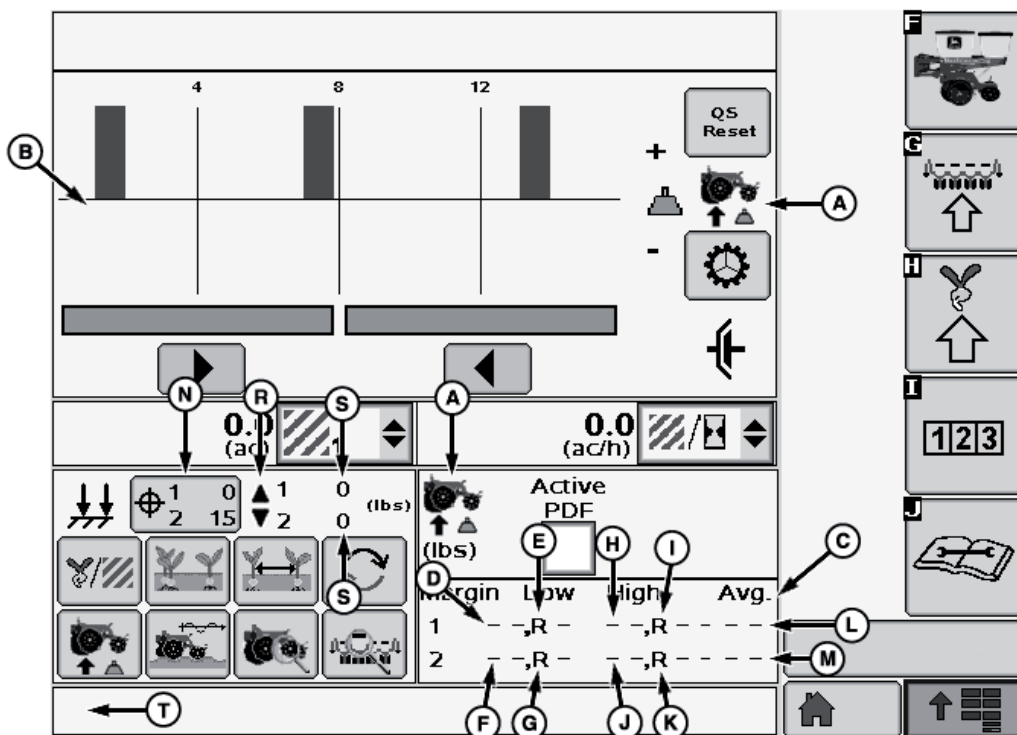
画面領域情報

QS Reset : QS リセット

[次のページへ](#)

OUO6064,00005ED -40-10NOV11-6/12

2 設定点空気圧式下向き力



(A) 下向き力アイコン。

(B) 下向き力マーキンググラフ。

(C) 数値下向き力マーキング詳細には、現在のバーグラフの情報が表示されます。

(D) 低マーキング値には、ランク 1 のゲージホイールセンサーで得られた最低下向き力マーキング値が表示されます。

(E) 低マーキング条には、最低下向き力マーキングに関連するランク 1 の条ユニットが表示されます。

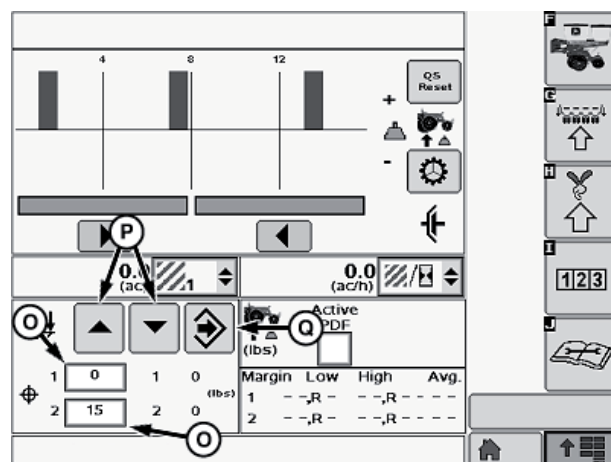
(F) 低マーキング値には、ランク 2 のゲージホイールセンサーで得られた最低下向き力マーキング値が表示されます。

(G) 低マーキング条には、最低下向き力マーキングに関連するランク 2 の条ユニットが表示されます。

(H) 高マーキング値には、ランク 1 のゲージホイールセンサーで得られた最高下向き力マーキング値が表示されます。

(I) 高マーキング条には、最高下向き力マーキングに関連するランク 1 の条ユニットが表示されます。

(J) 高マーキング値には、ランク 2 のゲージホイールセンサーで得られた最高下向き力マーキング値が表示されます。



- | | |
|---------------------|---------------------|
| A : 下向き力アイコン | K : 高マーキング条 : ランク 2 |
| B : 下向き力マーキンググラフ | L : 平均マーキング : ランク 1 |
| C : 数値下向き力マーキングの詳細 | M : 平均マーキング : ランク 2 |
| D : 低マーキング値 : ランク 1 | N : 下向き力目標ボタン |
| E : 低マーキング条 : ランク 1 | O : 下向き力入力ボックス |
| F : 低マーキング値 : ランク 2 | P : 増減矢印 |
| G : 低マーキング条 : ランク 2 | Q : Enter ボタン |
| H : 高マーキング値 : ランク 1 | R : インジケーター矢印 |
| I : 高マーキング条 : ランク 1 | S : 実際の下向き力 |
| J : 高マーキング値 : ランク 2 | T : 警告メッセージエリア |

次のページへ

OUO6064,00005ED -40-10NOV11-7/12

(K) 高マージン条には、最高下向きカマージンに関連するランク 2 の条ユニットが表示されます。

(L) 平均マージンには、ランク 1 のすべてのゲージホイールセンサーデータの平均下向きカマージンが表示されます。

(M) 平均マージンには、ランク 2 のすべてのゲージホイールセンサーデータの平均下向きカマージンが表示されます。

目標とする下向き力の設定

1. 目標下向き力ボタン (N) を選択して、目標下向き力入力スクリーンを開きます。
2. 目標下向き力入力ボックス (O) または増減矢印 (P) を使用して、目標条ユニット下向き力を設定します。
3. 完了したら、Enter (Q) を選択します。

4. インジケーターの矢印 (R) が表示され、システムが空気圧式下向き力の圧力を増減していることを目視で確認できます。
5. 実際の下向き力 (S) は指定した時間間隔で確認され、目標下向き力に合わせる必要がある場合は自動的に調整されます。実際の下向き力 (S) が許容外のレートで目標値を下回ると、「Check pneumatic down force for leaks (空気圧式下向き力の漏れを確認してください)」という警告が警告メッセージエリア (T) に表示されます。漏れの重大度に応じて、実際の下向き力値 (S) がオレンジ色または赤色にハイライトされます。

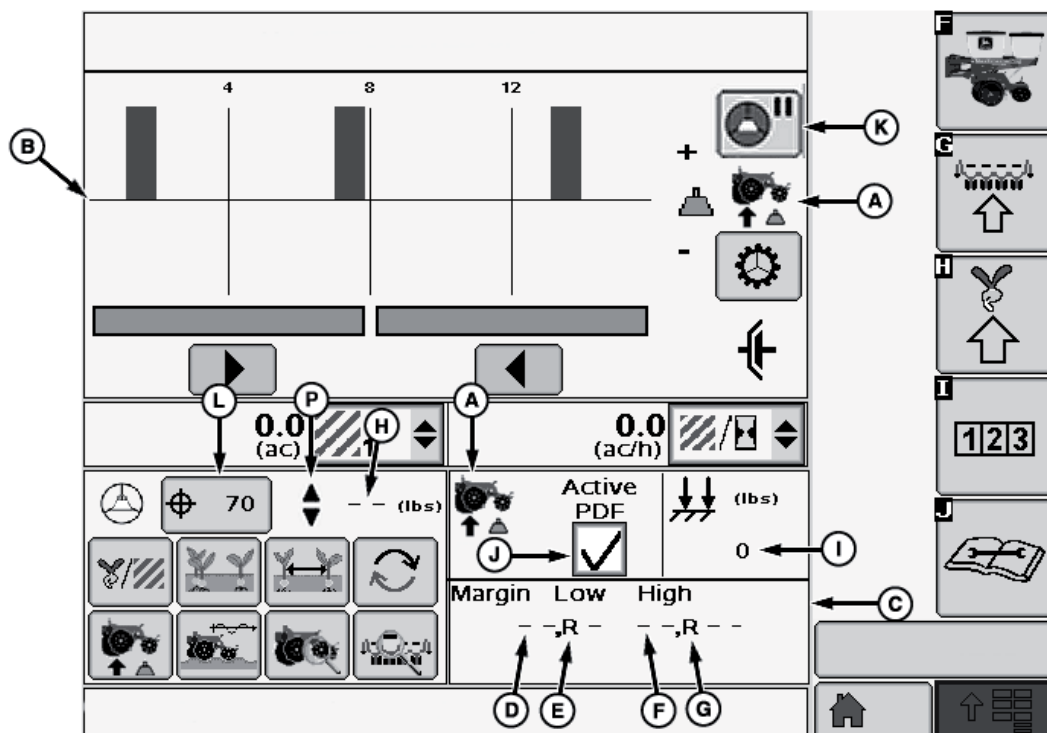
画面領域情報

QS Reset : QS リセット

次のページへ

OUO6064,00005ED -40-10NOV11-8/12

アクティブ空気圧式下向き力 (1 ランク)



(A) 下向き力アイコン。

(B) 下向き力マーキンググラフ。

(C) 数値下向き力マーキング詳細には、現在のバーグラフの情報が表示されます。

(D) 低マーキング値には、ゲージホイールセンサーで得られた最低下向き力マーキング値が表示されます。

(E) 低マーキング条には、最低下向き力マーキングに関連する条ユニットが表示されます。

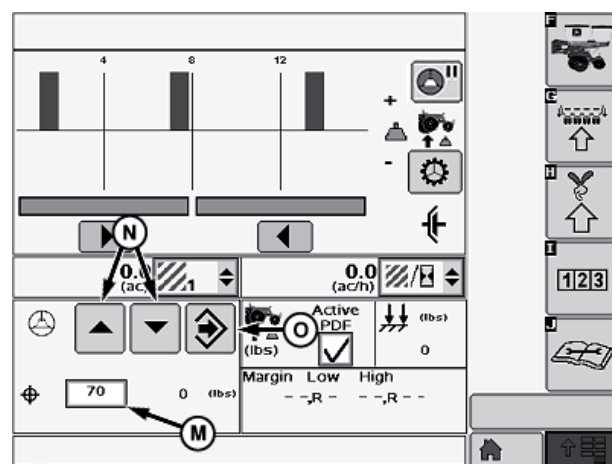
(F) 高マーキング値には、ゲージホイールセンサーで得られた最高下向き力マーキング値が表示されます。

(G) 高マーキング条には、最高下向き力マーキングに関連する条ユニットが表示されます。

(H) 実際のマーキングには、すべてのゲージホイール下向き力センサーデータの平均マーキングが表示されます。

(I) 実際の下向き力

(J) アクティブ PDF チェックボックスを使用して、アクティブ下向き力システムを有効または無効にします。アクティブ PDF が無効の場合、システムの作動特性は設定点システムの作動特性に戻り、自動下向き力調整は行われません。



A : 下向き力アイコン
B : 下向き力マーキンググラフ
C : 数値下向き力マーキングの詳細
D : 低マーキング値
E : 低マーキング条
F : 高マーキング値
G : 高マーキング条
H : 実際のマーキング
I : 実際の下向き力
J : アクティブ PDF チェックボックス

K : アクティブ PDF 一時停止ボタン
L : マーキング目標値ボタン
M : 目標マーキング入力ボックス
N : 増減矢印
O : Enter ボタン
P : インジケーター矢印

次のページへ

OUO6064,00005ED -40-10NOV11-9/12

(K) アクティブ PDF 一時停止ボタンを使用すると、事前に定義済みの時間の間、アクティブ空気圧式下向き力システムを一時的に無効にすることができます。時間間隔は、Alarms and Limits (アラームと限度値) スクリーンで設定します。

目標マージンの設定

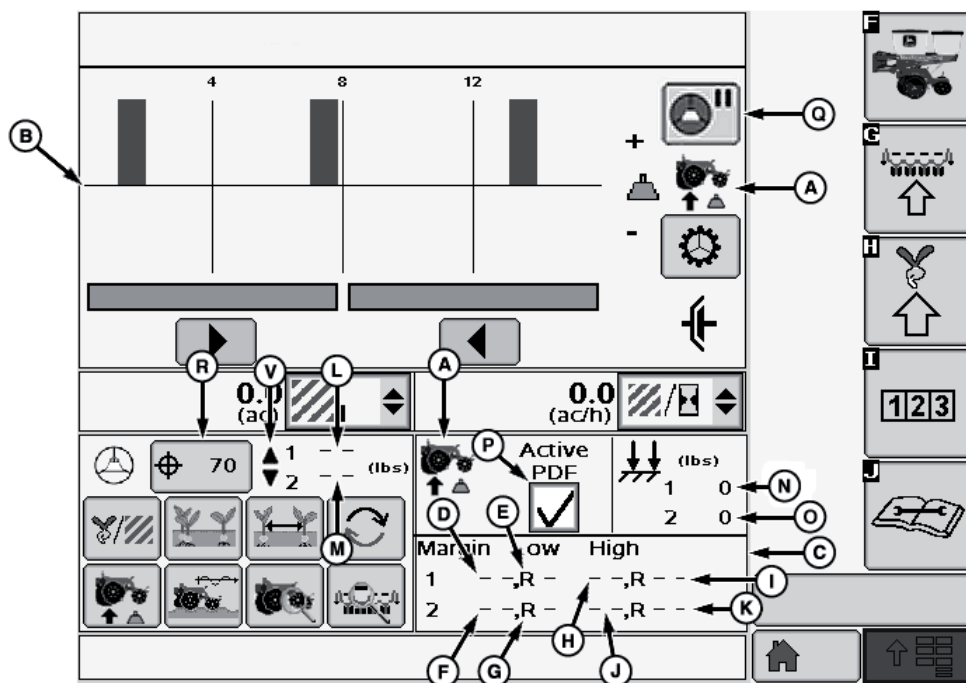
1. 目標マージンボタン (L) を選択して、目標マージン入力スクリーンを開きます。

2. 目標マージン入力ボックス (M) または増減矢印ボタン (N) を使用して目標マージンを設定します。
3. 完了したら、Enter (O) を選択します。
4. インジケータの矢印 (P) が表示され、システムが空気圧式下向き力の圧力を増減していることを目視で確認できます。
5. アクティブモードでは、システムは下向き力を自動的に調整して土壌の変動を補正し、目標マージンを維持します。

[次のページへ](#)

OU06064,00005ED -40-10NOV11-10/12

アクティブ空気圧式下向き力 2 ランク (分割条)



(A) 下向き力アイコン。

(B) 下向き力マーキンググラフ。

(C) 数値下向き力マーキング詳細には、現在のバーグラフの情報が表示されます。

(D) 低マーキング値には、ランク 1 のゲージホイールセンサーで得られた最低下向き力マーキング値が表示されます。

(E) 低マーキング条には、最低下向き力マーキングに関連するランク 1 の条ユニットが表示されます。

(F) 低マーキング値には、ランク 2 のゲージホイールセンサーで得られた最低下向き力マーキング値が表示されます。

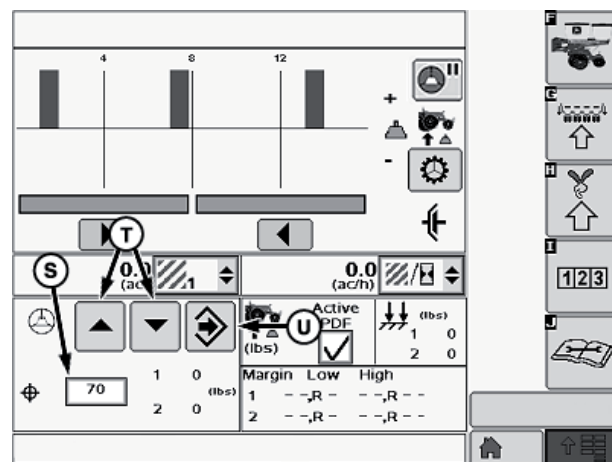
(G) 低マーキング条には、最低下向き力マーキングに関連するランク 2 の条ユニットが表示されます。

(H) 高マーキング値には、ランク 1 のゲージホイールセンサーで得られた最高下向き力マーキング値が表示されます。

(I) 高マーキング条には、最高下向き力マーキングに関連するランク 1 の条ユニットが表示されます。

(J) 高マーキング値には、ランク 2 のゲージホイールセンサーで得られた最高下向き力マーキング値が表示されます。

(K) 高マーキング条には、最高下向き力マーキングに関連するランク 2 の条ユニットが表示されます。



A: 下向き力アイコン

B: 下向き力マーキンググラフ

C: 数値下向き力マーキングの詳細

D: 低マーキング値: ランク 1

E: 低マーキング条: ランク 1

F: 低マーキング値: ランク 2

G: 低マーキング条: ランク 2

H: 高マーキング値: ランク 1

I: 高マーキング条: ランク 1

J: 高マーキング値: ランク 2

K: 高マーキング条: ランク 2

L: 実際のマーキング: ランク 1

M: 実際のマーキング: ランク 2

N: 実際の下向き力: ランク 1

O: 実際の下向き力: ランク 2

P: アクティブ PDF チェックボックス

Q: アクティブ PDF 一時停止ボタン

R: マーキング目標値ボタン

S: 目標マーキング入力ボックス

T: 増減矢印

U: Enter ボタン

V: インジケーター矢印

次のページへ

OOU6064,00005ED -40-10NOV11-11/12

(L) 実際のマージンには、ランク 1 のすべてのゲージホイール下向き力センサーデータの平均マージンが表示されます。

(M) 実際のマージンには、ランク 2 のすべてのゲージホイール下向き力センサーデータの平均マージンが表示されます。

(N) 実際の下向き力：ランク 1

(O) 実際の下向き力：ランク 2

(P) アクティブ PDF チェックボックスを使用して、アクティブ下向き力システムを有効または無効にします。アクティブ PDF が無効の場合、システムの作動特性は設定点システムの作動特性に戻り、自動下向き力調整は行われません。

(Q) アクティブ PDF 一時停止ボタンを使用すると、事前に定義済みの時間の間、アクティブ空気圧式下向き力システムを

一時的に無効にすることができます。時間間隔は、Alarms and Limits (アラームと限度値) スクリーンで設定します。

目標マージンの設定

1. 目標マージンボタン (R) を選択して、目標マージン入力スクリーンを開きます。
2. 目標マージン入力ボックス (S) または増減矢印ボタン (T) を使用して目標マージンを設定します。
3. 完了したら、Enter (U) を選択します。
4. インジケータの矢印 (V) が表示され、システムが空気圧式下向き力の圧力を増減していることを目視で確認できます。
5. アクティブモードでは、システムは下向き力を自動的に調整して土壌の変動を補正し、目標マージンを維持します。

OUO6064,00005ED -40-10NOV11-12/12

ライドダイナミクス

ライドダイナミクス

メニュー → 播種機ボタン → ライドダイナミクスボタンを選択します。

走行状況ボタン (A) を選択すると、走行状況概要スクリーンが表示されます。

走行状況実行スクリーンは、センサーノードコントローラを備えた各条ユニットに対する条ユニットの走行の質情報を表示します。各センサーノードの加速度計は条ユニットの動きの悪さの程度を測定します。

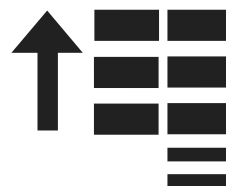
条ユニット走行情報はパーセンテージで表示されます。100% 良い走行は最適な条ユニット走行の質を示し、0% は最悪の走行の質を示します。Ride Quality at a Glance (走行の質概要) バーは、条ユニット走行が悪くなるにつれて高さが下がります。

条ユニットの過度の動きと跳ねが起こると、メーターの動作が悪くなり、条内の種子間隔と種子深さの均一性も悪化します。

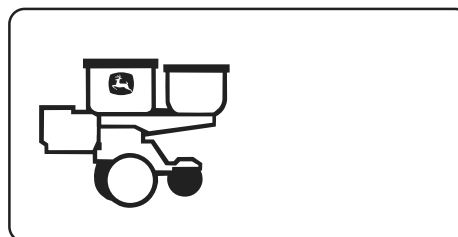
走行の質を改善するには、対地速度を減らすか、条ユニットの下向き力を減らしてください。

走行の質アラーム設定値は、「アラームと限度値の設定」ページで設定できます。既定値は 90% です。

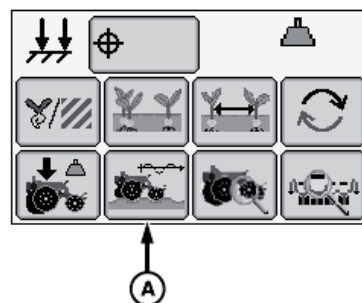
A : 走行状況ボタン



メニュー



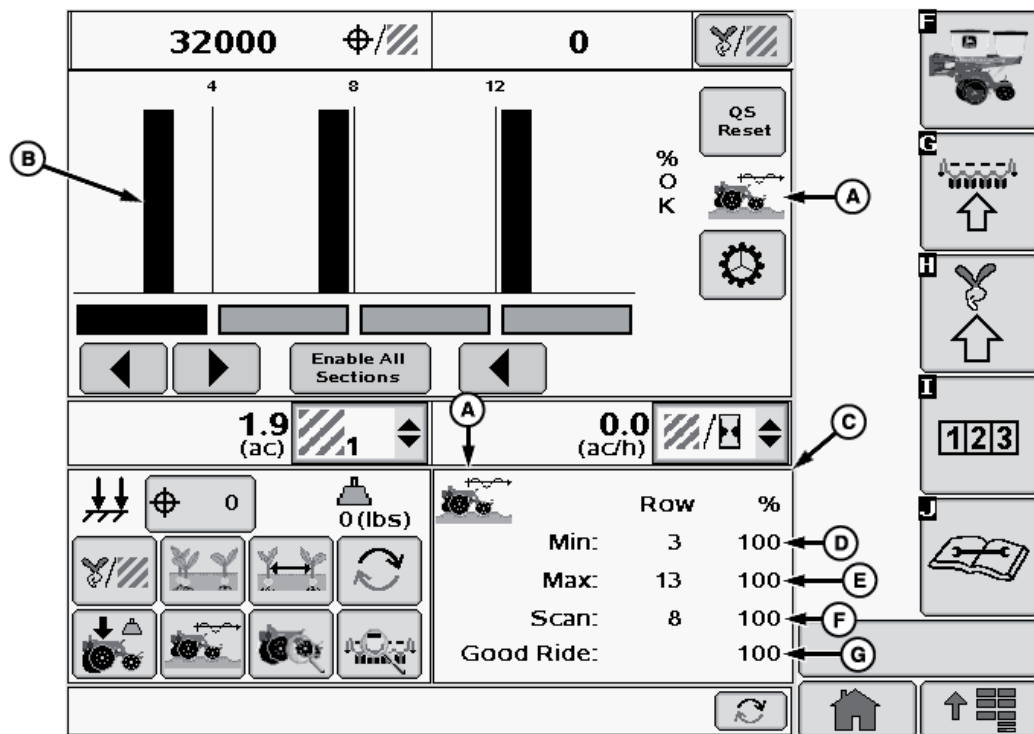
播種機ボタン



走行状況ボタン

次のページへ

OUO6064,0000194 -40-20JUL10-1/2



A : 走行状況アイコン

B : 良い走行グラフのパーセンテージ

C : 走行状況詳細スクリーン

D : 最小条良い走行

E : 最大条良い走行

F : スキャン条良い走行

G : 播種機平均良い走行

ライドダイナミクスの概要画面

(A) 走行状況アイコン

(B) 良い走行グラフのパーセンテージ

(C) 走行状況詳細スクリーンには現在のバーグラフの情報が
あります。

(D) 最小条良い走行

(E) 最大条良い走行

(F) スキャン条良い走行

(G) 播種機平均良い走行

画面領域情報

QS Reset : QS リセット

Enable All Sections : 全てのセクションをオンにする

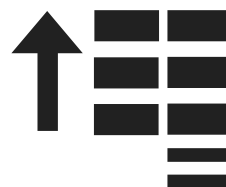
Row : 条

条詳細

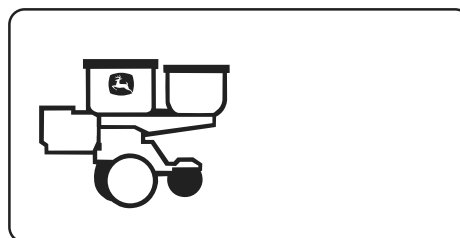
メニュー → 播種機ボタンを選択します。

条詳細ページボタン (A) を選択すると、条詳細ページが表示されます。

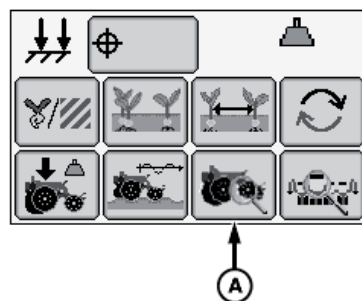
A : 条詳細ボタン



メニュー



播種機ボタン



条詳細ボタン

次のページへ

OUO6064,00005F0 -40-10NOV11-1/2

Planter - Totals

Row Details

 ← (A)

Row	1 ← (B)	
Population	0	(seeds/ac) ← (C)
Singulation	0 %	← (D)
Multiples	0 %	← (E)
Skips	0 %	← (F)
Seed Spacing CV	0.00	← (G)
Average Spacing	0.0	(in) ← (H)
Ride Quality	--	% ← (I)
Down Force	--	(lb) ← (J)
Down Force Margin	--	(lb) ← (K)

(L) → 

A : 次の条ボタン

B : 条選択入力ボックス

C : 播種数フィールド

D : 単一化フィールド

E : 複数播種フィールド

F : スキップフィールド

G : 種子間隔変動係数

H : 平均間隔フィールド

I : Ride Quality (走行の質)

J : 下向き力フィールド

K : 下向き力マージンフィールド

L : メインボタンへ戻る

このスクリーンは条毎のアクティブな播種データを表示し、オペレータの方は条毎の動作を比較できます。

(A) Row advance (次の条) ボタンは条の詳細のコラムを順番に次の条に進めます。

(B) Row selection (条選択) 入力ボックスでは、オペレータの方は見たい条番号を入力できます。

(C) Population (播種数) フィールドはエリア当たりの種子数を表示します。

(D) Singulation (単一化) パーセンテージ

(E) Multiples (複数播種) パーセンテージ

(F) Skips (スキップ) パーセンテージ

(G) 種子間隔変動係数 (CV)

(H) Average spacing (平均間隔)

(I) Ride Quality (走行特質)

(J) Down Force (下向き力)

(K) Down force margin (下向き力マージン)

(L) 「メインに戻る」 ボタンはスクリーンをこの前のビューに戻します。

画面領域情報

Planter : Totals : 播種機 : トータル

Row Details : 条詳細

Row : 条

Population : 種子密度

Singulation : 単一化

Multiples : 複数播種

Skips : スキップ

Seed Spacing CV : 種子間隔 CV

Average Spacing : 平均間隔

Ride Quality : Ride Quality (走行特質)

Down Force : 下向き力

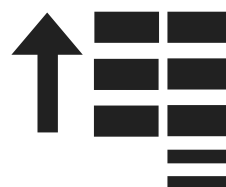
Down Force Margin : 下向き力マージン

播種機の詳細

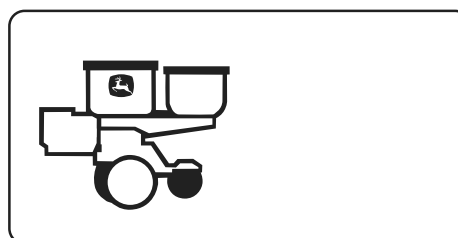
メニュー → 播種機ボタンを選択します。

播種機詳細ページボタン (A) を選択すると、播種機詳細ページが表示されます。

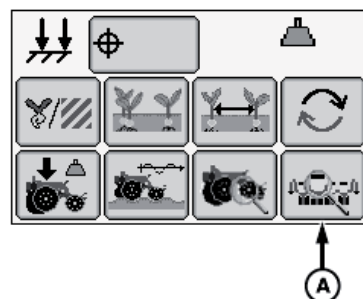
A : 播種機詳細ページボタン



メニュー

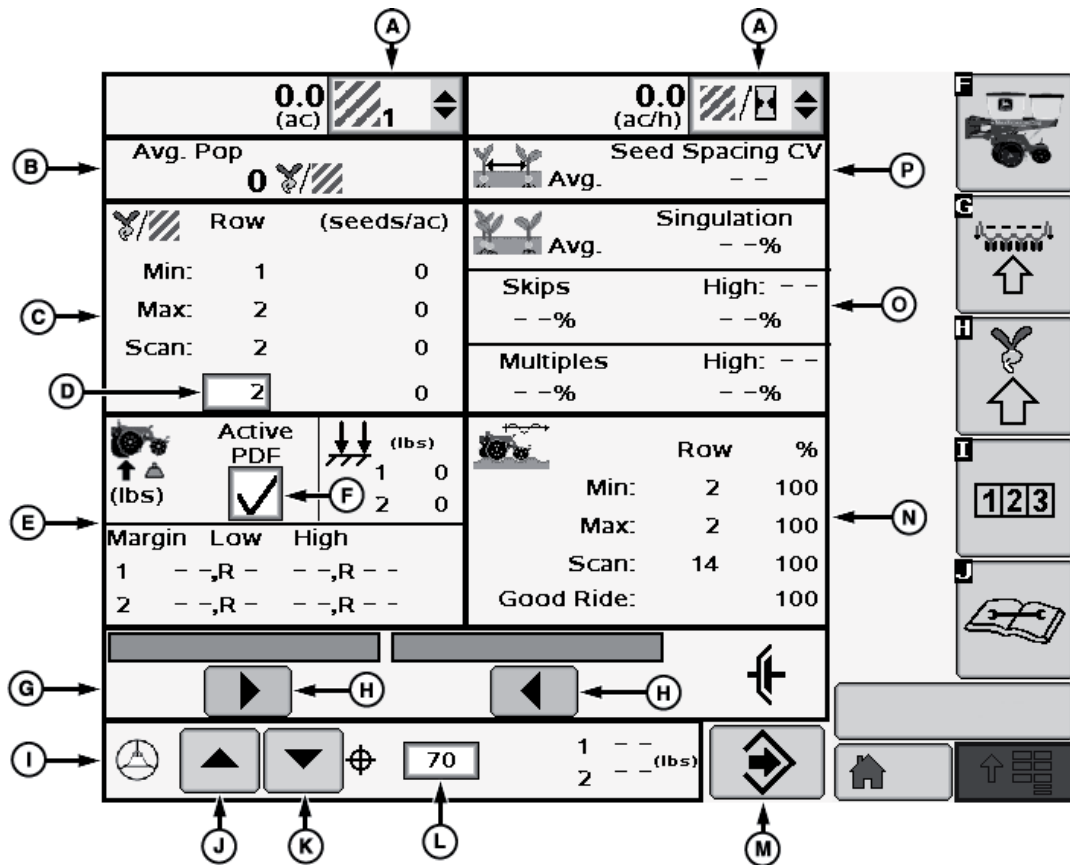


播種機ボタン



次のページへ

OUO6064,00005F1 -40-10NOV11-1/4



A: リストボックス

B: 平均播種数

C: 播種数

D: 条選択入力ボックス

E: 下向き力 (アクティブ下向き力)

F: アクティブ PDF チェックボック

G: セクションコントロール

H: セクションコントロールボタン

I: 空気圧式下向き力の調節

J: ステップ増加ボタン

K: ステップ減少ボタン

L: 空気圧式下向き力目標マージン入

M: リターンボタン

N: 走行状況

O: 種子シンギュレーション

P: 種子間隔変動係数

播種中、播種機詳細画面に実行中の播種情報が表示されます。機械停止中はスクリーンは更新されません。機械が動き始めると、スクリーンは更新を再開します。

播種機の詳細ページには次の各項があります。

(A) リストボックスには次の情報とオプションが表示されます。

- フィールドエリア 0
- フィールドエリア 1
- フィールドエリア 2
- 時間当たりのエリア
- 真空センサーの読み値
- トラクター速度

(B) Average Population (平均播種数) は次の情報を表示します。

- 平均播種数

(C) Seed Population (播種数) は次の情報とオプションを表示します。

- 最小条播種数
- 最大条播種数
- スキャン条播種数
- 条選択入力ボックス

Row selection (条選択) 入力ボックス (D) で、オペレータは種子密度をモニターする個々の条を選択できます。

次のページへ

OUO6064,00005F1 -40-10NOV11-2/4

(E) 下向き力は次の情報を表示します。

- 合計マージン
- 低条マージン
- 高条マージン
- 平均下向き力マージン

(F) アクティブ PDF チェックボックスでは、アクティブ下向き力を有効または無効にすることができます (装備されている場合)。

(G) セクションコントロールには、次の情報とオプションが表示されます。

- 播種中のアクティブな条
- 無効な条
- 手動セクションコントロールボタン (H)

(H) セクションコントロールボタンを使用して、枕地や水路で必要に応じて条ユニットのオンとオフを手動で切り替えることができます。

E : 下向き力表示

Margin	Low	High	Avg.
	--,R	--,R	--

単一設定点 (アクティブ対応)

Margin	Low	High	Avg.
1	--,R	--,R	--
2	--,R	--,R	--

2 設定点

Margin	Low	High
	--,R	--,R

アクティブコントロール (1 ランク)

Margin	Low	High
1	--,R	--,R
2	--,R	--,R

アクティブコントロール (2 ランク)

次のページへ

OUC6064,00005F1 -40-10NOV11-3/4

(I) Pneumatic Down Force Adjust (空気圧式下向き力調節) は次の情報とオプションを表示します。

- ステップ増加ボタン
- ステップ減少ボタン
- 空気圧式下向き力目標入力ボックス
- 実際の空気圧式下向き力出力フィールド

(J) ステップ増加ボタンは、ステップ値入力ボックスで設定した量だけ下向き力圧力を増加させます。「SeedStar™ 2 セットアップ：初期システム構成」セクションの「組み込みの空気圧式下向き力空気圧センサー」を参照してください。

(K) ステップ減少ボタンは、ステップ値入力ボックスで設定した量だけ下向き力圧力を減少させます。「SeedStar™ 2 セットアップ：初期システム構成」セクションの「組み込みの空気圧式下向き力空気圧センサー」を参照してください。

空気圧式下向き力目標マージン入力ボックス (L) で、オペレータはシステムがモニターすべき特定の目標圧力を入力できます。

(M) リターンボタンを押すとメイン播種機スクリーンに戻ります。

(N) このエリアには、次の Ride Dynamics (走行状況) の割合が表示されます。

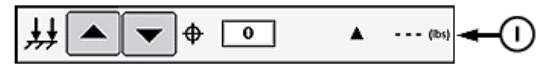
- 最小条良い走行
- 最大条良い走行
- スキャン条良い走行
- 総播種機良い走行

(O) このエリアには、次の Seed Singulation (種子シンギュレーション) の割合が表示されます。

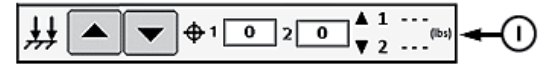
- 総単一化
- 総スキップ
- 最もスキップの多い条
- 総複数播種
- 最も複数播種の多い条

(P) 種子間隔変動係数 (CV) には、次の情報が表示されます。

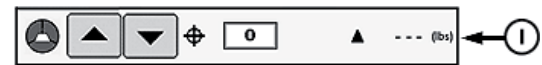
- 播種機全体での平均変動係数値



単一設定点下向き力



2 設定点下向き力



1 ランクアクティブマージン



2 ランクアクティブマージン

I : 空気圧式下向き力調整の表示

画面領域情報

Avg. Pop : 平均種子密度

Row : 条

Min: : 最小

Max: : 最大

Scan: : スキャン

Active PDF : アクティブ PDF

Low: : 低

High: : 高

Avg. : 平均

Seed Spacing CV : 種子間隔 CV

Singulation : 単一化

Skips : スキップ

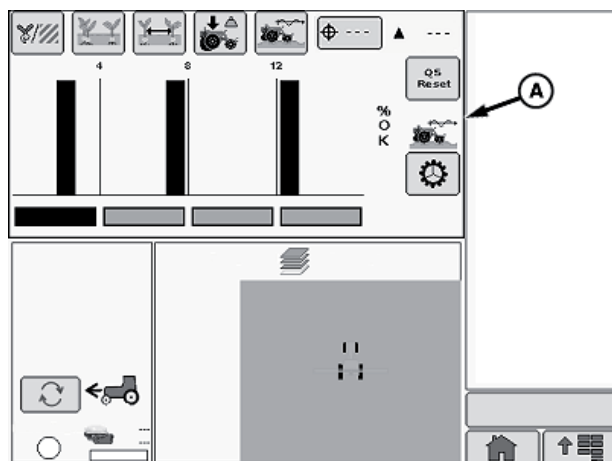
Multiples : 複数播種

Good Ride: : 良好な走行

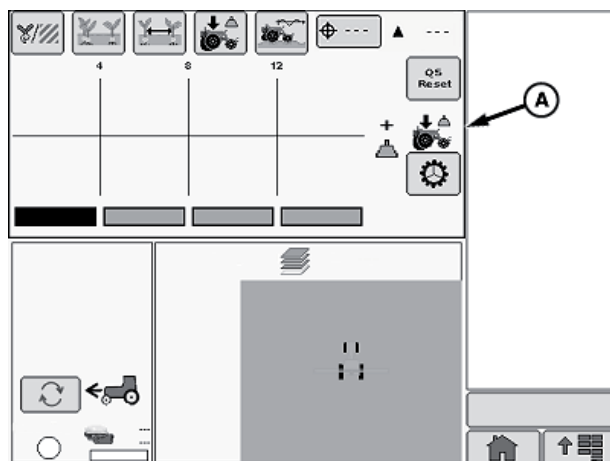
ハーフスクリーンのレイアウト

注記：ハーフスクリーンのレイアウトと複数のホームページは、John Deere™ SeedStar™ 2 モニターを John Deere™ Greenstar™ ディスプレイと共に使用する場合にのみ使用できます。

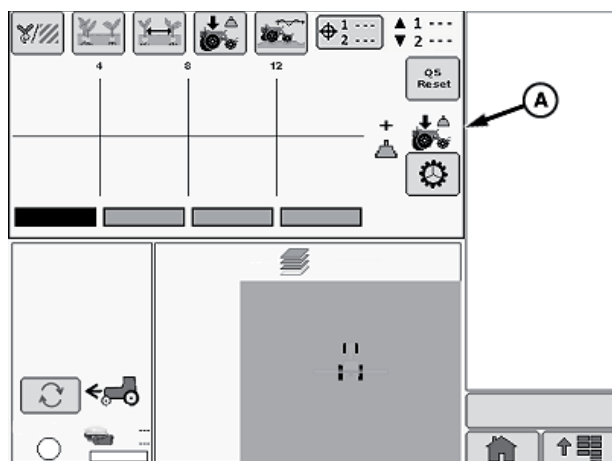
注記：ハーフスクリーンのレイアウトは、レイアウトマネージャで設定する必要があります。



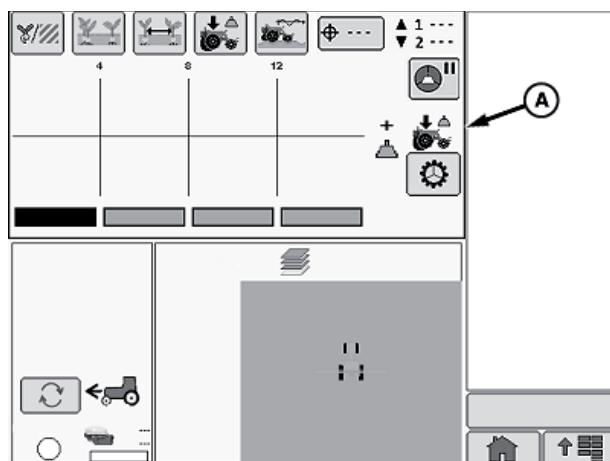
播種機概要 (走行状況)



播種機概要 (単一設定点下向き力)



播種機概要 (2 設定点下向き力)

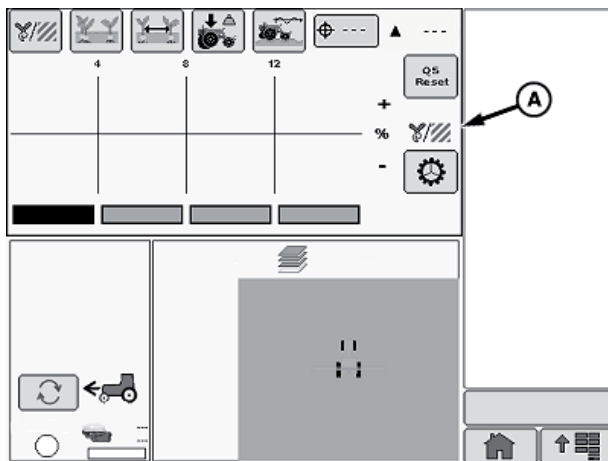


播種機概要 (アクティブ下向き力 (2 センサー))

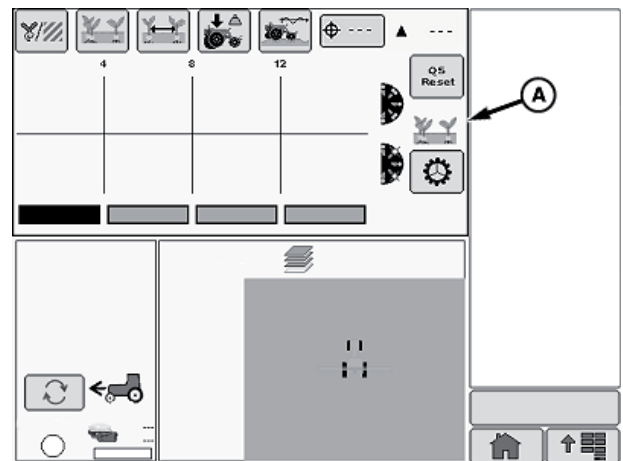
A : ハーフスクリーン

次のページへ

OUO6064,00005F2 -40-10NOV11-1/2



播種機概要 (種子密度)



播種機概要 (播種単一化)

半幅スクリーン (A) レイアウトを選択した場合、スクリーンエリアに提示される情報は少なくなります。エラーメッセージは、半幅スクリーンでは現れません。音声の信号でエラーが示された場合は、フルスクリーンモードにしてエラーメッセージを見てください。

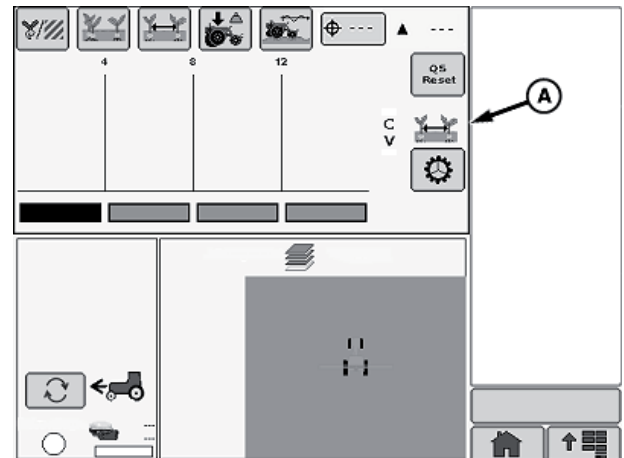
スクリーンレイアウトの設定方法 (「モニター使用法」セクションの「スクリーンレイアウトマネージャ」を参照してください)。

フルスクリーンモードにして構成、トータル、診断の各ソフトキーを使用するには、メニュー → 播種機アプリケーションボタンを選択します。

画面領域情報

QC Reset : QC リセット

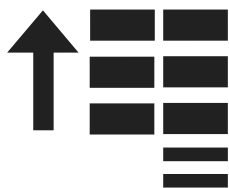
A : 半幅スクリーン



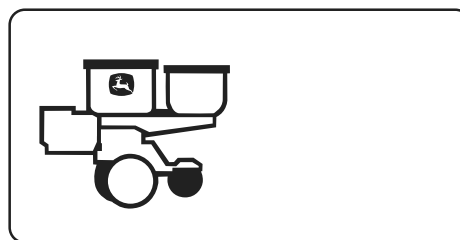
播種機概要 (種子間隔変動係数)

カウンターと計算

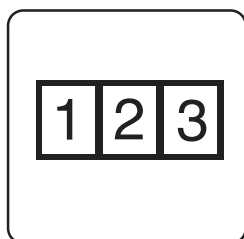
面積カウンター、種子数／時間、種子数／面積、
空になるまでの面積



メニュー



播種機ボタン

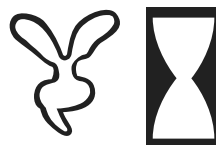


トータルソフトキー

→ 0

エリアカウンター

空になるまでのエリア



播種時間



エリア当たりの種子数の平均



ゼロボタン

1. メニュー → 播種機ボタン → トータルソフトキー → トータルタブを選択します。

スクリーンアイテム：

- 調節可能なエリアカウンター 2 つ
- 調節できないトータルエリアカウンター
- 調節できない播種時間カウンター

- エリア当たりの種子数の平均カウンター
- アラームを発するまでにゼロまで数える調節可能なカウンター

2. Area Counter (エリアカウンター) 1 または 2 の入力ボックスを選択し、ゼロを入力してカウンターをクリアするか、値を入力して前のカウントを継続します。

次のページへ

OUO6064,00001D2 -40-30JUN10-1/2

3. **Area Until Empty (空になるまでのエリア)** 入力ボックスを選択してカウントダウンするエリアを入力します。カウントがゼロに達するとフルページで警告が現れ、音響警報が発せられます。ある量の種子がカバーできる面積を計算するには、「種子見積もりの計算」を参照します。その値を「空になるまでのエリア」入力ボックスに入力します。ホッパが空になる前にアラームが出るように設定するには、種子がカバーするよりも少しだけ小さい値を入力します。
4. **Seeding Hours (播種時間)** は種子が実際にまかれている時間を記録します。**Seeding Hours** は種子センサーが種子の流れを検出しているときのみカウントします。
5. 新しいフィールドに入力したとき、または農作物のタイプを変更したときには、「Average Seeds Per Area (エリア

当たりの平均種子数)」をクリアにするため、**Zero (ゼロ)** ボタンを選択します。このカウンターは、実際に種を播かれた面積に、種子センサーの検出する実際の総種子数から平均を割り出します。

画面領域情報

Planter Totals : 播種機トータル

Totals : 総量

ac : エーカー

ha : ヘクタール

h : 時間数

avg sds/ac : 1 エーカー当たりの平均種子数

avg sds/ha : 1 ヘクタール当たりの平均種子数

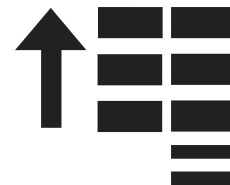
OUO6064,00001D2 -40-30JUN10-2/2

繰出装置スプロケット計算

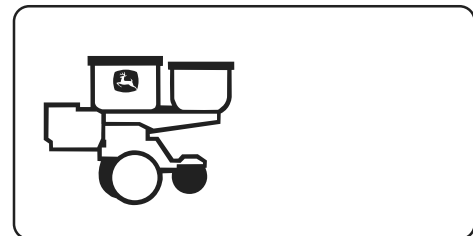
重要 : 計算が正常に機能するには、モニターは機械とレート設定に完全に設定されている必要があります。

1. **メニュー** → **播種機ボタン** → **トータルソフトキー** → **Calc (計算)** タブ → **Transmission (繰出装置)** ドロップダウンを選択します。
2. **Target Population (目標播種数)** を入力ボックスに入力します。
3. ドロップダウンメニューで **Disk Type (ディスクタイプ)** を選択します。

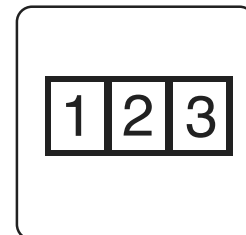
推奨する繰出値が現れます。



メニュー



播種機ボタン



トータルソフトキー

OUO6064,00001D3 -40-29JUN10-1/1

バッグ単位の種子推定量

重要：計算が正常に機能するには、モニターは機械とレート設定に完全に設定されている必要があります。

1. **メニュー** → **播種機ボタン** → **トータルソフトキー** → **Calc (計算)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Seed Estimator (種子見積もり)** を選択します。
3. **Calculated By (計算方法)** ドロップダウンボックスから **Bag (バッグ)** を選択します。
4. **Population** 入力ボックスを選択し、目標種子密度を入力します。
5. **Seeds/bag** 入力ボックスを選択し、各種子バッグに入れる種子数を入力します。
6. **バッグあたりの重量**の入力ボックスを選択し、スクリーンに表示された単位でバッグの重量を入力します。
7. **バッグ**の選択：入力ボックスを選択し、ホッパーにあげられた種子バッグの数を入力します。
8. 「area until empty (空になるまでのエリア)」に、凡そのエリアの大きさが自動的に計算されて示されます。この値を **トータルタブ** → **Area Until Empty (空になるまでのエリア)** 入力ボックスに入力して、アラームを有効にします。少しだけ小さめの値を入力して、ホッパーが実際に空になる前にアラームが出るように設定します。

スクリーン下部はまた、あるエリアに必要な種子バッグの数を計算するのにも使用します。

1. ここまでのデータを正確に入力します。
2. **Area** 入力ボックスを選択し、播種予定エリアを入力します。
3. このエリアをカバーするために必要なバッグの概数は自動的に計算され、**バッグ**ボックスに表示されます。

画面領域情報

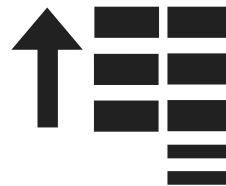
Planter Calculations : 播種機計算

Calc : 計算

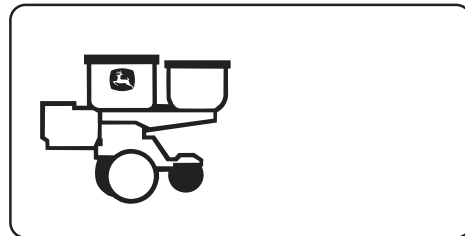
Seed Estimator : 種子見積もり

Calculated By : 計算方法

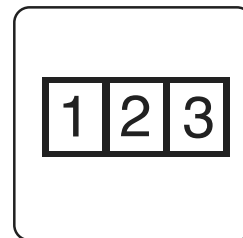
Bag : バッグ



メニュー



播種機ボタン



トータルソフトキー

Population : 播種数

seeds/ac : 1 エーカー当たりの種子数

seeds/ha : 1 ヘクタール当たりの種子数

Seeds/bag : バッグ当たりの種子数

Lbs/bag : バッグ当たりのポンド値

kg/bag : バッグ当たりのキログラム値

Area : エリア

Bags : バッグ

ac : エーカー

ha : ヘクタール

in/seed : 種子当たりのインチ

cm/seed : 種子当たりのセンチメートル

seed/ft : フィート当たりの種子数

seed/m : メートル当たりの種子数

in rows : インチ条

cm rows : センチメートル条

ユニット単位の種子推定量

重要：計算が正常に機能するには、モニターは機械とレート設定に完全に設定されている必要があります。

1. メニュー → 播種機ボタン → トータルソフトキー → Calc (計算) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Seed Estimator (種子見積もり)** を選択します。
3. **Calculated By (計算方法)** ドロップダウンボックスから **Unit (単位)** を選択します。
4. **Population** 入力ボックスを選択し、目標種子密度を入力します。
5. **Seeds/unit** 入力ボックスを選択し、各種子容器に入れる種子数を入力します。
6. **ユニットあたりの重量**の入力ボックスを選択し、スクリーン上の単位で種子容器の重量を入力します。
7. **単位**の選択：入力ボックスを選択し、ホッパーに入れる種子容器の数を入力します。
8. 「area until empty (空になるまでのエリア)」に、凡そのエリアの大きさが自動的に計算されて示されます。この値を **トータルタブ → Area Until Empty (空になるまでのエリア)** 入力ボックスに入力して、アラームを有効にします。少しだけ小さめの値を入力して、ホッパーが実際に空になる前にアラームが出るように設定します。

スクリーン下部はまた、あるエリアに必要なユニットの数を計算するのにも使用します。

1. ここまでのデータを正確に入力します。
2. **Area** 入力ボックスを選択し、播種予定エリアを入力します。
3. この面積をカバーするために必要なユニットの概数は自動的に計算され、**Units (単位)** ボックスに表示されます。

画面領域情報

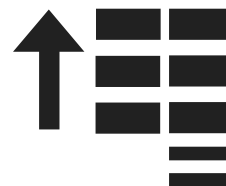
Planter Calculations : 播種機計算

Calc : 計算

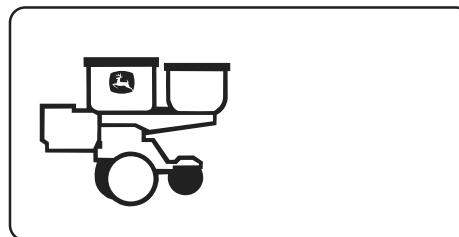
Seed Estimator : 種子見積もり

Calculated By : 計算方法

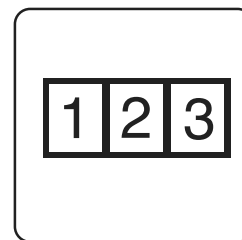
Unit : ユニット



メニュー



播種機ボタン



トータルソフトキー

Population : 播種数

seeds/ac : 1 エーカー当たりの種子数

seeds/ha : 1 ヘクタール当たりの種子数

Seeds/unit : ユニット当たりの種子数

Lbs/unit : ユニット当たりのポンド値

kg/unit : ユニット当たりのキログラム値

Area : エリア

Units : ユニット

ac : エーカー

ha : ヘクタール

in/seed : 種子当たりのインチ

cm/seed : 種子当たりのセンチメートル

seed/ft : フィート当たりの種子数

seed/m : メートル当たりの種子数

in rows : インチ条

cm rows : センチメートル条

重量での種子推定量

重要：計算が正常に機能するには、モニターは機械とレート設定に完全に設定されている必要があります。

1. メニュー → 播種機ボタン → トータルソフトキー → Calc (計算) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Seed Estimator (種子見積もり)** を選択します。
3. **Calculated By (計算方法)** ドロップダウンボックスから **Weight (重量)** を選択します。
4. **Population** 入力ボックスを選択し、目標種子密度を入力します。
5. **Seed Size** 入力ボックスを選択し、1 kg (lb) あたりの種子数を入力します。
6. **Total Weight (総重量)** 入力ボックスを選択し、ホップに入れる種子の総重量を入力する。
7. 「area until empty (空になるまでのエリア)」に、凡そのエリアの大きさが自動的に計算されて示されます。この値を **トータルタブ → Area Until Empty (空になるまでのエリア)** 入力ボックスに入力して、アラームを有効にします。少しだけ小さめの値を入力して、ホップが実際に空になる前にアラームが出るように設定します。

スクリーン下部はまた、あるエリアに必要な重量を計算するのにも使用します。

1. ここまでのデータを正確に入力します。
2. **Area** 入力ボックスを選択し、播種予定エリアを入力します。
3. このエリアをカバーするのに要する重量の大凡の数は自動的に計算され、**Total Weight (総重量)**：ボックスに表示されます。

画面領域情報

Planter Calculations：播種機計算

Calc：計算

Seed Estimator：種子見積もり

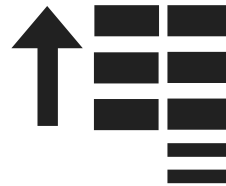
Calculated By：計算方法

Weight：重量

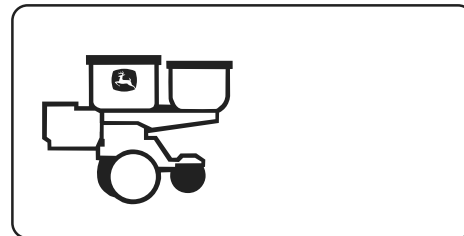
Population：播種数

seeds/ac：1 エーカーあたりの種子数

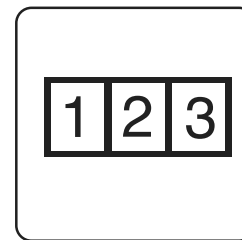
seeds/ha：1 ヘクタールあたりの種子数



メニュー



播種機ボタン



トータルソフトキー

Seed Size：種子サイズ

seeds/lb：ポンドあたりの種子数

seeds/kg：キログラムあたりの種子数

Area：エリア

ac：エーカー

ha：ヘクタール

lb：ポンド

kg：キログラム

in/seed：種子あたりのインチ

cm/seed：種子あたりのセンチメートル

seed/ft：フィートあたりの種子数

seed/m：メートルあたりの種子数

in rows：インチ条

cm rows：センチメートル条

lb/ac：1 エーカーあたりのポンド値

kg/ha：1 ヘクタールあたりのキログラム値

Total Weight：総重量

真空計算

重要：計算が正常に機能するには、モニターは機械とレート設定に完全に設定されている必要があります。

1. メニュー → 播種機ボタン → トータルソフトキー → Calc (計算) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Vacuum** を選択します。
3. **Seeds per kg (lb.)** (キログラム当たりの種子 (ポンド)) 入力ボックスを選択し、種子のサイズを入力します。
4. **Disk Type** (ディスクタイプ) ドロップダウンボックスを選択し、メーターに取り付けられたディスクのタイプを選択します。
5. **Seed Disk** (種子ディスク) ドロップダウンボックスを選択し、メーターに取り付けられたディスクを選択します。

重要：推奨する真空レベルは単なる開始点です。適切な単一化ができるように真空レベルを上下に調節してください。

推奨する真空レベルと実際の真空レベルの読み値はスクリーン下部に表示されます。

画面領域情報

Planter Calculations : 播種機計算

Calc : 計算

Vacuum : 真空

seeds/lb : ポンド当たりの種子数

seeds/kg : キログラム当たりの種子数

Disk Type : ディスクタイプ

Corn : トウモロコシ

Soybeans : 大豆

Cotton : 綿

Sorghum : ソルガム

Sunflower : ヒマワリ

Edible Beans : 食用大豆

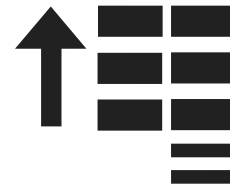
Peanuts : ピーナツ

Sugar Beets : 砂糖大根

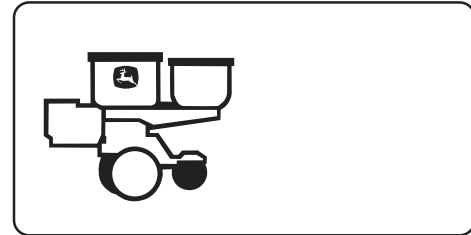
Seed Disk : 種子ディスク

Suggested V : 推奨する真空

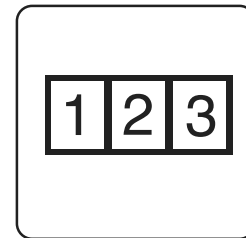
Actual Vacuum : 実際の真空



メニュー



播種機ボタン



トータルソフトキー

可変液肥施肥機

可変施肥機の概要

可変施肥機 (VRF) システムは Original GreenStar™ ディスプレイ、または GreenStar™ ディスプレイの Original GreenStar™ モードで独自にモニターされます。Original GreenStar™ モードに入るには、**メニュー → Original GreenStar モニターボタン**を選択します。

注記：可変施肥機システムは他社の ISO 11783 準拠のディスプレイ上で動作しません。

Original GreenStar モニターの画面には警告メッセージは表示されません。音響警報が鳴った場合は、SeedStar™ 2 画面に戻ってメッセージを確認してください。

可変速施肥は次の 3 つの基本構成要素で成り立っています。

1. Original GreenStar™ モードの Original GreenStar™ ディスプレイ。
2. 播種機フレームに取り付けられた SeedStar™ 可変速施肥コントローラ。このコントローラはポンプの回転数、ピストンのストローク、対地速度、走行距離をモニターします。対地速度と走行距離はレーダー入力から得ます。
3. 肥料用可変排水量ピストンポンプ。

SeedStar™ 可変施肥機システムでは、オペレータは播種中にキャビンから施肥率を変えることができます。

- 施肥レートは異なる土壌のタイプや、灌漑された、また乾燥した土壌に対して調節できます。
- システムには 5 つの異なる施肥レートをプログラムできます。播種中は、オペレータの方はプログラムレートされたのどれでも選択して施肥量の変更ができます。
- 2 台の別個のポンプを異なるレートにプログラムできます。

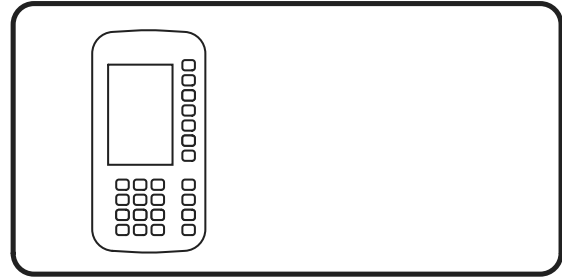
地表で駆動されるメカニズムがポンプを回転させる動力を供給します。ひとたびプログラムすると、施肥レートは対地速度に関わりなく一定になります。

ポンプの出力範囲には 2 つあります。高い、または低い範囲は異なるスプロケットの組合せで決定されます。出力レートはどちらの範囲でも可変です。

お使いの播種機ポンプと供給システムのモデルについての具体的な情報は、播種機オペレータマニュアルを参照してください。

レートを選択すると、コントローラはポンプ回転速度、ピストンのストローク、走行距離をモニターして実際の施肥レートを計算します。計算された薬量が選択したレートと異なる場合は、コントローラはピストンのストロークを調節して選択したレートに合うようにします。真の対地速度はレーダーまたは CAN バスからの GPS の対地速度信号で求めます。実装速度はポンプの回転速度から間接的に求めます。コントローラは異なる速度の読み値から滑りのパーセンテージを計算し、ポンプのストロークを変化してこれを補正します。すべりが予め決められた値を超した場合は、警告が発せられます。

GreenStar は Deere & Company の商標です。
SeedStar は Deere & Company の商標です。



オリジナル GreenStar モニターボタン

システムが正しく動作するためには、次の構成部品がアクティブまたは接続されている必要があります。

- 接触ドライブまたは地表ホイールドライブ
- レーダーまたは GPS 対地速度信号
- ポンプ回転数センサー
- ポンプストロークポジションセンサー

施肥システムには、分流式と中央マニホールドの 2 種類の構成があります。

- 分流器は肥料の圧力を維持しつつ、流れを制御する装置です。分流器は施肥レートの変更に際して最大の柔軟性を発揮します。
- 中央マニホールドシステムは全体的なシステム圧力範囲内でいくらかの調整ができます。各条にあるオリフィスが肥料の流れを制御します。レートの増大と共に圧力も増加します。圧力があるレベルに達すると、システムに損傷を与えずにそれ以上流れを増加することができなくなります。

ユーザーには様々な警告や注意事項が出されます。次にいくつか例を挙げます。

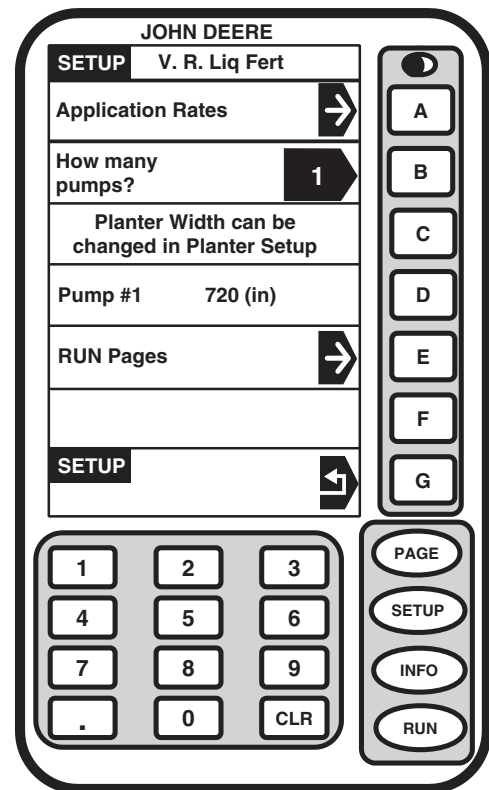
- No power detected on motor drive (モータードライブに動力無し)
- Over or under application ! (施肥量過少または過多 !)
- Pump position sensor not detected (ポンプポジションセンサー検出出来ず)
- Pump 1 has no response to control (ポンプ 1 コントロールに対して応答無し)
- VRF system problem detected (VRF システムに問題発生) Pump Number 2 calculated rates inaccurate (ポンプ 2 の計算上のレートが不正確)
- VRF system sprocket change detected (VRF システムスプロケットの変更を検出) Pump Number 1 recalibrated (ポンプ 1 再校正)
- Lost communications with mobile processor (モバイルプロセッサとの通信途絶え)
- Battery voltage out of range (バッテリー電圧範囲外)

OUO6064,00001FA -40-09JUL10-1/1

施肥率

1. **SETUP (設定)** → **V.R. Liq Fert** を選択します。
2. キー「**B**」を選択し、機械にあるポンプの台数を入力します。
3. 施肥レートオプションを選択します。

画面領域情報		
SETUP	Variable Rate Liquid Fertilizer (可変液肥施肥機)	
Application Rates (施肥レート)		A
ポンプ台数?		B
播種機幅は播種機設定で変更可能		C
ポンプ No.1 720 in		D
実行ページ		E
		F
SETUP		G



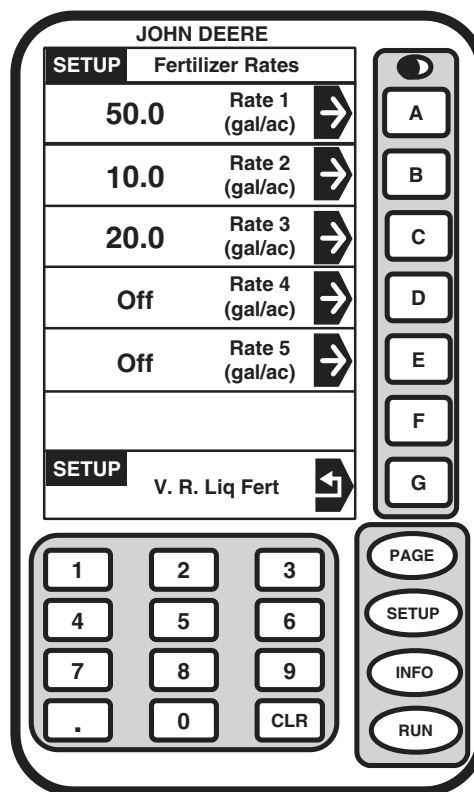
次のページへ

OUO6074,0001077 -40-30JUL09-1/3

注記：2 台のポンプを入力する場合は、同じレートか異なるレートを適用するようにポンプを設定してください。

4. **A～E** キーを選択してレートを設定します。

画面領域情報		
SETUP	施肥率	
50.0 レート 1 (gal/acre)		A
10.0 レート 2 (gal/acre)		B
20.0 レート 3 (gal/acre)		C
オフ レート 4 (gal/acre)		D
オフ レート 5 (gal/acre)		E
		F
SETUP 可変液肥施肥機		G

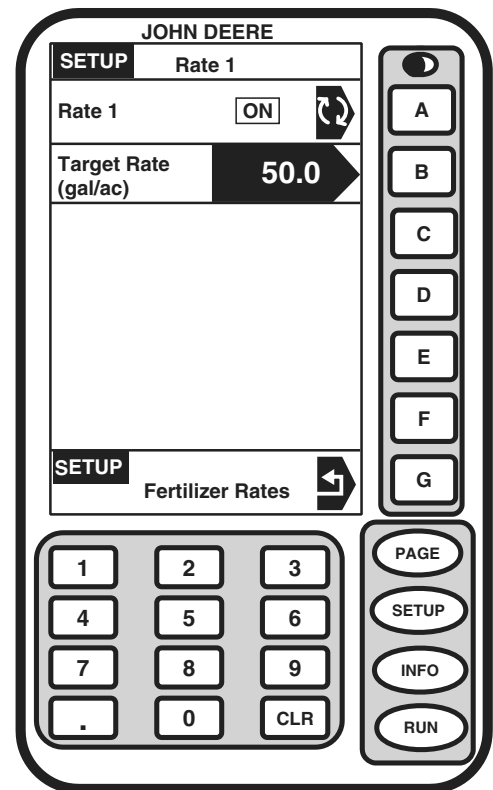


次のページへ

OUC6074,0001077 -40-30JUL09-2/3

5. キー、**A** を選択してレートオン、オフ間を切り替える。レートは、実行ページがオンになっているときにのみ、そのオプションとして使用できます。
6. キー、**B** を選択し、テンキーでレートを入力します。

画面領域情報		
SETUP	レート 1	
レート 1 「オン」		A
目標レート (gal/acre) 50.0		B
		C
		D
		E
		F
SETUP 施肥率		G



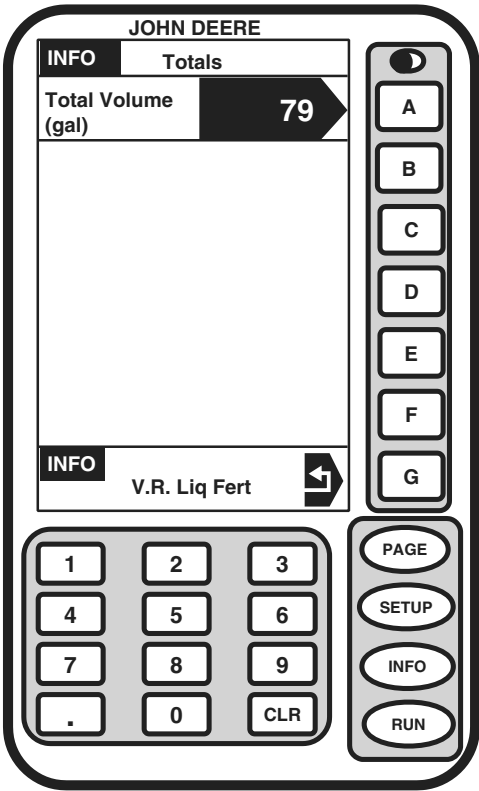
OUO6074,0001077 -40-30JUL09-3/3

VRF 総量

INFO (情報) → V.R. Liq Fert → Totals (トータル)

表示されている値は最後にゼロ点調整をしてからの総量です。
A キー、CLR (クリア) キーの順に選択して値をゼロにします。

画面領域情報		
情報	トータル	
総量 (gal) 79		A
		B
		C
		D
		E
		F
情報 可変液肥施肥機		G



OUO6074,0001078 -40-30JUL09-1/1

VRF システムテスト

このテストは可変速施肥のポジションセンサーと回転数センサーの動作を確認します。

1. **INFO (情報)** → **V.R. Liq Fert** → **Diagnostics (診断)** → **System Test (システムテスト)** を選択します。

2. **INCREASE (増加)** がハイライトされるまで **Pump Direction (ポンプ方向)** キーを選択します。

注記：ジョグ時間はミリ秒単位で測定されます。999 ミリ秒は約 1 秒です。

3. **Jog Time (ジョグ時間)** キーを選択し、999 を入力します。

注記：ジョグボタンを押すたびにモーターは 1 秒間アクティブになります。

4. モーターが上限値に達して停止するまで **Pump Jog (ポンプジョグ)** キーを選択し続けます。上限では Pump Jog Position (ポンプジョグパーセンテージ) は 100 となります。

5. **DECREASE (減少)** がハイライトされるまで **Pump Direction (ポンプ方向)** キーを選択します。

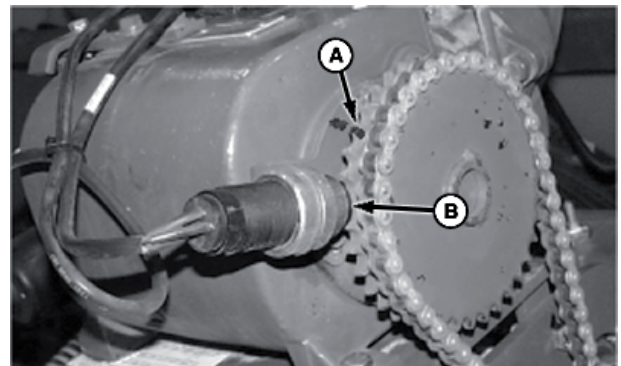
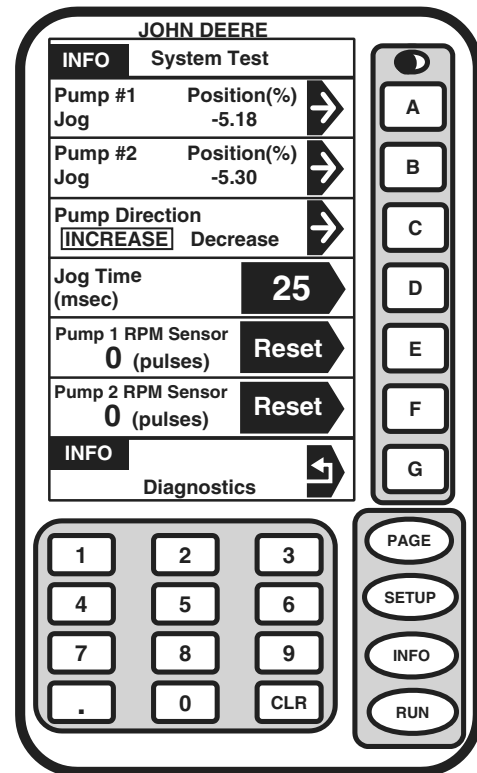
6. モーターが下限に達して停止するまで **Pump Jog (ポンプジョグ)** を何度も選択します。下限での Pump Jog Position (ポンプジョグ位置) パーセンテージはゼロパーセントとなります。

7. ポンプ方向を増加するように設定し、**Pump RPM Sensor (ポンプ回転数センサー)** リセットキーを選択します。

8. 参照点としてポジションセンサー sprocket の歯 (A) とポンプハウジングに印を付けます。

9. ポンプが 1 回転 (黒線) するまで接触駆動タイヤを回転します。パルス 35 個は 1 回転を意味します。

回転速度センサーが sprocket 1 回転当たり 35 パルスを記録しなかった場合、センサー (B) を sprocket の歯から 2 mm (5/64 in) になるように調節します。再度テストします。まだセンサーが 1 回転当たり 35 パルスを記録しなかった場合、センサーを交換します。



A : スプロケットの歯
B : センサー

画面領域情報		
情報	システムテスト	
Pump Number 1 Jog Position (%) -5.18 (ポンプ番号 1 ジョグ位置 (%) -5.18)		A
ポンプ No.2 ジョグ位置 (%) -5.30		B
ポンプ方向「増加」減少		C
ジョグ時間 (ミリ秒) 25		D
ポンプ No.1 回転数センサー 0 (パルス) リセット		E
ポンプ No.2 回転数センサー 0 (パルス) リセット		F
情報 診断		G

警告メッセージ

WARNING (警告) は個々のモジュールや Green Star ディスプレイが発し、オペレータの方に知るべき重大な問題や「状況」を通知します。オペレータの方は通常先に進む前に一旦作業を停止し、警告を起こすこうした「問題や状況」を正してください。警告はフルページディスプレイで表示されます。ディスプレイ上部のセクションに表示されるタイトルは「WARNING」(警告)です。WARNING (警告)の例としては播種機が条に播種をしていない、播種機が播種をしているのに対地速度がゼロ(対地速度センサーの故障を検出)などがあります。WARNING (警告)はオペレータの方に提示する最高レベルの目に見えるアラームです。原因となっている「状態、状況」を解決することなく警告をキャンセルすると、その「状況」への継続的な警報としてディスプレイ下部に「CAUTION (注意)」が表示されます。同時に2つ以上の発生した場合は、キー「G」を使用して WARNING (警告) 間の切り替えができます。

CAUTION (注意) は個々のモジュールや Green Star ディスプレイによって生成され、オペレータが知るべき限度値を超えた機能や「状況」の発生をオペレータに通知します。注意メッセージは「G」ラインに表示されます。「注意」の例として、播種機の条の種子密度が指定された高低の限度を超えている、ホッパーレベルが低い、またはオペレータが確認した「警告」が「注意」メッセージに降格して「G」ラインに表示されている場合などがあります。CAUTION (注意) はオペレータの方に提示する中レベルの目に見えるアラームです。

Advisories (注記) は「G」ラインに表示されるオペレータへのエラーメッセージで、たとえば、定数として許容範囲外の値の入力などの不適切な「行為」について通知します。これはオペレータに見えるように表示される最低レベルのアラームです。

OUO6074,0000688 -40-01NOV07-1/1

可変施肥機警告

警告：施肥過多

注記：この警告の後には「Over Application! Pump #1 at min. setting」という「G」ラインの注意が続きます。

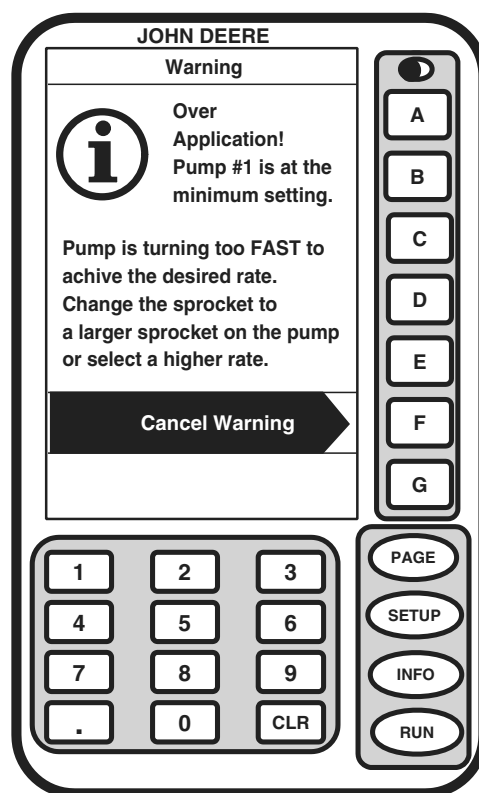
この警告は、ポンプの設定が最低まで調整されているにもかかわらず施肥量が多すぎる場合に出されます。大きなスプロケットを取り付けてポンプの速度範囲を変えるか、より高いレートを選択する必要があります。この警告には関連した注意もあります。この警告をクリアにすると、注意が発せられます。

画面領域情報

Over Application! Pump #1 is at the minimum setting. : 施肥過多！ポンプ No. 1 は最小設定。

Pump is turning too FAST to achieve the desired rate. Change the sprocket to a larger sprocket on the pump or select a higher rate. : ポンプは設定レートに対して高速で回転し過ぎ。ポンプのスプロケットを大きなものに変更するか、より高いレートを選択する。

Cancel Warning : 警告のキャンセル



次のページへ

OUO6074,0000688C -40-30JUL09-1/7

警告：施肥過少！

注記：この警告の後には「Under Application! Pump #1 at max. setting」という「G」ラインの注意が続きます。

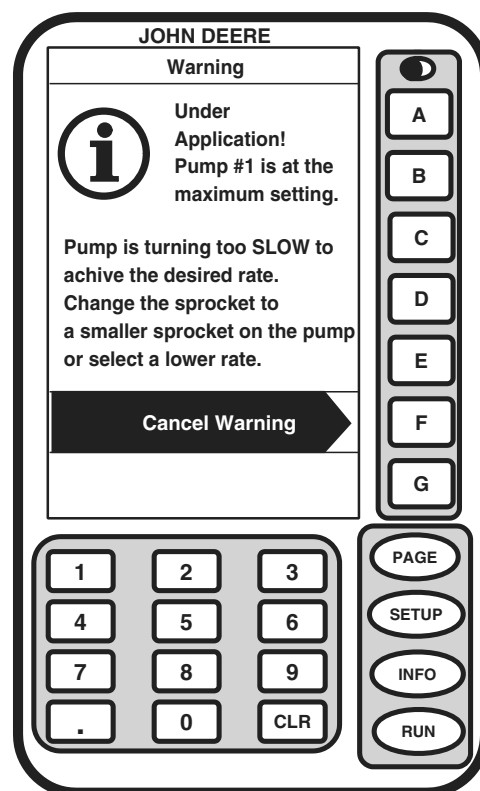
この警告は、ポンプの設定が最高まで調整されているにもかかわらず施肥量が少なすぎる場合に出されます。小さなスプロケットを取り付けてポンプの速度範囲を変えるか、より低いレートを選択する必要があります。この警告には関連した注意もあります。この警告をクリアにすると、注意が発せられます。

画面領域情報

Under Application! Pump #1 is at the maximum setting. : 施肥過少！ポンプ No. 1 は最大設定。

Pump is turning too SLOW to achieve the desired rate. Change sprocket to a smaller sprocket on the pump or select a lower rate. : ポンプは設定レートに対して低速で回転し過ぎ。ポンプのスプロケットを小さなものに変更するか、より低いレートを選択する。

Cancel Warning : 警告のキャンセル



次のページへ

OUO6074,000068C -40-30JUL09-2/7

警告 : Pump Position Sensor Not Detected (ポンプポジションセンサー検出出来ず)

注記 : この警告の後には、「Pump Sensor Fail」という「G」ラインの注意が続きます。

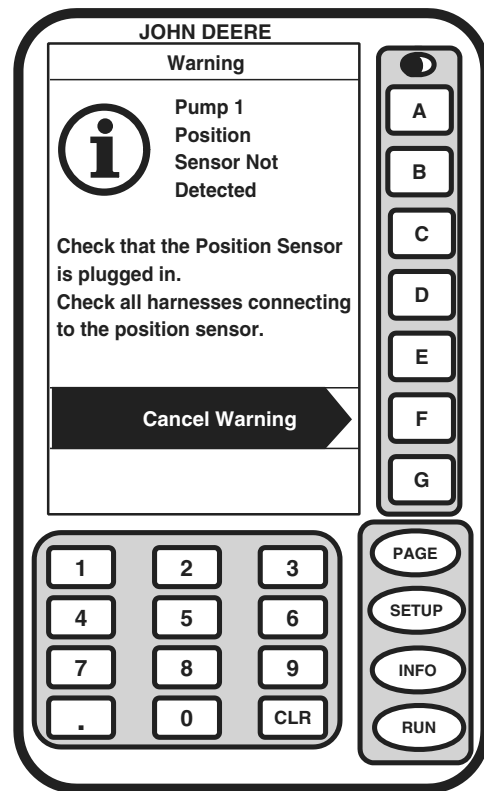
この WARNING (警告) は、ポジションセンサーからの信号が来なかった場合に発せられます。この警告には関連した注意もあります。この警告をクリアにすると、注意が発せられます。

画面領域情報

Pump 1 Position Sensor Not Detected : Pump 1 Position Sensor Not Detected (ポンプ 1 ポジションセンサー検出出来ず)

Check that the Position Sensor is plugged in. Check all harnesses connecting to the position sensor. : ポジションセンサーが挿入されていることを確認する。ポジションセンサーに接続されているハーネスを全て点検する。

Cancel Warning : 警告のキャンセル



次のページへ

OUO6074,000068C -40-30JUL09-3/7

警告 : No Pump Response To Control Command (コントロールのコマンドに対するポンプからの応答が無い)

注記 : この警告の後には、「Pump not responding. Check System」という「G」ラインの注意が続きます。

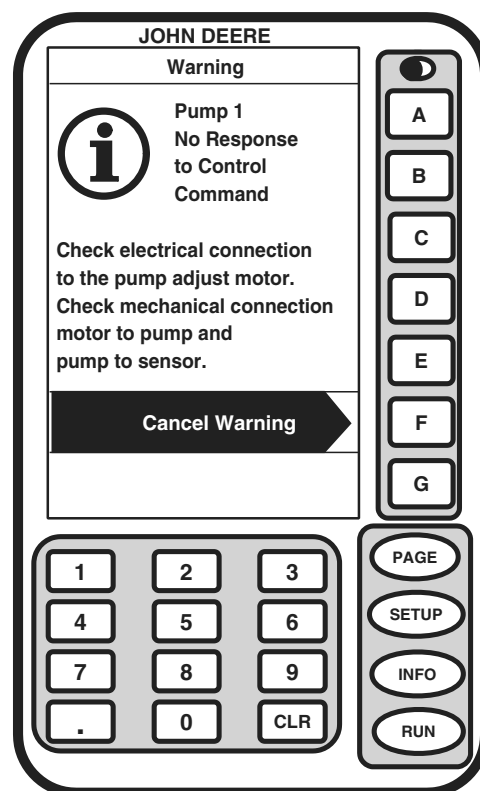
この警告は、ポンプの調整モーターからの信号が来なかった場合に出されます。この警告には関連した注意もあります。この警告をクリアにすると、注意が発せられます。

画面領域情報

Pump 1 No Response to Control Command : Pump 1 No Response to Control Command (コントロールのコマンドに対するポンプ No. 1 からの応答が無い)

Check electrical connection to the pump adjust motor. Check mechanical connection motor to pump and pump to sensor. : ポンプ調整モーターへの配線を点検してください。モーターからポンプへ、ポンプからセンサーへの機械的接続を点検してください。

Cancel Warning : 警告のキャンセル



次のページへ

OUC6074,000068C -40-30JUL09-4/7

警告 : V.R. Fert System Problem. (可変施肥機システムの問題です) Calculated rates may not be accurate. (計算レートが正確ではない可能性があります)

注記 : この警告の後には「Pump #1 Calculated Rate more than 10% off Target.」という「G」ラインの注意が続きます。

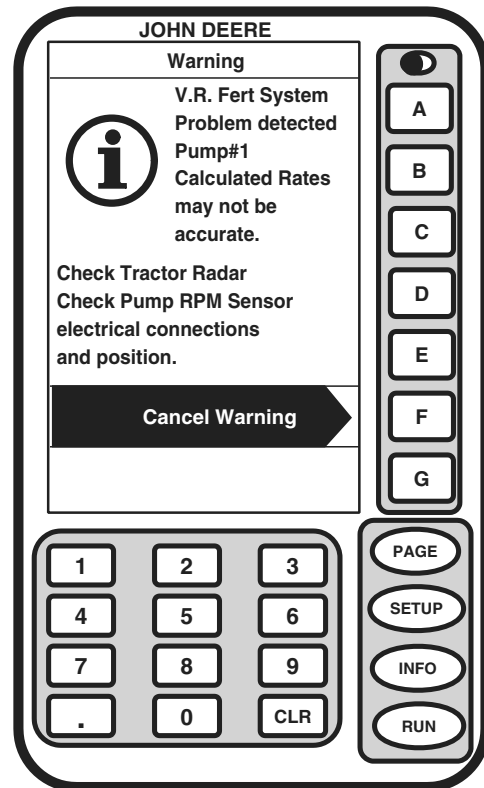
この警告は、計算レートが目標レートよりも 10%以上異なる場合に発せられます。この警告には関連した注意もあります。この警告をクリアにすると、注意が発せられます。

画面領域情報

V.R. Fert System Problem detected Pump #1 Calculated Rates may not be accurate. : 可変速施肥システムの問題がポンプ No. 1 を検出しました。計算されたレートは正確ではない可能性があります。

Check Tractor Radar Check Pump RPM Sensor electrical connections and position. : トラクターレーダーチェックポンプの回転速度センサーの配線と位置を点検してください。

Cancel Warning : 警告のキャンセル



次のページへ

OUO6074,000068C -40-30JUL09-5/7

**警告 : V.R. Fert. V.R. Fert. System sprocket change detected.
(可変速施肥システムスプロケットの変更を検出)**

注記 : この警告の後には、「Pump #1 sprocket change detected.」(ポンプ No.1 スプロケットの変更が検出されました)という「G」ラインの注意が続きます。

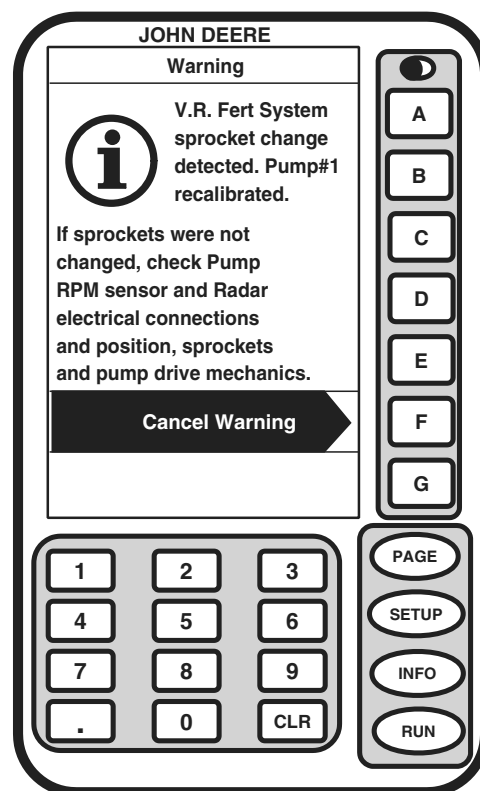
この WARNING (警告) はセンサーがモーターの調節を検出することなくポンプの施肥が変更されたときに発せられます。この警告には関連した注意もあります。この警告をクリアにすると、注意が発せられます。

画面領域情報

V.R.Fert System sprocket change detected. Pump #1 recalibrated. : 可変速施肥システムスプロケットの変更を検出 ポンプ 1 再較正

If sprockets were not changed, check Pump RPM sensor and Radar electrical connections and position, sprockets and pump drive mechanics. : スプロケットが変更されなかった場合は、ポンプ回転速度センサー、電気配線と位置、スプロケット、ポンプ駆動機構をチェックしてください。

Cancel Warning : 警告のキャンセル



次のページへ

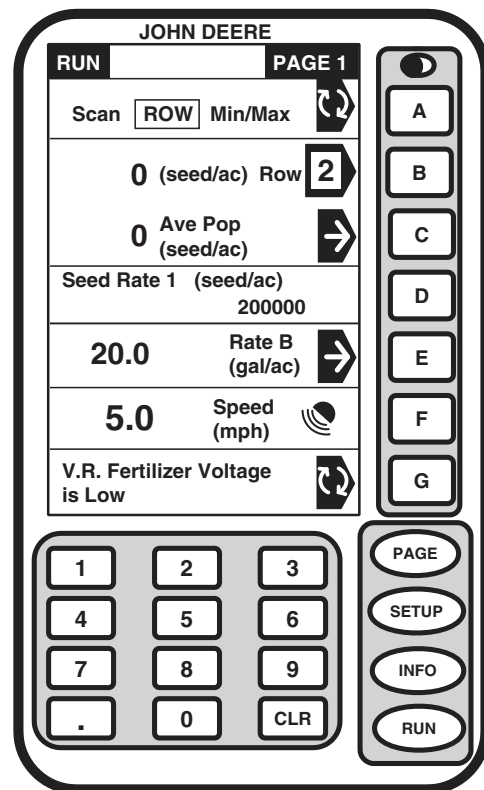
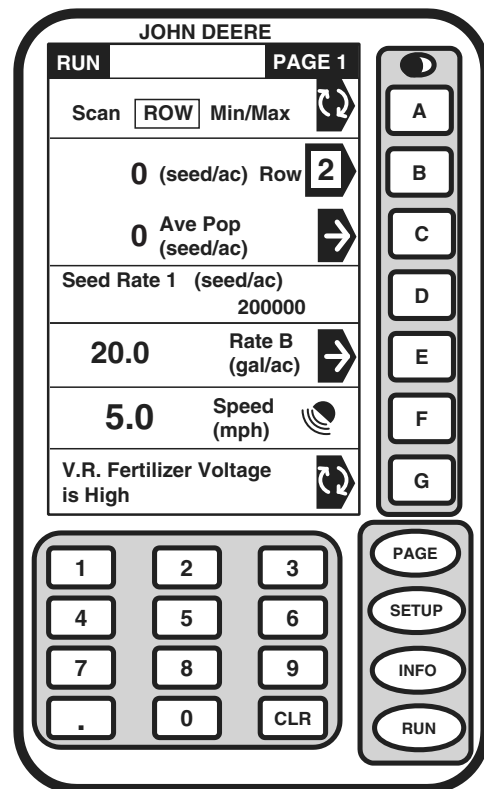
OUO6074,000068C -40-30JUL09-6/7

注意：可変施肥機高／低電圧

この注意は可変施肥機電圧が高すぎたり低すぎたりする場合に発せられます。

画面領域情報			
RUN (実行)		ページ 1	
スキャン [条] 最小／最大			A
0 (seed/acre) 条			B
0 平均種子密度 (seed/acre)			C
種子レート 1 (seed/acre) 200000			D
20.0 レート B (gal/acre)			E
速度 5.0 (mile/h)			F
Variable Rate Fertilizer Voltage is Low (可変速施肥電圧が高い)			G

画面領域情報			
RUN (実行)		ページ 1	
スキャン [条] 最小／最大			A
0 (seed/acre) 条			B
0 平均種子密度 (seed/acre)			C
種子レート 1 (seed/acre) 200000			D
20.0 レート B (gal/acre)			E
速度 5.0 (mile/h)			F
Variable Rate Fertilizer Voltage is Low (可変速施肥電圧が低い)			G

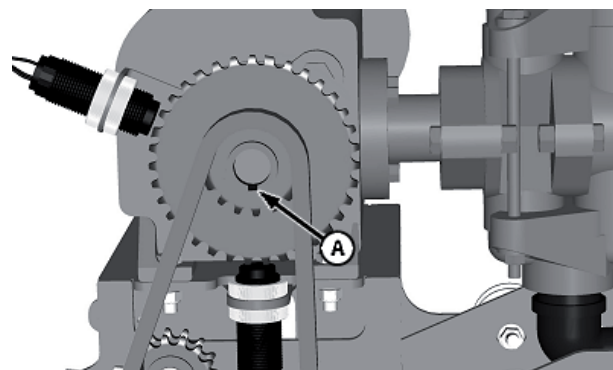


不使用時の解除方法

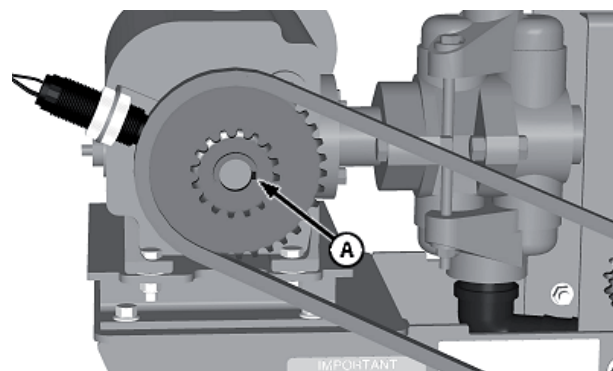
重要：1770NT 24 条播種機などのダブルポンプシステムは、ポンプのチェーンが再取り付けされた時にお互いに 90 度の角度になったキー溝があり、そうでない場合は機械に損傷が起こります。

肥料システムを使用しない場合、駆動チェーンをポンプから取り外します。

A：キー溝



前部ポンプ



後部ポンプ

OUO6074,0000C1A -40-08APR04-1/1

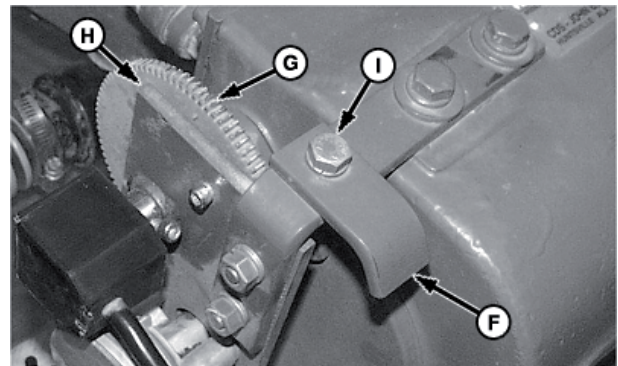
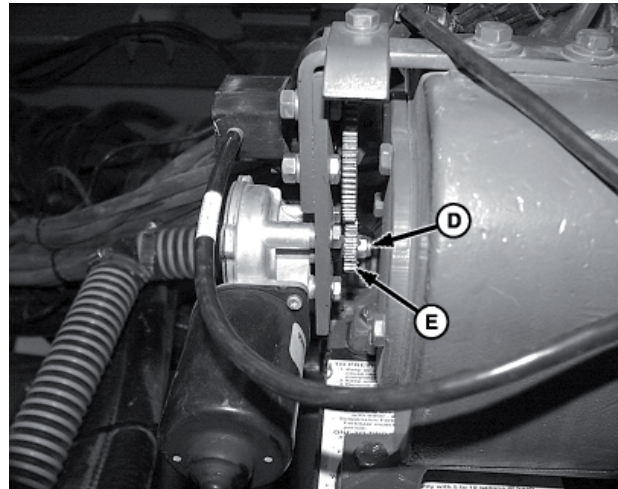
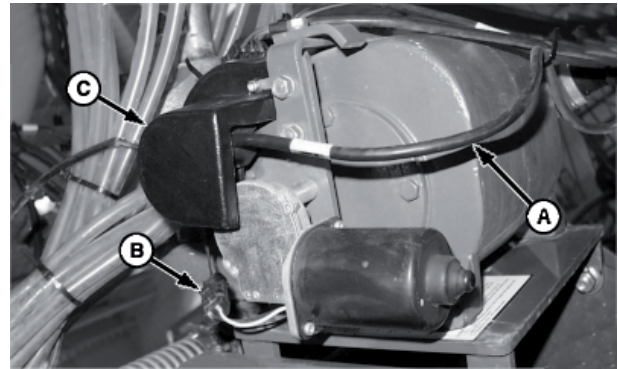
マニュアルオーバーライド

電子システム故障の際は、ポンプをマニュアルでロックして固定の施肥レートにすることができます。オペレータの方はこの機能で、固定のレートで施肥を継続できます。

1. 実施オペレータマニュアルの施肥レート表からポンプの設定を決定します。
2. ポジションセンサーハーネス (A) とモーターハーネス (B) の接続を外します。
3. カバー (C) を取り外します。
4. ロックナット (D) 小スプロケット (E) を取り外します。
5. 修理をし、部品を再度取り付け直すまで、カバー、ロックナット、小スプロケットを安全な場所に保管します。

注記：ポンプがすでにロックダウンモードに入っている場合、ロックダウンブラケット (F) を緩める必要があります。

6. 大ギア (G) を時計回りに完全に回転します。時計回りに完全に回した位置はポンプ設定「2」になります。
7. ブラケットの角 (H) に沿ってよく見て、「2」に最も近い歯にマークを付けます。
8. スプロケットを時計回りに回すにつれてブラケットの角 (H) を通り過ぎる歯の数を数えます。表で歯の数を見、これがポンプの設定番号を表します。必要に応じて、スプロケット上にこの数をマーク付けできます。
9. 設定ができれば、ロックダウンブラケット (F) のボルト (I) を緩め、ブラケットを位置まで回転してスプロケットの歯と噛み合うようにし、スプロケットを位置にロックします。ロックダウンブラケットを締めます。



- A : ポジションセンサーハーネス
 B : モーターハーネス
 C : カバー
 D : ロックナット
 E : 小スプロケット
 F : ロックダウンブラケット
 G : 大ギア
 H : ブラケットコーナー
 I : ボルト

ゼロ調節点を超した歯の数で表されるポンプの設定	
ポンプの設定番号	歯数
ポンプ設定 No. 2	時計回りに完全に回って歯の数 0 個
ポンプ設定 No. 3	7 個
ポンプ設定 No. 4	14 個
ポンプ設定 No. 5	21 個
ポンプ設定 No. 6	28 個
ポンプ設定 No. 7	36 個
ポンプ設定 No. 8	45 個
ポンプ設定 No. 9	56 個
ポンプ設定 No. 10	時計回りに完全に 1 周

10. ロックダウン後 10 分間使用してからレートを確認し、ロックダウンが動いていないことと希望のレートが得られていることを確認します。

液体肥料センサー診断

1. トラクターをオフにします。キーをアクセサリーの位置に入れます。
2. センサーの配線が適切に接続されていることを確認します。

センサーが 1 つだけ使用されている場合は、これは必ず LEFT FERT のラベルの付いた線に接続します。

3. センサーの数が正しく選択されているようにします。

播種機ボタン → Planter Configuration (播種機の設定) ソフトキー → Sensors (センサー) タブ → Fertilizer (肥料) ドロップダウン → Sensors (センサー) ドロップダウンを選択します。機械のセンサーの数を入力します。

4. センサーは較正され、正しくゼロ点調節されているようにします。

- calibration (較正) 入力ボックスの各センサーにセンサー較正数、37.5 を入力する。
- 肥料マニホールドにたまった圧力を逃がし、次いで各センサーの ZERO (ゼロ) ボタンを押す。

5. 電圧が正しいことを確認します。

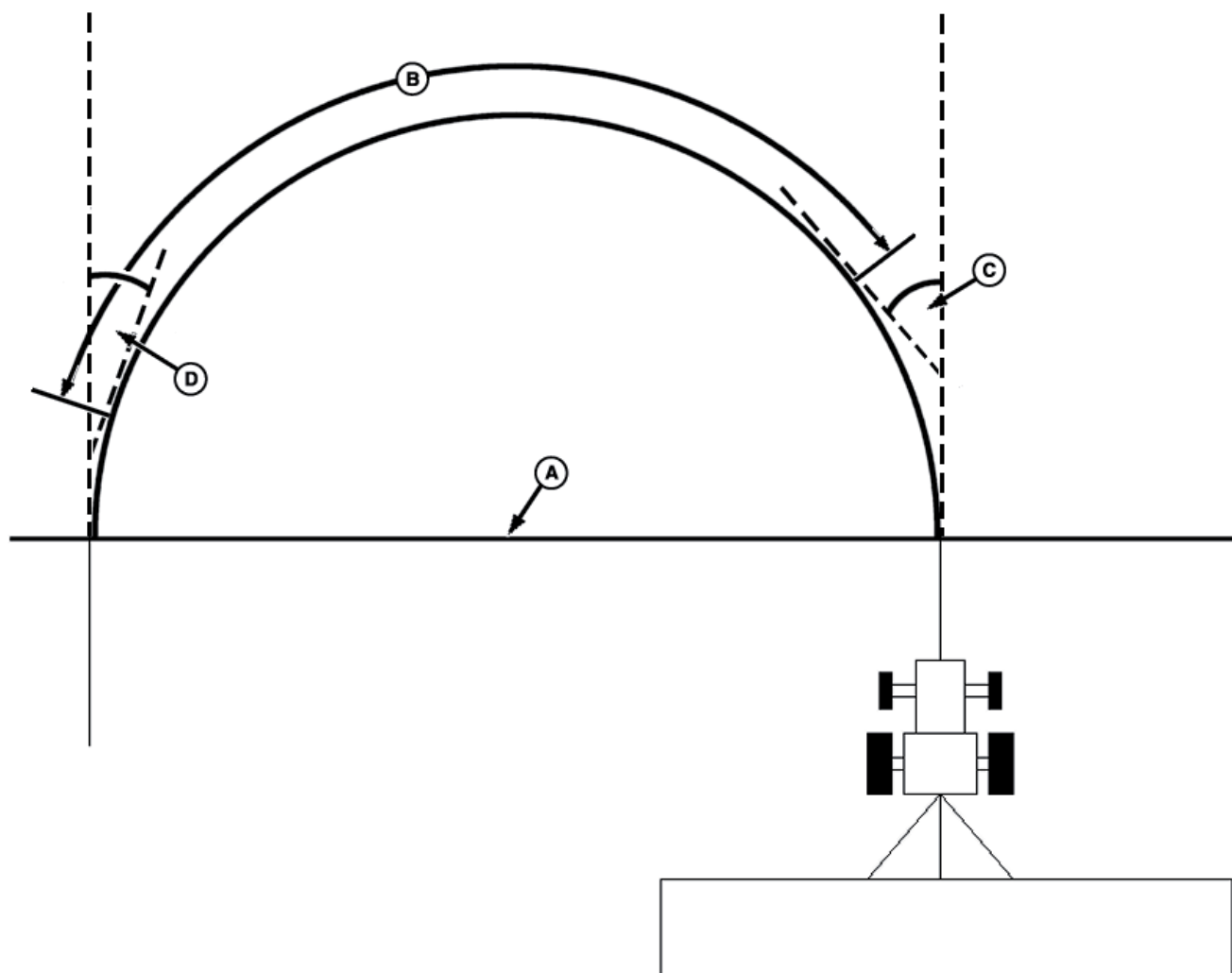
播種機ボタン → 診断ソフトキー → Readings (読み値) タブ → System Voltages (システム電圧) ドロップダウンを選択します。

- コントローラの電圧は必ず 11 V 以上であること。
- センサー電源電圧は 8.0 V。
- 電圧がゼロの場合は、配線をチェックする。

OUC6074,000107A -40-29JUL08-1/1

警告画面

旋回ビュー警告抑止



A : 枕地

B : 警告抑止

C : 45 度旋回時に抑止される

D : 13 度旋回時に抑止を解除

John Deere™ GreenStar™ ディスプレイと John Deere™ ガイダンス製品を使用して運転している場合は、枕地 (A) での旋回時にフルスクリーン表示の種子モニター警告の抑止 (B) が可能です。

旋回ビュー種子警告抑止を有効にするには、Greenstar™ 2 Pro ガイダンスの設定で **Turning View (旋回ビュー)** チェックボックスをオンにしておく必要があります。

旋回ビューがオンになっている場合は次のことが起こります。

- 種子警告抑止と旋回ビューは、トラクターが Straight Track (直線路) を用いて現在のパスから 45 度 (C) 旋回されたときに始まる。
- 旋回ビューはトラクターが次のパスの 13 度以内 (D) の時に終了する。
- 種子警告抑止は、旋回ビューがスクリーンから消えてから 3 秒後に終了する。
- 警告は最大 22 秒間抑止される。

OUO6064,00001FB -40-09JUL10-1/1

警告メッセージ

WARNING (警告) は最高レベルの警報です。警告はオペレータの方に重大な問題について警報を発します。その先に進む前に警告を引き起こしている問題を解決することをお勧めします。警告はフルページのメッセージとして表示されます。警告の例としては、播種されていない条があることなどがあります。問題を正さないまま警告をキャンセルすると、引き続き注意を喚起するためにディスプレイ下部に注意事項が現れます。2 つ以上の警報が同時に起きた場合、オペレータの方はトグルボタンで警報をスクロールして見るができます。

重要：メインの播種機実行ページが表示されていなかった場合は、オペレータが確実に問題を認識するようにフルスクリーン警告が表示されます。

重要：播種機実行画面がディスプレイに表示されている場合は、警告画面は播種機の画面の一部として表示されます。播種機実行ページがディスプレイに表示されていない場合は、オペレータが確実に問題を認識するように警告はフルスクリーン表示されます。



OUO6064,0000204 -40-20JUL10-1/3

CAUTION (注意) は中レベルの警報です。CAUTION (注意) はオペレータの方に動作限度値の範囲外であるが、停止をするほどは重大ではない問題について警報を発します。注意の例としては、上限、下限を逸脱した播種数が挙げられます。解決することなしにクリアした警告も注意として現れます。フルページの注意がクリアされると、解決されるまではスクリーン下部の 1 行にメッセージが出続けます。2 つ以上の警報が同時に起きた場合、オペレータの方はトグルボタンで警報をスクロールして見るができます。

重要：播種機実行画面がディスプレイに表示されている場合、注意画面は播種機の画面の一部として表示されます。播種機実行ページがディスプレイに表示されていない場合は、オペレータが確実に問題を認識するように注意はフルスクリーン表示されます。

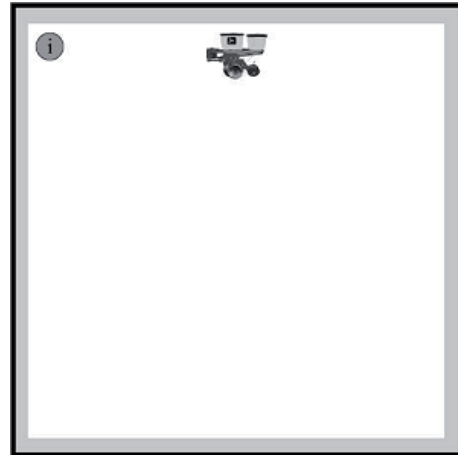


次のページへ

OUO6064,0000204 -40-20JUL10-2/3

警告画面

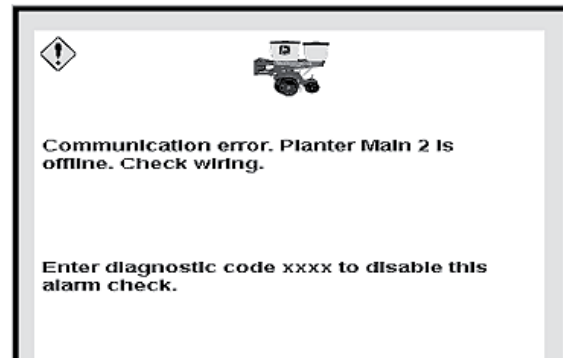
Advisories (注記) は最低レベルの警報です。注記はオペレータの方に重大でも範囲外でもない有用な情報について警報を発します。特定の目標エリアを満たした場合に注記が発せられます。2 つ以上の警報が同時に起きた場合、オペレータの方はトグルボタンで警報をスクロールして見ることができます。



OUO6064,0000204 -40-20JUL10-3/3

SeedStar™ 2 の警告画面

通信エラー。播種機メイン 2 はオフライン。配線をチェックしてください。このアラームチェックを無効にするには診断コード 111111 を入力してください。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-1/21

通信エラー。播種機メイン 2 はオンラインですが、CAN バスメッセージに応答していません。配線をチェックしてください。



次のページへ

OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-2/21

NOVRAM 値のリセット

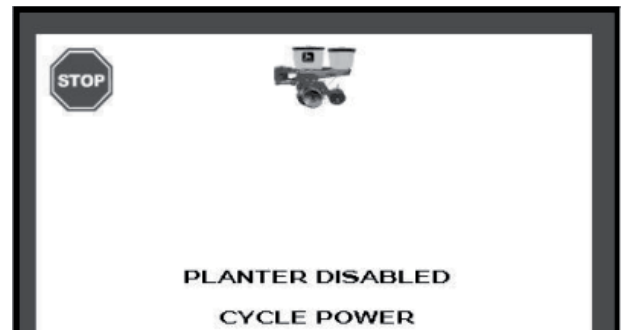
保存されている値は限度値外です。値は既定値にリセットされました。播種前に播種機の設定を確認してください。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-3/21

播種機不動作電源オフ、オン

播種機は動作できない状態です。動作再開には、電源をオン、オフしてください。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-4/21

Continue (継続) ボタンを押すとシステムは既定値にリセットされ、電源のオン、オフが必要になります。

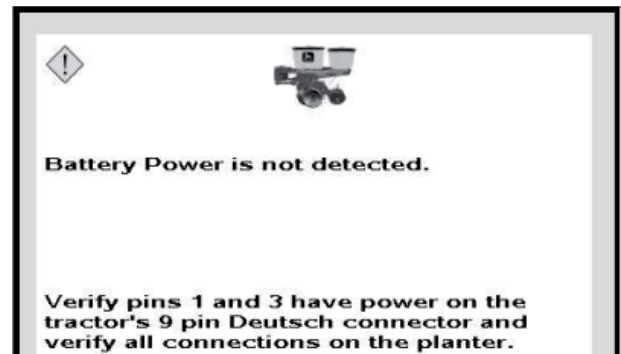
電源をオフ、オンにしたときの値を保存する前に取ったアクションを確認します。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-5/21

バッテリーの電源が検出されない。

9 ピン ISO コネクタのピン 1 (アース) とピン 3 (12 VDC) の間に 12 VDC が存在しません。トラクターオペレータマニュアルを参照してヒューズを点検してください。



次のページへ

OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-6/21

播種機のモジュール 2 が応答しない。24 条以上の播種機。

コントローラ PA1 が通信していない。播種機の電気接続が全てしっかりラッチされていて、ハーネスに損傷のないことを確認してください。



OUC6064,00005F3 -40-10NOV11-7/21

播種機のモジュール 3 が応答しない。48 条以上の播種機。

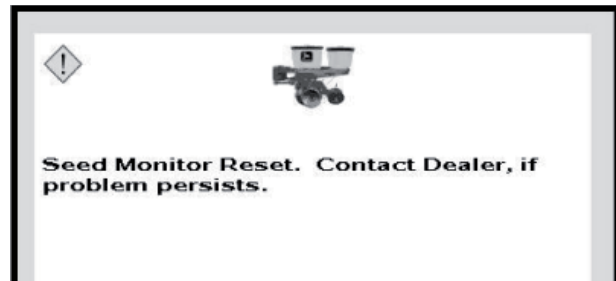
コントローラ PA2 が通信していない。播種機の電気接続が全てしっかりラッチされていて、ハーネスに損傷のないことを確認してください。



OUC6064,00005F3 -40-10NOV11-8/21

種子モニターのリセット。問題が解決しない場合は、取扱店に問い合わせてください。

断続的な通信障害があります。播種機の電気接続が全てきれいでしっかりラッチされていて、ハーネスに損傷のないことを確認してください。



OUC6064,00005F3 -40-10NOV11-9/21

スタックがあふれています。コントローラを再起動してください。問題が解決しない場合は、取扱店に問い合わせてください。



次のページへ

OUC6064,00005F3 -40-10NOV11-10/21

トラクター速度源がありません。

選択された速度源からトラクターの速度が得られません。接続を確認するか、速度源を変更してください。オペレータマニュアルを参照してください。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-11/21

トラクター速度が検出されません。トラクター速度が CAN バス上に現れません。トラクター速度の接続を点検してください。トラクターオペレータマニュアルを参照してください。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-12/21

対地速度源を点検してください。

対地速度が、トラクターの対地速度と異なる速度を示しています。対地速度の較正か、トラクターの速度源をチェックしてください。オペレータマニュアルを参照してください。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-13/21

選択された対地速度源はホイールです。

VRD または種子モニタリングに最良の結果を得るには、レーダーを使用してください。



次のページへ

OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-14/21

警告画面

選択された対地速度源はマニュアルです。

VRD または種子モニタリングに最良の結果を得るには、レーダーを使用してください。



OUC6064,00005F3 -40-10NOV11-15/21

これらの条には播種されていません。

対地速度が 2 mph を超えているが、種子センサーのカウントが秒あたり種子 2 個未満です。

ディスプレイで、OK ボタンを押すとセンサーを無視します。



OUC6064,00005F3 -40-10NOV11-16/21

これらの種子センサーは動作していません。

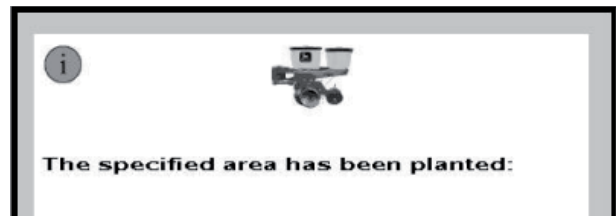
種子センサーのテストをするか、動作するセンサーと交換してください。



OUC6064,00005F3 -40-10NOV11-17/21

指定したエリアに播種されました。

Totals (総数) のスクリーンにナビゲートしてエリアをリセットしてください。

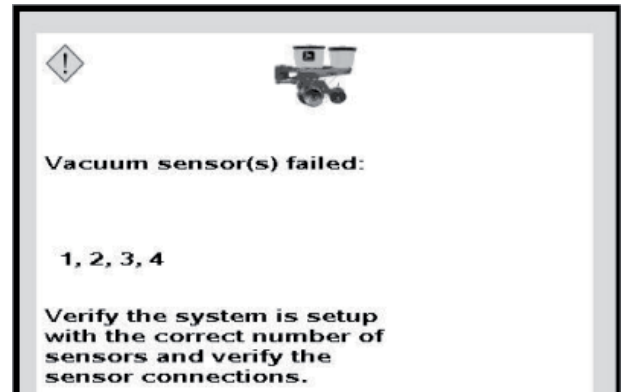


次のページへ

OUC6064,00005F3 -40-10NOV11-18/21

真空センサーまたは回路の故障。

システムが正しい数のセンサーで構成されていることと、センサーの接続を確認してください。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-19/21

肥料の圧力が高すぎます。

センサー番号：

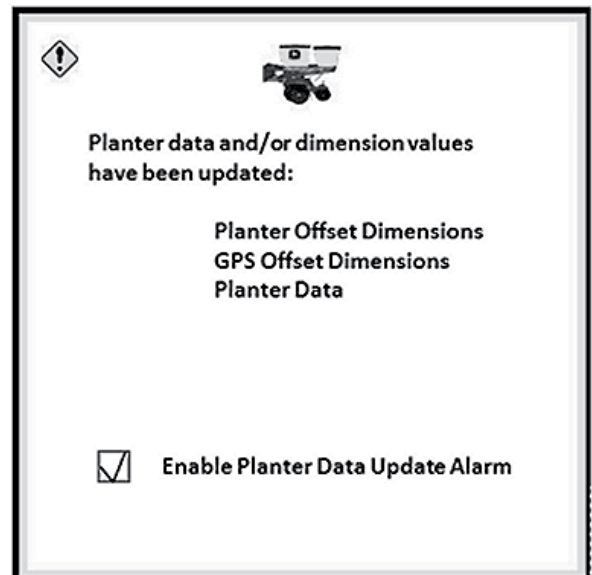
最大圧力が、オペレータの入力した値を超えました。



OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-20/21

播種機データと寸法値またはそのいずれかが更新されました。
播種機オフセット寸法。GPS オフセット寸法。播種機データ。
播種機データ更新アラームを有効にします。

警告は、播種機／GPS オフセット寸法に関連する値または播種機データが変更されたときにオペレータに通知します。

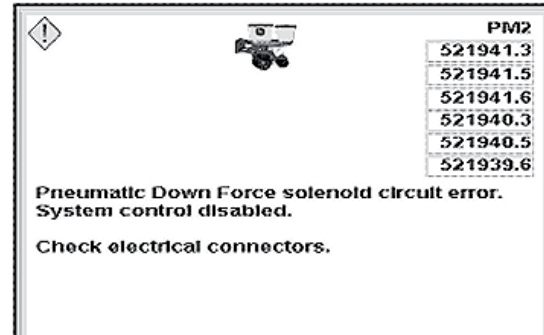


OUO6064,00005F3 -40-10NOV11-21/21

SeedStar™ 2 (単一設定点空気圧式下向き力機能を装備した機械) の警告画面

Pneumatic Down Force solenoid circuit error. (空気圧式下向きカソレノイド回路のエラー) システム制御オフ。電気接続を点検してください。空気圧式下向きカソレノイド回路での断線または短絡。

ワイヤーハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。ソレノイドのコイルに断線が無いかを点検してください。



OUO6064,00005D4 -40-10NOV11-1/13

空気圧式下向き力圧力センサー回路のエラー。

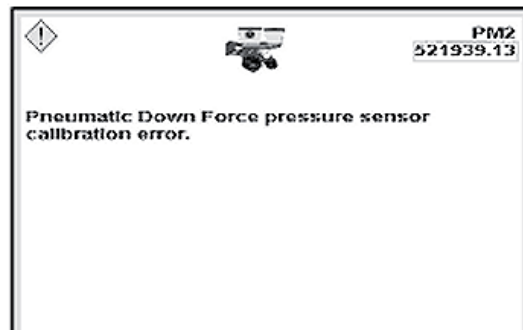
空気圧式下向き力圧力センサー回路での断線または短絡。ワイヤーハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。



OUO6064,00005D4 -40-10NOV11-2/13

空気圧式下向き力圧力センサー較正エラー。

センサーゼロ電圧が範囲外です。エアースプリング回路から圧力をすべて解除し、較正を試みてください。John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。



次のページへ

OUO6064,00005D4 -40-10NOV11-3/13

PM2 センサー電圧電源 No. 1 範囲外。

PM2 の 5 VDC センサー供給電圧が範囲外 (高または低)。ワイヤーハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。



OUC6064,00005D4 -40-10NOV11-4/13

エアコンプレッサ動作時間限度超過。エア漏れを点検してください。

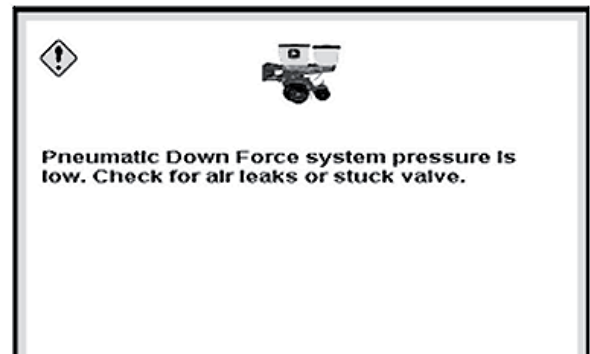
エアコンプレッサが 30 分以上連続して運転しています。タンクとコンプレッサ間の空気ラインに漏れがないかを点検してください。タンクのリリーフバルブやコンプレッサ圧カススイッチに漏れがないかを確認してください。



OUC6064,00005D4 -40-10NOV11-5/13

空気圧式下向きカシステムの圧力が低下しています。エア漏れまたはバルブの固着が発生していないか点検します。

条ユニット下向き力圧力は、PDF 空気圧力センサー設定ページで設定された限度内にありません。タンクとコンプレッサ間の空気ラインに漏れがないかを点検してください。タンクのリリーフバルブやコンプレッサ圧カススイッチに漏れがないかを確認してください。

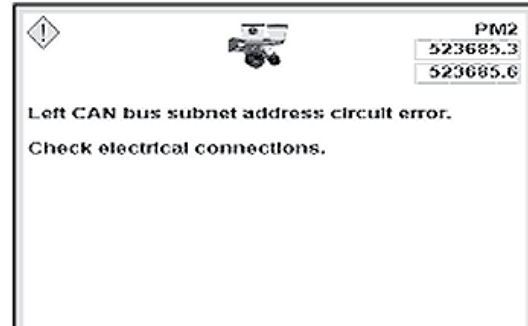


次のページへ

OUC6064,00005D4 -40-10NOV11-6/13

左 CAN バスサブネットアドレス回路エラー。電気接続を点検してください。

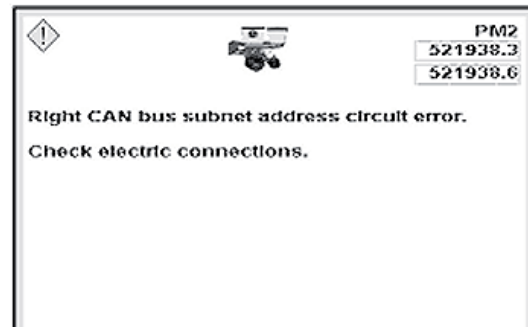
ワイヤーハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。John Deere 取扱店にお問い合わせください。



OUO6064,00005D4 -40-10NOV11-7/13

右 CAN バスサブネットアドレス回路エラー。電気接続を点検してください。

ワイヤーハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。John Deere 取扱店にお問い合わせください。



OUO6064,00005D4 -40-10NOV11-8/13

通信エラー。種子モニターがオフラインです。

PM2 コントローラはオンラインですが、CAN バス上で PM1 コントローラを検出しません。キースイッチで電源をオフ、オンにし、システムが読み込まれるのを待ってください。John Deere 取扱店にお問い合わせください。



次のページへ

OUO6064,00005D4 -40-10NOV11-9/13

通信エラー。種子モニターはオンラインですが、CAN バスメッセージに応答していません。

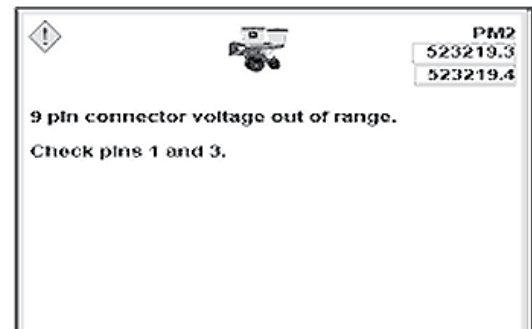
PM2 が CAN バス上で PM1 コントローラを検出したが、PM1 コントローラが応答していない。キースイッチで電源をオフ、オンにし、システムが読み込まれるのを待ってください。John Deere 取扱店にお問い合わせください。



OUO6064,00005D4 -40-10NOV11-10/13

9 ピンコネクタの電圧が範囲外。ピン 1 と 3 を点検してください。

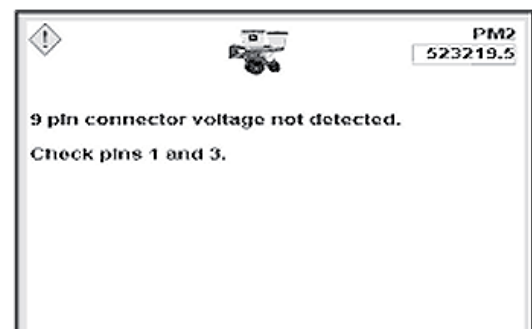
9 ピン ISO コネクタのピン 1 (アース) とピン 3 (12 VDC) 間の電圧が範囲外で高すぎか低すぎです。ワイヤーハーネスとバッテリーの接続を点検してください。



OUO6064,00005D4 -40-10NOV11-11/13

9 ピンコネクタの電圧が検出されません。ピン 1 と 3 を点検してください。

9 ピン ISO コネクタのピン 1 (アース) とピン 3 (12VDC) の間に電圧がかかっていません。トラクターオペレータマニュアルを参照してヒューズを点検してください。

[次のページへ](#)

OUO6064,00005D4 -40-10NOV11-12/13

警告画面

PM2 コントローラ ECU 電圧範囲外。電気配線を点検してください。

PM2 コントローラの 12 VDC 電源は範囲外で高すぎか低すぎます。John Deere 取扱店にお問い合わせください。



OUO6064,00005D4 -40-10NOV11-13/13

RowCommand™ の警告画面

高さセンサーが較正されていません。

システムの正しい動作には高さセンサーの較正が必要です。

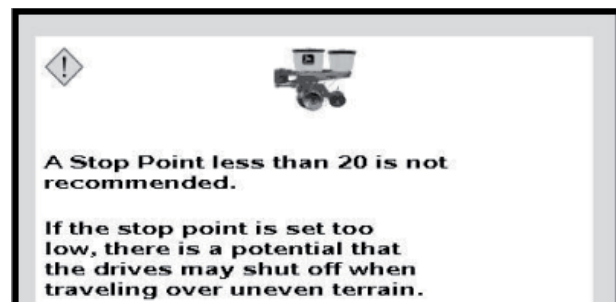
「基本的な播種機の設定」セクションの高さセンサーの較正手順を参照してください。



OUO6064,0000208 -40-21JUL10-1/8

20 未満の停止点は推奨しません。

停止点を低く設定しすぎた場合は、デコボコの土地を走行する際に駆動系が止まってしまう可能性があります。



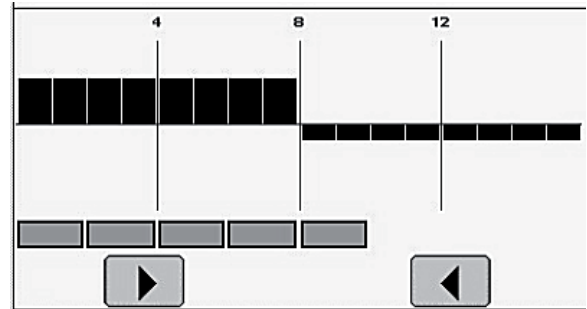
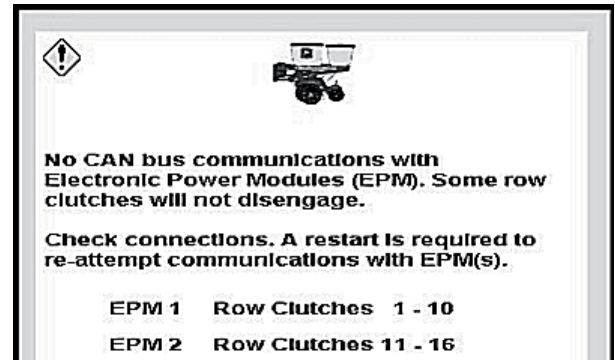
次のページへ

OUO6064,0000208 -40-21JUL10-2/8

No CAN Bus communications with Electronic Power Modules (EPM). (Electronic Power Modules (電子電源モジュール、EPM) との CAN バス通信が無い。) 条クラッチの一部に切断できないものがあります。

Check connections. (接続を点検してください。) EPM との通信を再度試みるには再起動が必要です。

警告スクリーンには現在オフラインの EPM のリストがあります。オフラインの EPM 関連のコントロールセクションステータスバーはメイン実行ページとハーフページ分割実行ページから消えます。

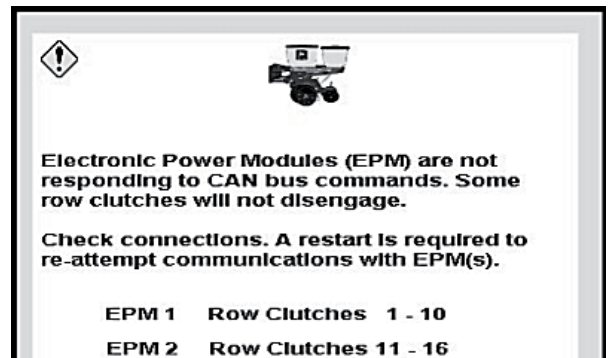


OOU6064,0000208 -40-21JUL10-3/8

Electronic Power Modules (EPM) are not responding to CAN Bus commands. (電子電源モジュール (EPM) が CAN バス通信に回答していません。) 条クラッチの一部に切断できないものがあります。

Check connections. (接続を点検してください。) EPM との通信を再度試みるには再起動が必要です。

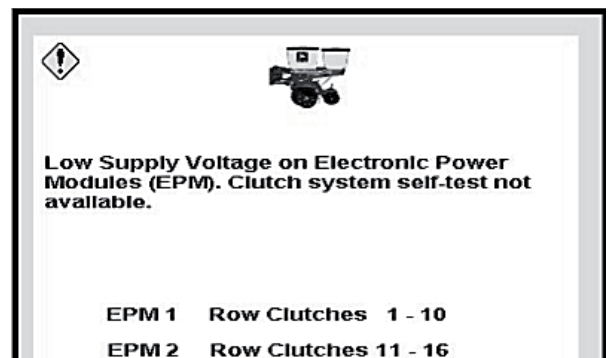
警告スクリーンには現在通信していない EPM のリストがあります。



OOU6064,0000208 -40-21JUL10-4/8

Low Supply Voltage on Electronic Power Modules (EPM). (電子電源モジュール (EPM) の電源電圧が低い。) Clutch system self-test is not available. (クラッチシステムのセルフテストが使用できません。)

警告スクリーンには、電源電圧が 10.5 V よりも低いもののリストがあります。

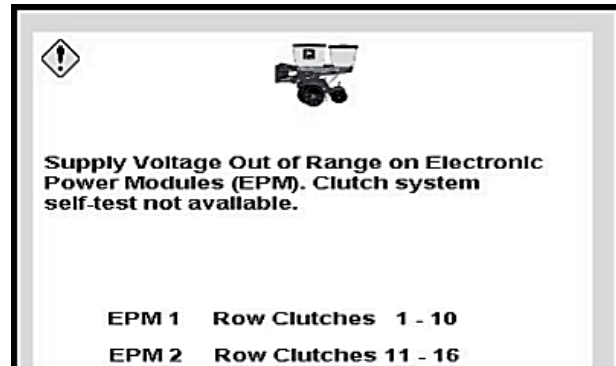


次のページへ

OOU6064,0000208 -40-21JUL10-5/8

電子電源モジュール (EPM) の電源電圧が範囲外です。Clutch system self-test is not available. (クラッチシステムのセルフテストが使用できません。)

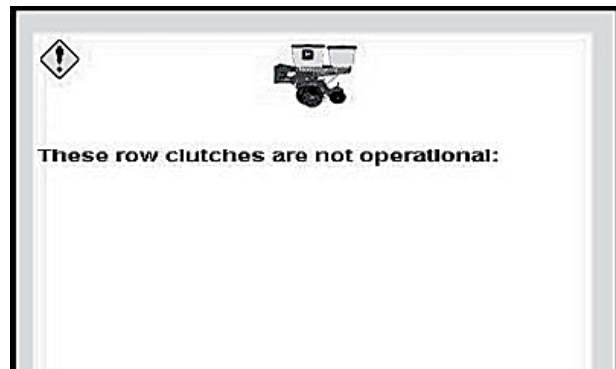
警告スクリーンには、電源電圧が 9.0 V よりも低いもののリストがあります。



OUO6064,0000208 -40-21JUL10-6/8

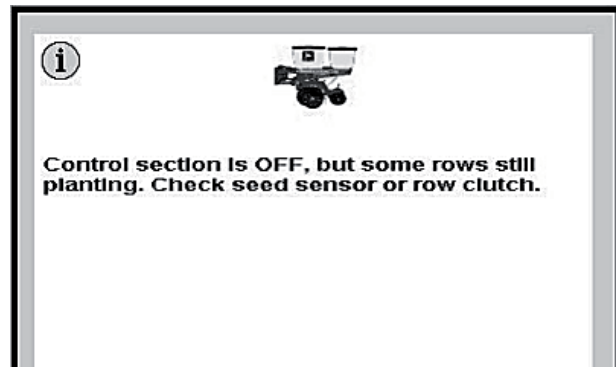
始動時の条クラッチ診断セルフテスト。

EPM がオンラインで通信中であることが確認されると、システムはテストを実行し、「以下の条クラッチは使用できません」というメッセージとそのリストを表示します。



OUO6064,0000208 -40-21JUL10-7/8

コントロールセクションはオフだが、播種している条もある。種子センサーか条クラッチを点検してください。



OUO6064,0000208 -40-21JUL10-8/8

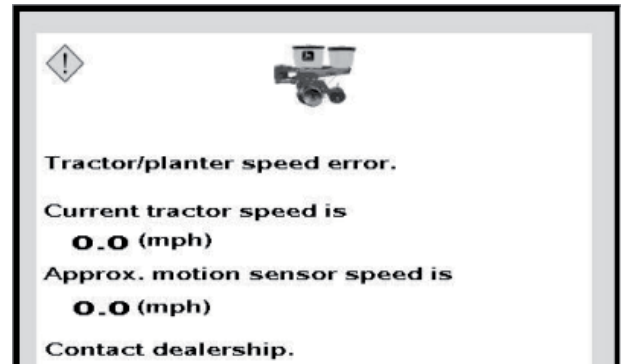
バリエブルレートドライブの警告画面

トラクターまたは播種機の実速エラー。

現在のトラクター速度は 0.0。

概略のモーションセンサー速度は 0.0。

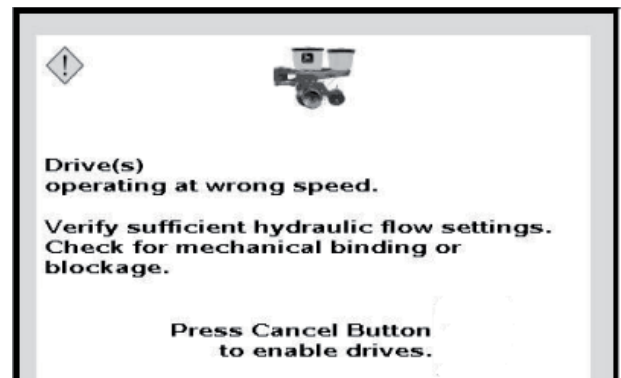
取扱店に問い合わせてください。



OUC6064,0000209 -40-21JUL10-1/8

駆動装置の動作速度が間違っています。

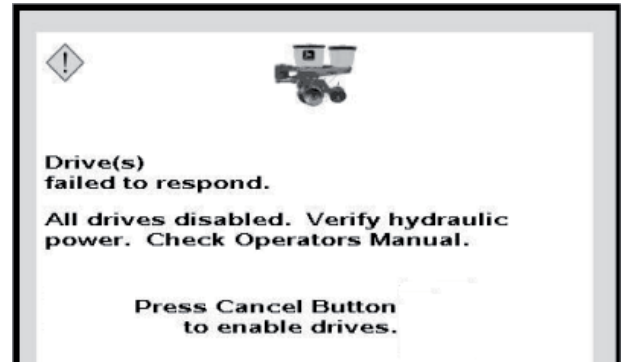
トラクターの SCV 流の設定が十分かどうか確認してください。機械的バインディングまたは詰まりを点検してください。駆動装置をオンにするにはキャンセルボタンを押してください。



OUC6064,0000209 -40-21JUL10-2/8

駆動装置が応答しません。

駆動装置は全てオフにしました。油圧動力と VRD センサーの接続を確認してください。Check operator's manual. (オペレータマニュアルで点検してください) 駆動装置をオンにするにはキャンセルボタンを押してください。



次のページへ

OUC6064,0000209 -40-21JUL10-3/8

警告画面

高さセンサーが校正されていません。

システムの正しい動作には高さセンサーの校正が必要です。

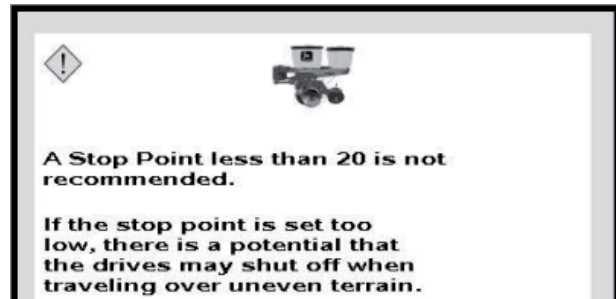
「基本的な播種機の設定」セクションの高さセンサーの校正手順を参照してください。



OUO6064,0000209 -40-21JUL10-4/8

20 未満の停止点は推奨しません。

停止点を低く設定しすぎた場合は、デコボコの土地を走行する際に駆動系が止まってしまう可能性があります。



OUO6064,0000209 -40-21JUL10-5/8

トラクター速度が無く、播種機が走行していません。播種は全て停止しました。

対地速度センサーのステータスを確認してください。



OUO6064,0000209 -40-21JUL10-6/8

播種機走行中。播種機降下。

播種機が停止していて上昇されている必要のある「Rotate Seed Meter (種子メーター回転)」の機能使用時は警告が現れます。トラクターと播種機の動きを停止し、次いで播種機を上昇させます。



[次のページへ](#)

OUO6064,0000209 -40-21JUL10-7/8

クイックスタート機能の要件が満たされていません。

最小対地速度に達していません。

トラクターの速度を増加または確認してください。

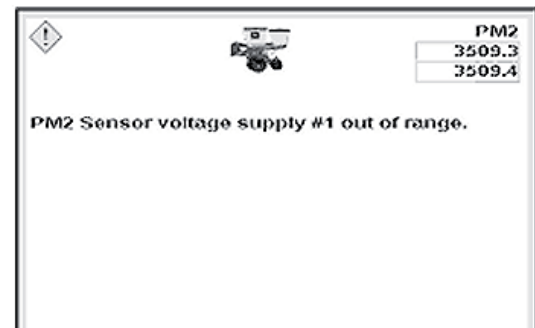


OUC6064,0000209 -40-21JUL10-8/8

SeedStar™ XP の警告スクリーン

PM2 センサー電圧電源 No. 1 範囲外。

PM2 の 5 VDC センサー電源電圧が範囲外 (高または低)。ワイヤーハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。

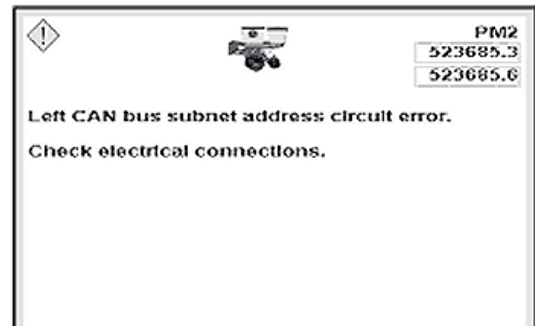


OUC6064,000020A -40-29JUL10-1/12

左 CAN バスサブネットアドレス回路にエラー。

電気接続を点検してください。

ワイヤーハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。John Deere 取扱店にお問い合わせください。



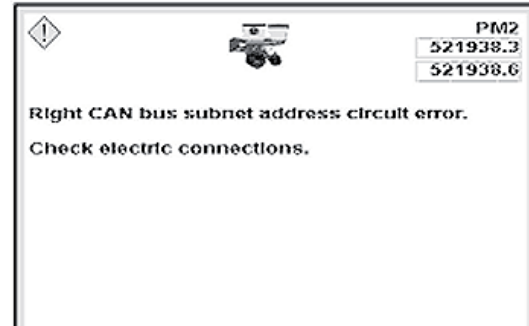
次のページへ

OUC6064,000020A -40-29JUL10-2/12

警告画面

右 CAN バスサブネットアドレス回路にエラー。電気接続を点検してください。

ワイヤーハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。John Deere 取扱店にお問い合わせください。



OUO6064,000020A-40-29JUL10-3/12

通信エラー。種子モニターがオフラインです。

PM2 コントローラはオンラインですが、CAN バス上で PM1 コントローラを検出しません。キースイッチで電源をオフ、オンにし、システムが読み込まれるのを待ってください。John Deere 取扱店にお問い合わせください。



OUO6064,000020A-40-29JUL10-4/12

通信エラー。種子モニターはオンラインだが、CAN バスメッセージに応答していません。

PM2 が CAN バス上で PM1 コントローラを検出したが、PM1 コントローラが応答していない。キースイッチで電源をオフ、オンにし、システムが読み込まれるのを待ってください。John Deere 取扱店にお問い合わせください。

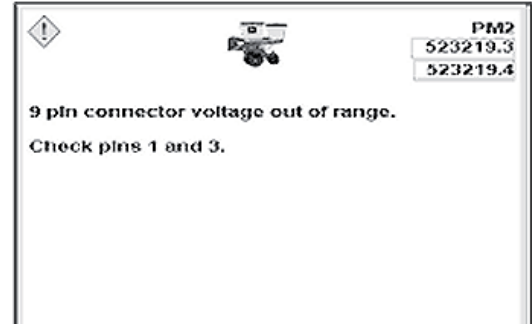


[次のページへ](#)

OUO6064,000020A-40-29JUL10-5/12

9 ピンコネクタの電圧が範囲外。ピン 1 と 3 を点検してください。

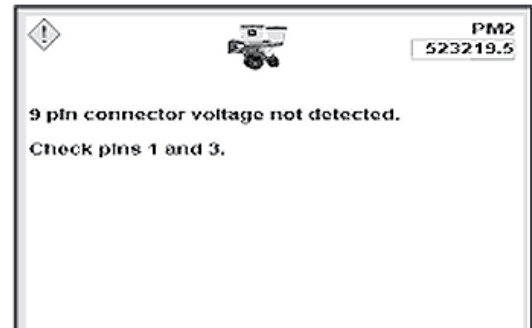
9 ピンの ISO コネクタのピン 1 (アース) とピン 3 (12 VDC) 間の電圧が範囲外で高すぎか低すぎです。ワイヤーハーネスとバッテリーの接続を点検してください。



OUC6064,000020A-40-29JUL10-6/12

9 ピンコネクタの電圧が検出されません。ピン 1 と 3 を点検してください。

9 ピンの ISO コネクタのピン 1 (アース) とピン 3 (12 VDC) の間に電圧が存在しません。トラクターオペレータマニュアルを参照してヒューズを点検してください。

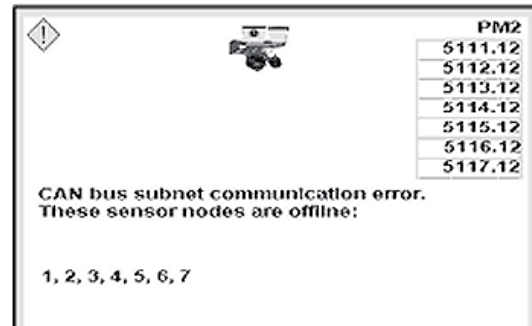


OUC6064,000020A-40-29JUL10-7/12

CAN バスサブネットの通信エラー。次のセンサーノードはオフラインです。

1, 2, 3, 4, 5, 6, 7

ここに挙げたセンサーノードコントローラはオフラインです。ワイヤーハーネスやコネクタに損傷がないか点検してください。John Deere 取扱店にお問い合わせください。



次のページへ

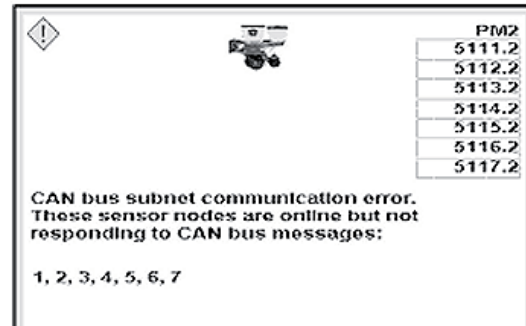
OUC6064,000020A-40-29JUL10- 8/12

警告画面

CAN バスサブネットの通信エラー。次のセンサーノードはオンラインですが、CAN バスメッセージに応答していません。

1, 2, 3, 4, 5, 6, 7

挙げられているセンサーノードコントローラはオンラインですが、PM2 コントローラと通信していません。John Deere 取扱店にお問い合わせください。

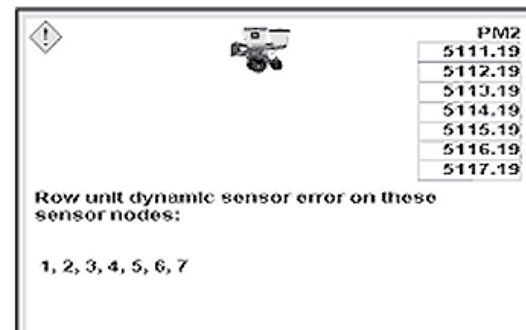


OUO6064,000020A -40-29JUL10-9/12

条ユニットダイナミックセンサーエラーが次のセンサーノードで起こりました。

1, 2, 3, 4, 5, 6, 7

挙げられたセンサーノードコントローラ内部でダイナミックセンサーに問題があります。John Deere 取扱店にお問い合わせください。



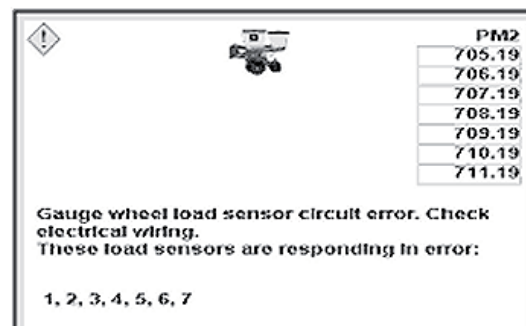
OUO6064,000020A -40-29JUL10-10/12

ゲージホイール負荷センサー回路エラー。電気配線を点検してください。

次の負荷センサーはエラーを持って応答しています。

1, 2, 3, 4, 5, 6, 7

挙げられたセンサーノードコントローラは、ゲージホイール負荷センサーに関する問題を検出しました。負荷センサーワイヤーハーネスに損傷が無いかどうかを点検してください。



次のページへ

OUO6064,000020A -40-29JUL10-11/12

警告画面

PM2 コントローラ ECU 電圧範囲外。電気配線を点検してください。

PM2 コントローラの 12 VDC 電源は範囲外で高すぎか低すぎます。John Deere 取扱店にお問い合わせください。



OUC6064,000020A -40-29JUL10-12/12

SeedStar™ XP (2 設定点またはアクティブ空気圧式下向き力機能を装備した機械) の警告画面

エアコンプレッサ動作時間限度超過。

エア漏れを点検してください。

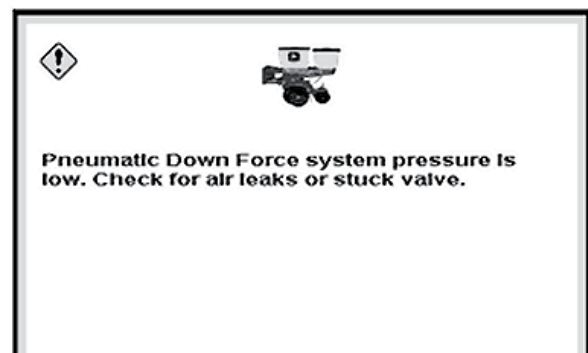
エアコンプレッサが 30 分以上連続して運転しています。タンクとコンプレッサ間の空気ラインに漏れがないかを点検してください。タンクのリリーフバルブやコンプレッサ圧カスイッチに漏れがないかを確認してください。



OUC6064,00005D6 -40-10NOV11-1/2

空気圧式下向き力システムの圧力が低下しています。エア漏れまたはバルブの固着が発生していないか点検します。

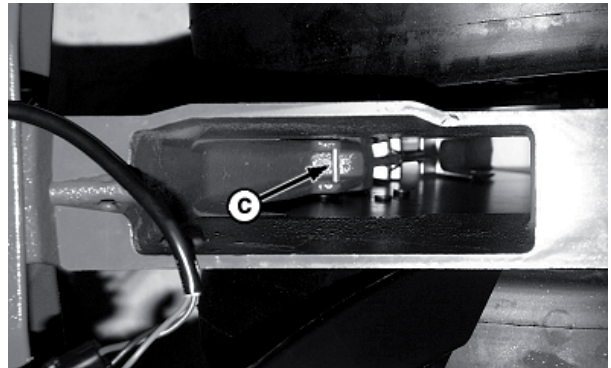
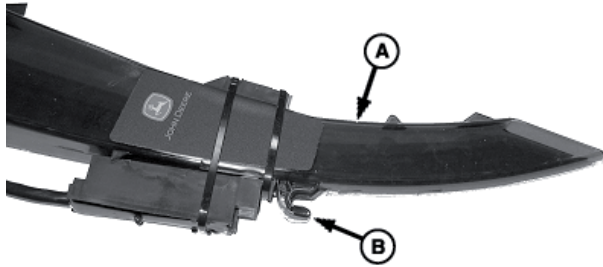
条ユニット下向き力圧力は、PDF 空気圧力センサー設定ページで設定された限度内にありません。タンクとコンプレッサ間の空気ラインに漏れがないかを点検してください。タンクのリリーフバルブやコンプレッサ圧カスイッチに漏れがないかを確認してください。



OUC6064,00005D6 -40-10NOV11-2/2

種子チューブセンサー

標準フラッシュフェース種子チューブの取り付け および取り外し



1. モニターハーネスをセンサーハーネスに接続します。

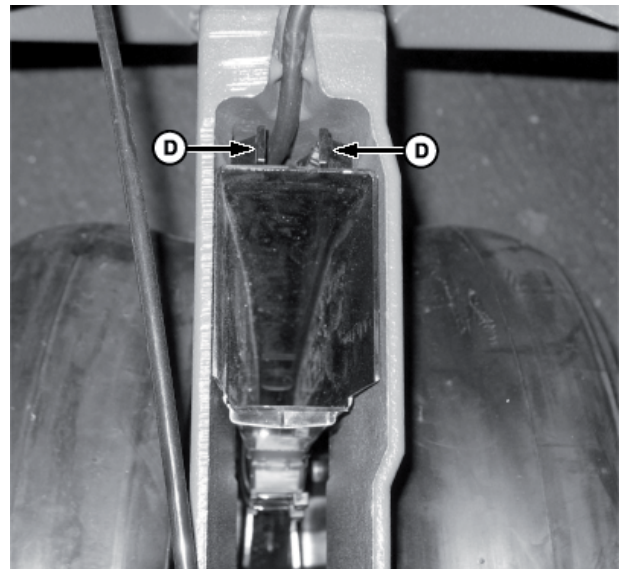
注記：種子チューブと同時にハーネスコネクタを植え付けユニットの内部に設置します。

2. 種子チューブ (A) を植え付けユニット内に挿入し、フック (B) を位置合わせピン (C) に固定します。

3. 種子チューブをタブ (D) が穴に固定されるように置きます。

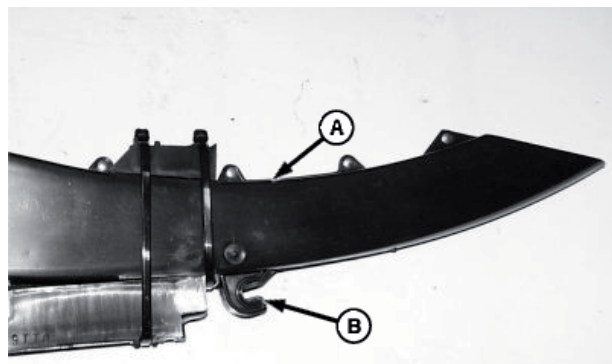
4. 種子チューブを取外すには、鋳物から外れるまでタブを指でつまみます。上向きに引きます。

A: 種子チューブ
B: フック
C: ピン
D: タブ



OUO6074,0000FE4 -40-13NOV07-1/1

オプションの種子チューブの取り付けおよび取り外し

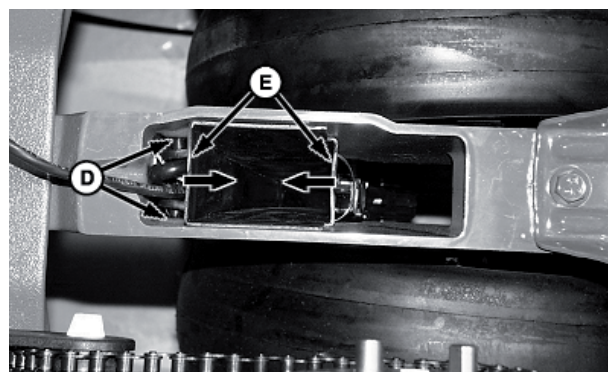
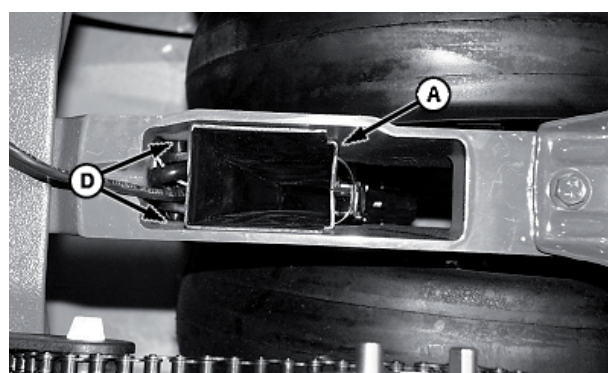
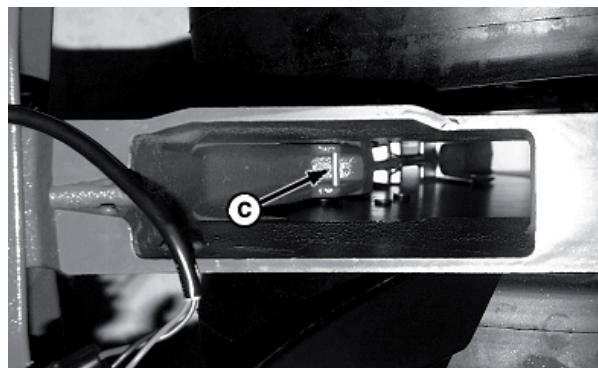


1. モニターハーネスをセンサーハーネスに接続します。

注記：種子チューブと同時にハーネスコネクタを植え付けユニットの内部に設置します。

2. 種子チューブ (A) を植え付けユニット内に挿入し、フック (B) を位置合わせピン (C) に固定します。
3. 種子チューブをタブ (D) が穴に固定されるように置きます。
4. 種子チューブを取り外すには、つまみ (D) がキャスティングから外れるまで、チューブのフロントおよびリア (E) を強く握ります。そして、上向きに引きます。

A: 種子チューブ
B: フック
C: ピン
D: タブ
E: 前部および後部



OUC6074,0000FE3 -40-13NOV07-1/1

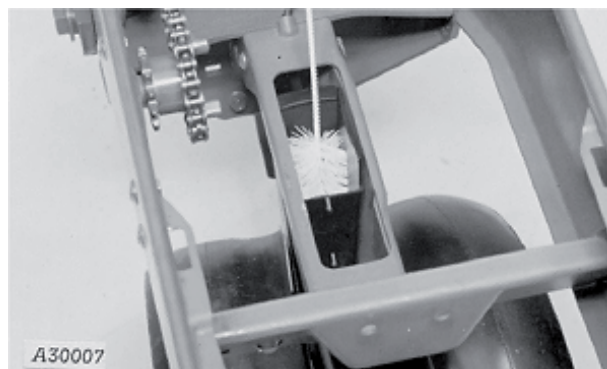
種子チューブセンサーの清掃

極端にほこりのある条件の場合、または多量の処理剤で種子を処理した場合、種子チューブ内にほこりおよび種子処理剤が堆積しすぎると種子センサーの光をブロックします。種子センサーの照明が遮られると、誤った低播種数カウントまたは下限警報が現れます。

定期的に、種子チューブ内の種子センサーエリアを乾いたブラシで掃除してください。

重要：種子チューブ表面内部すべてが乾燥するまで、播種を再開しないでください。

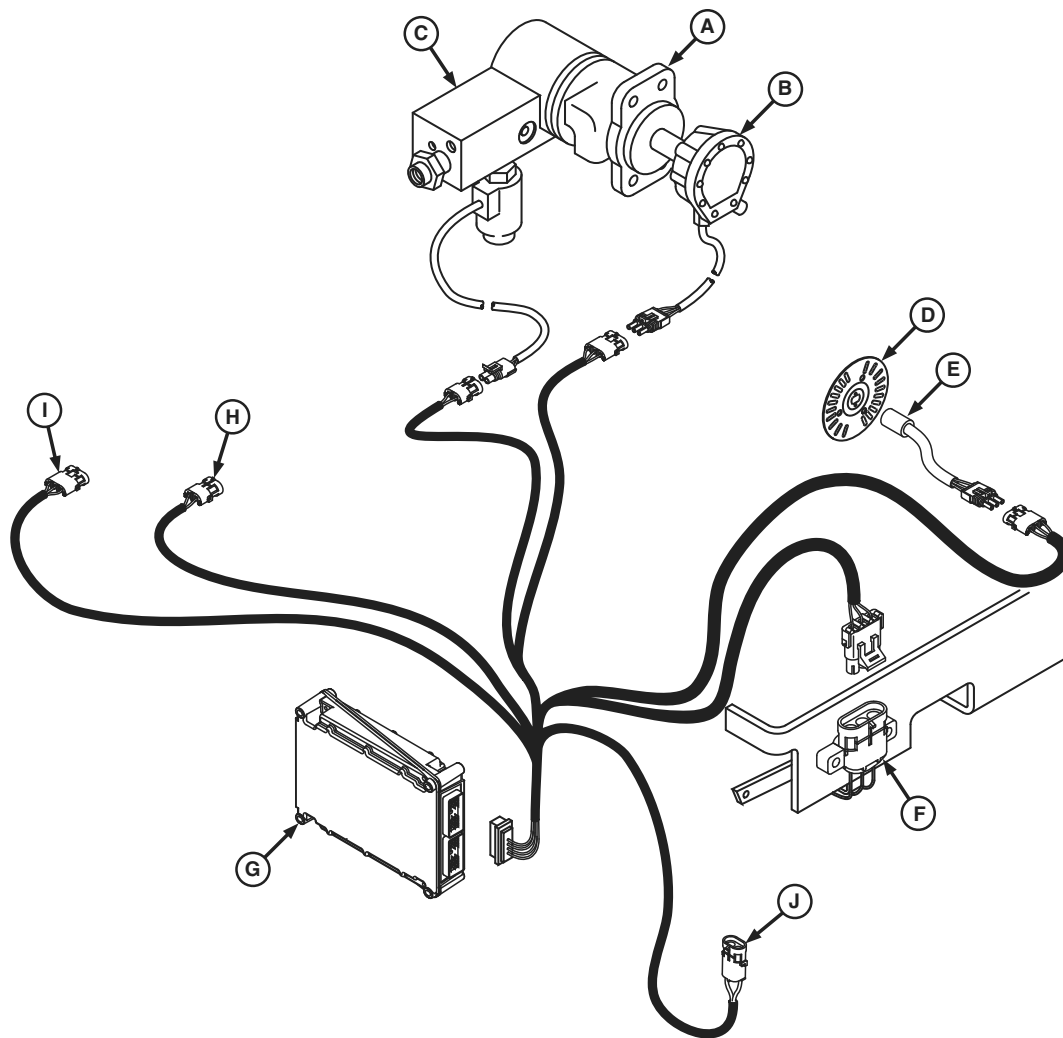
雨季または機械を洗った時、湿気が種子チューブに入った場合、種子チューブ内のほこりがあると泥だらけになります。湿気がある、またはブラシで取り除くことが困難な乾燥した残りかすがある場合、中性洗剤と水を使い、ブラシで取り除いてください。種子チューブ内の表面を乾燥させてください。



AG,OUO1074,849 -40-13NOV07-1/1

バリアブルレートドライブシステムの構成部品

シングルモーターシステム：牽引式播種機



A : モーター
B : 速度センサー
C : 速度コントローラバルブ

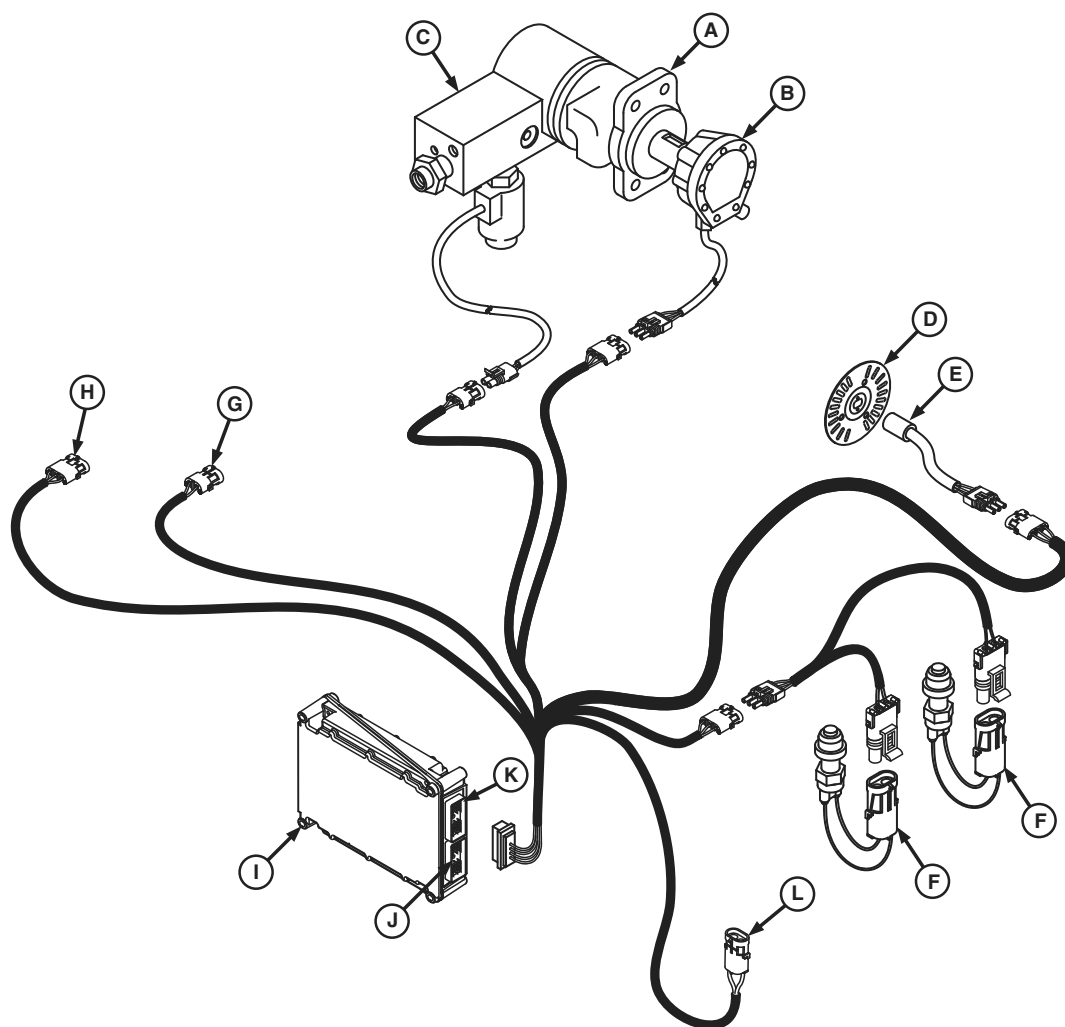
D : センサーディスク
E : ホイールモーションセンサー
F : 高さセンサー

G : 種子モニター／バリアブルレート
ドライブくさびボックス
H : ECU コネクタ

I : RPM コネクタ
J : Mod 電源

OUC6074,000105E -40-10OCT07-1/1

シングルモーターシステム：一体型播種機



A : モーター
B : 速度センサー
C : 速度コントローラバルブ

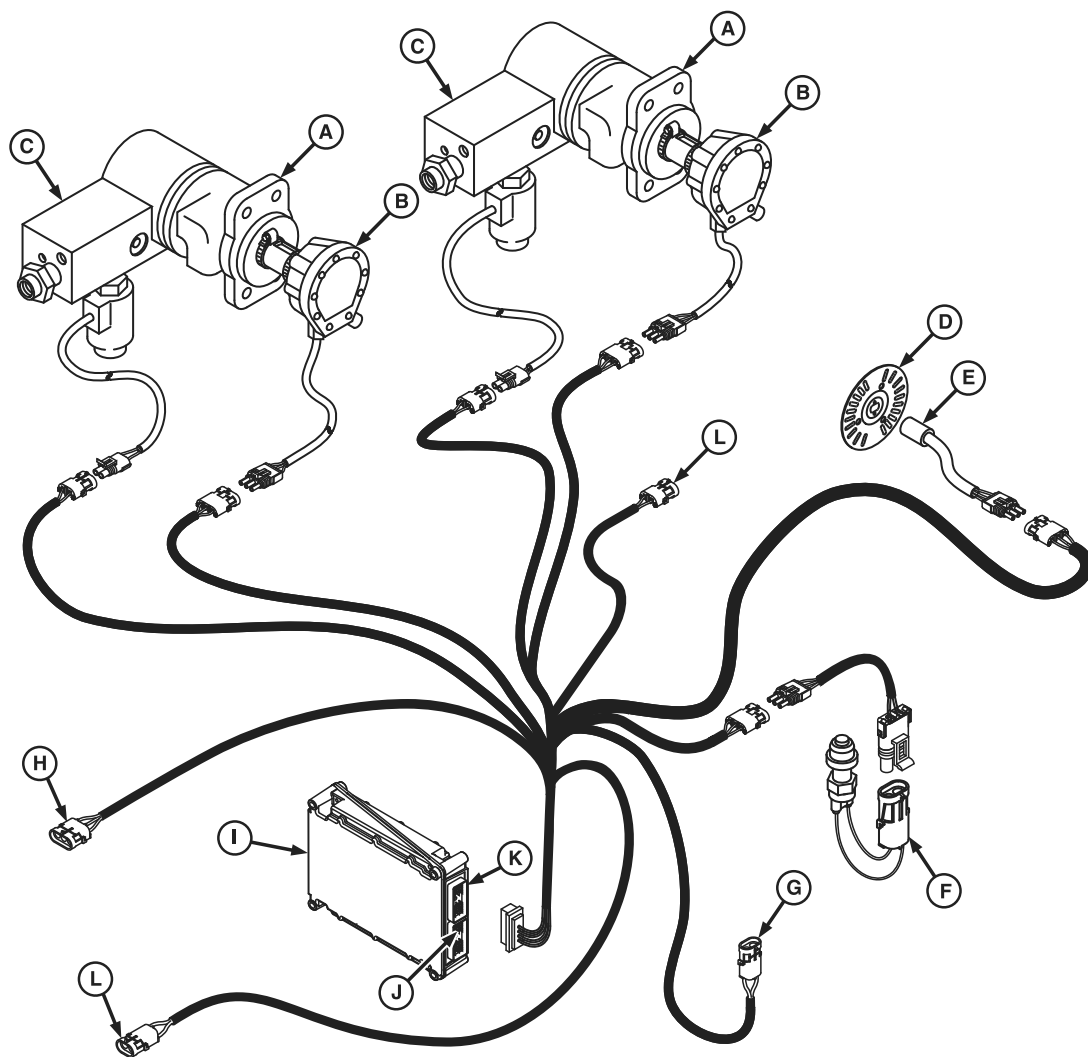
D : センサーディスク
E : ホイールモーションセンサー
F : 高さセンサー

G : ECU コネクタ
H : RPM コネクタ
I : くさびボックス

J : 種子モニターコネクタ
K : VRD コネクタ
L : Mod 電源

OUO6074,000105F -40-23JUL08-1/1

デュアルモーターシステム：一体型播種機 (1720 16R 以外)



A : モーター
B : 速度センサー
C : 速度コントローラパルプ

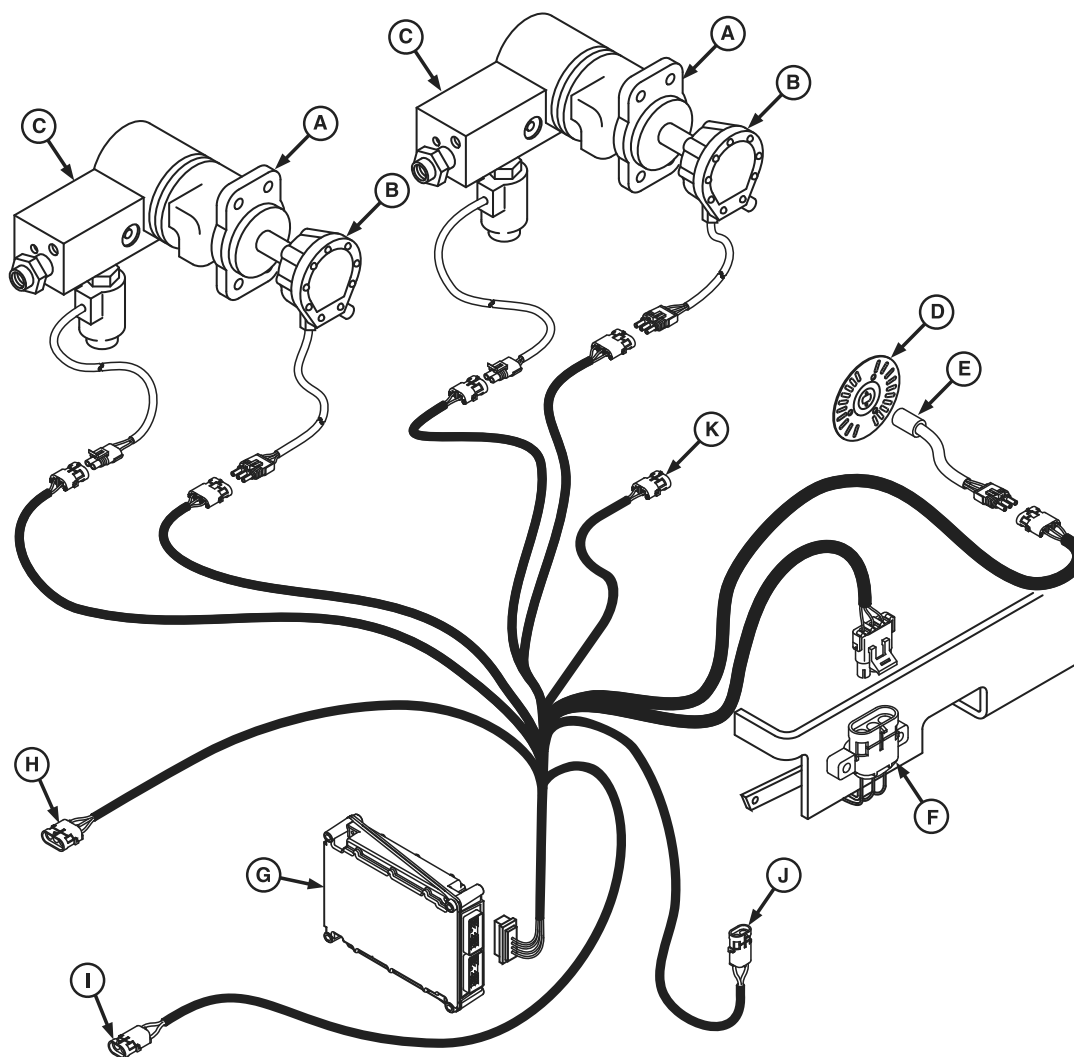
D : センサーディスク
E : ホイールモーションセンサー
F : 高さセンサー

G : Mod 電源
H : RPM コネクタ
I : くさびボックス

J : 種子モニターコネクタ
K : VRD コネクタ
L : 右切断

OUO6074,0001060 -40-10OCT07-1/1

デュアルモーターシステム：牽引式播種機 (および 1720 16R 一体型播種機)



A : モーター
B : 速度センサー
C : 速度コントローラバルブ

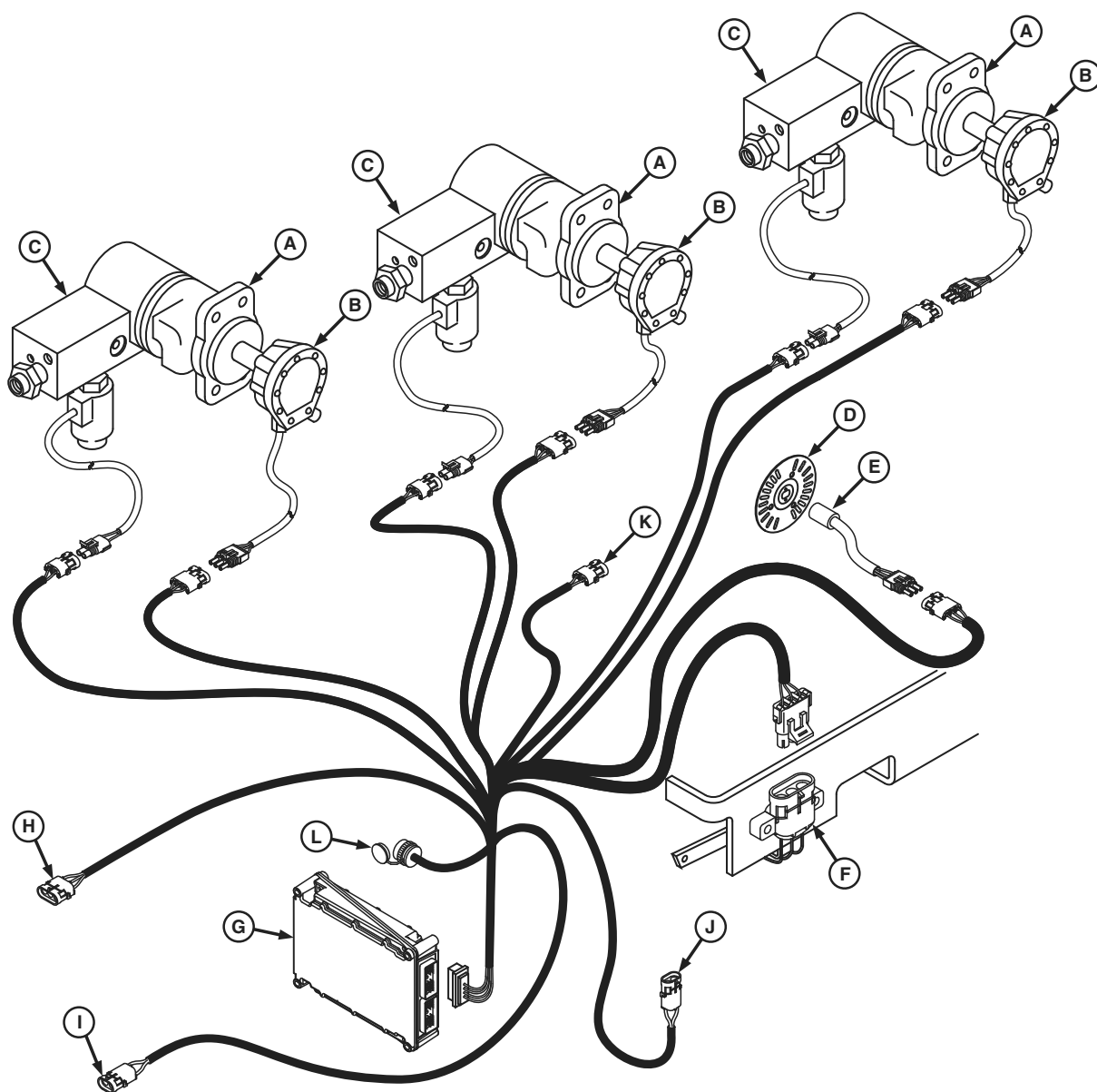
D : センサーディスク
E : ホイールモーションセンサー
F : 高さセンサー

G : 種子モニター／バリアブルレート
ドライブくさびボックス
H : RPM コネクタ

I : ECU コネクタ
J : Mod 電源
K : 右切断

OUO6074,0001061 -40-10OCT07-1/1

3 モーターシステム : 1720 16RN



A : モーター
B : 速度センサー
C : 速度コントローラバルブ

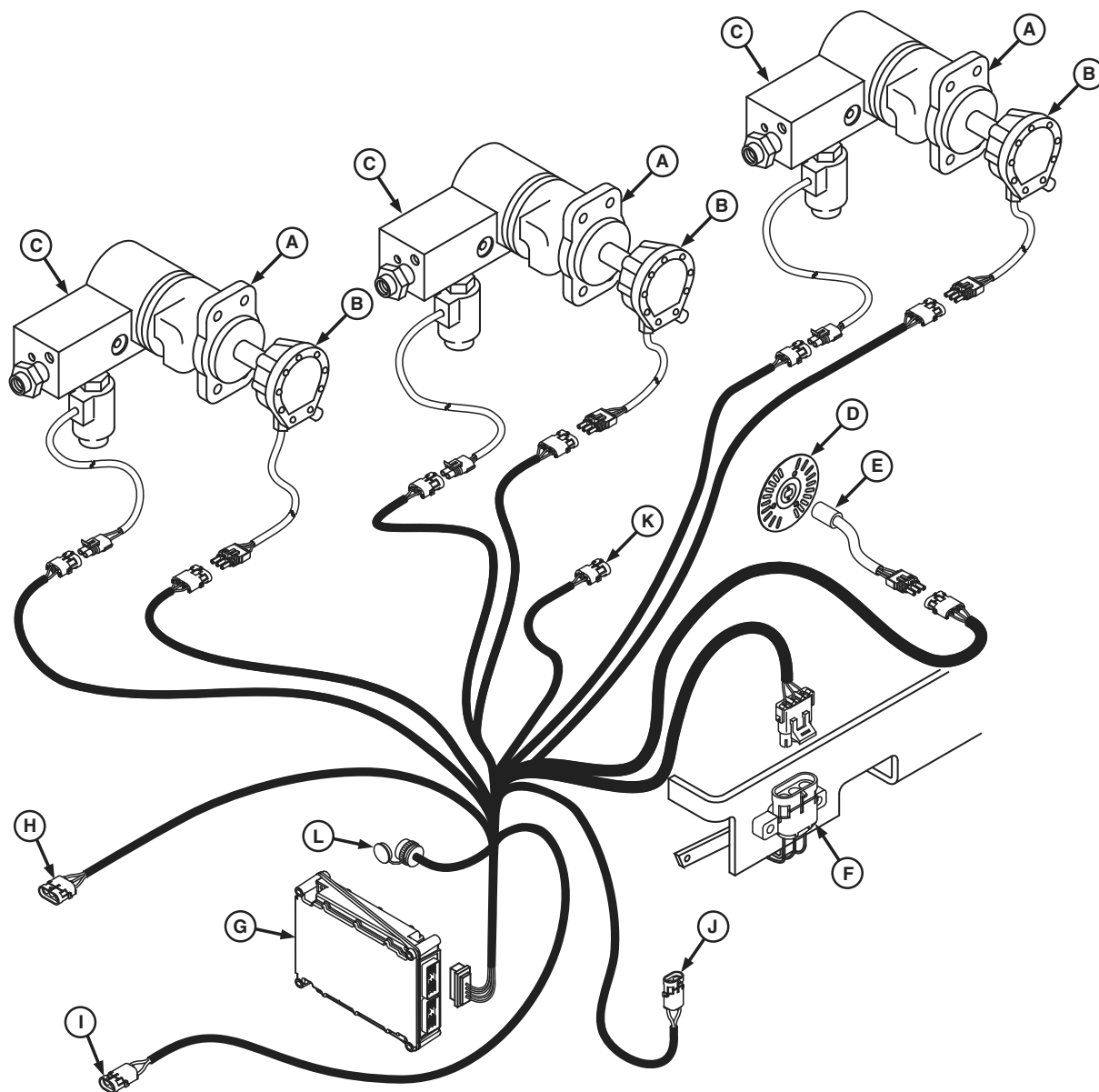
D : センサーディスク
E : ホイールモーションセンサー
F : 高さセンサー

G : Mod 電源
H : RPM コネクタ
I : くさびボックス

J : 種子モニターコネクタ
K : 左クラッチジャンパー
L : 18 ピンコネクタ

OUO6074,0001062 -40-10OCT07-1/1

3 モーターシステム : 1720CCS 12X2 ツインロー



A : モーター
B : 速度センサー
C : 速度コントローラバルブ

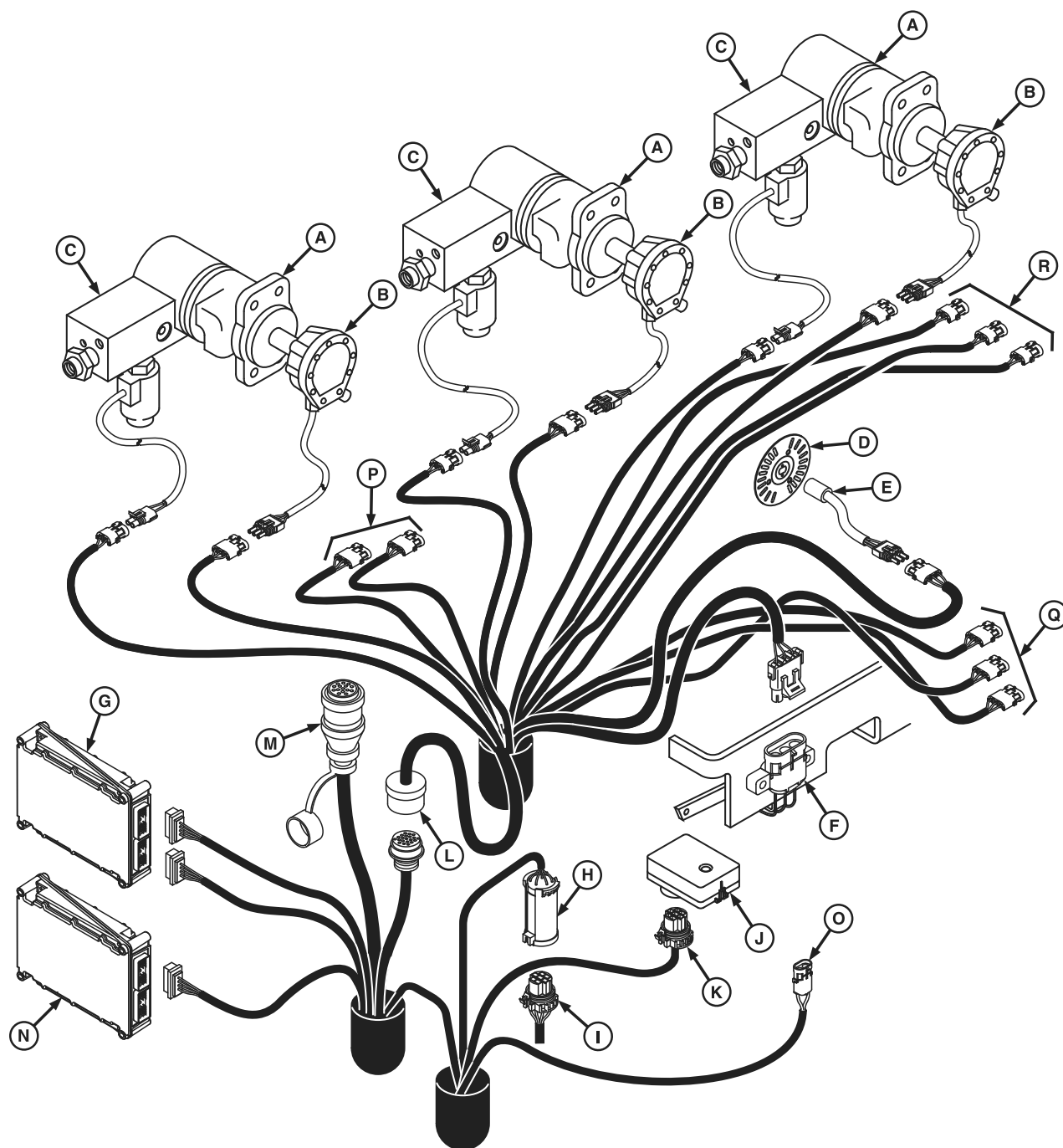
D : センサーディスク
E : ホイールモーションセンサー
F : 高さセンサー

G : Mod 電源
H : RPM コネクタ
I : くさびボックス

J : 種子モニターコネクタ
K : 左クラッチジャンパー
L : 18 ピンコネクタ

OUO6064,00002B6 -40-11OCT10-1/1

3 モーターシステム : Deere/Bauer



A : モーター
B : 速度センサー
C : 速度コントローラバルブ
D : センサーディスク
E : ホイールモーションセンサー

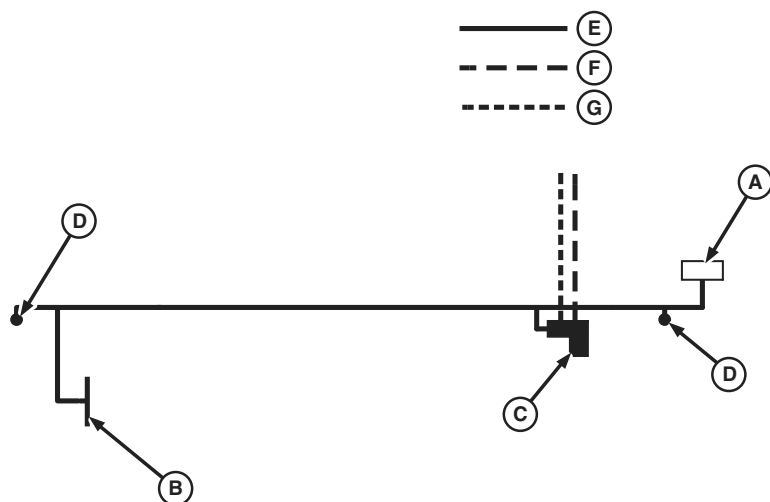
F : 高さセンサー
G : マスターくさびボックス
H : CAN IN
I : CAN エクステンションハーネス
J : ターミナー

K : CAN OUT
L : 37 ピンコネクタ
M : 57 ピンコネクタ
N : スレーブくさびボックス
O : Mod 電源

P : 肥料圧力
Q : 半幅
R : 真空センサー

OUO6074,0001063 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：1700 播種機



A : コントローラ
B : モーションセンサー

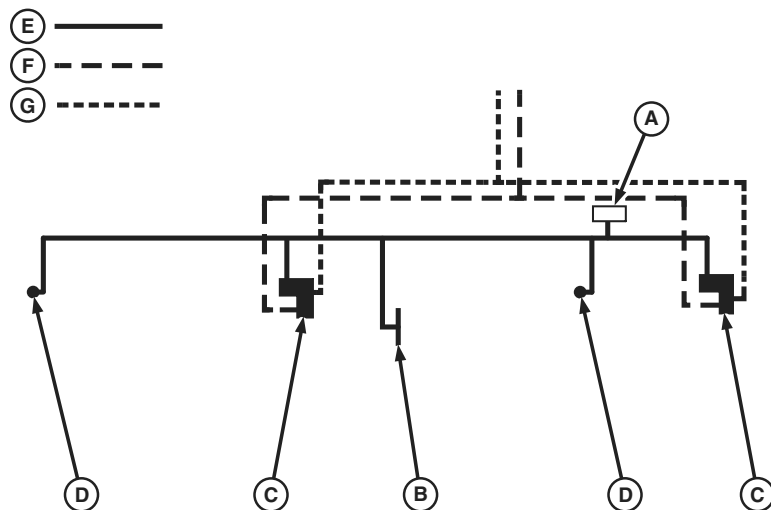
C : VRD モーター
D : 高さセンサー

E : 電気系統
F : 油圧

G : 油圧戻り

OUO6074,0001049-40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：デュアルモーター式 1710 10 条播種機



A : コントローラ
B : モーションセンサー

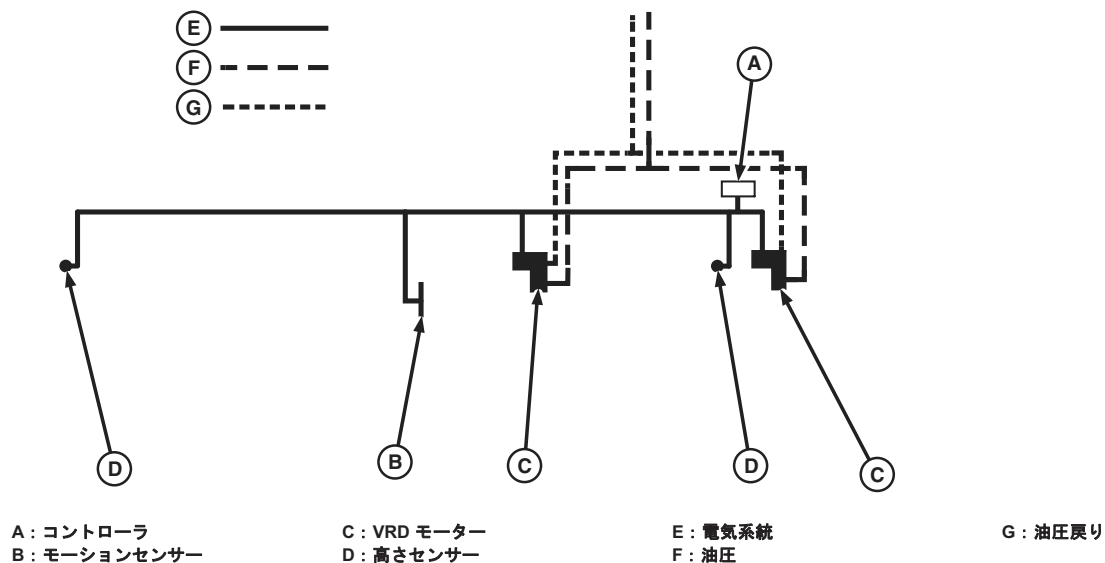
C : VRD モーター
D : 高さセンサー

E : 電気系統
F : 油圧

G : 油圧戻り

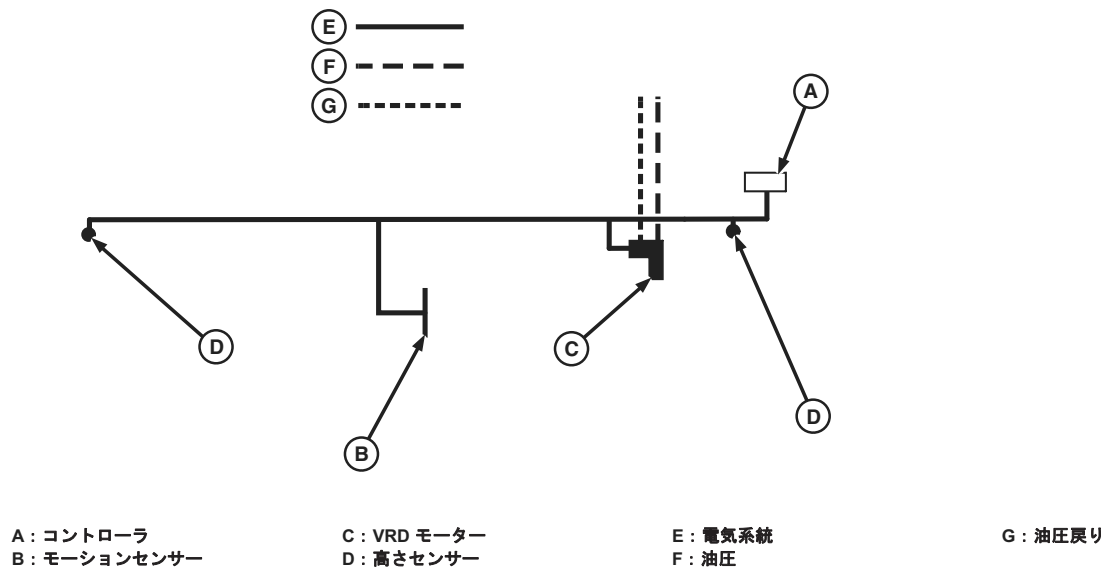
OUO6074,000104B-40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：デュアルモーター式 1710 12 条播種機



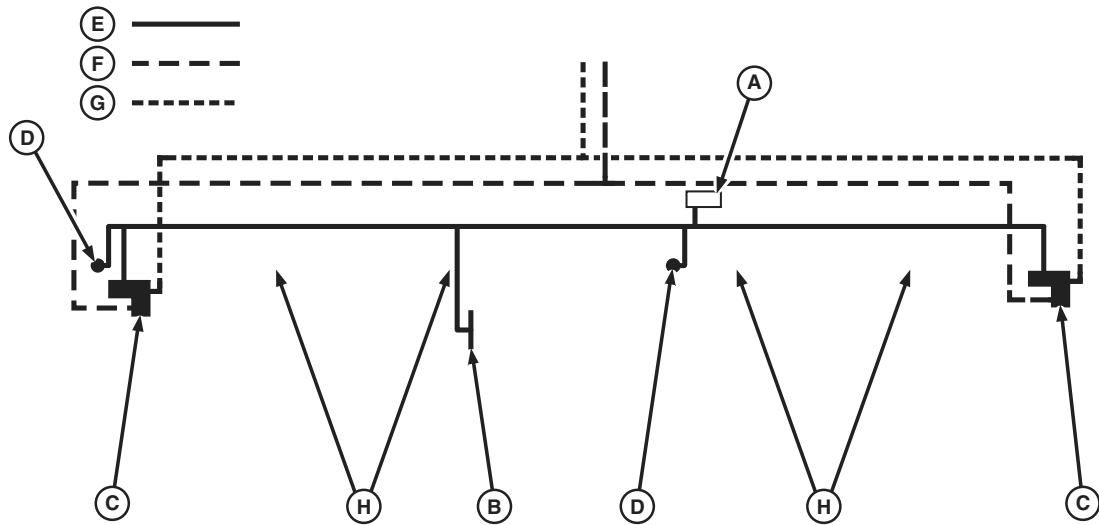
OUO6074,000104C -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：シングルモーター式 1720 播種機



OUO6074,000104D -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：デュアルモーター式 1720 10 条 91 cm (36 in) 播種機



A : コントローラ
B : モーションセンサー

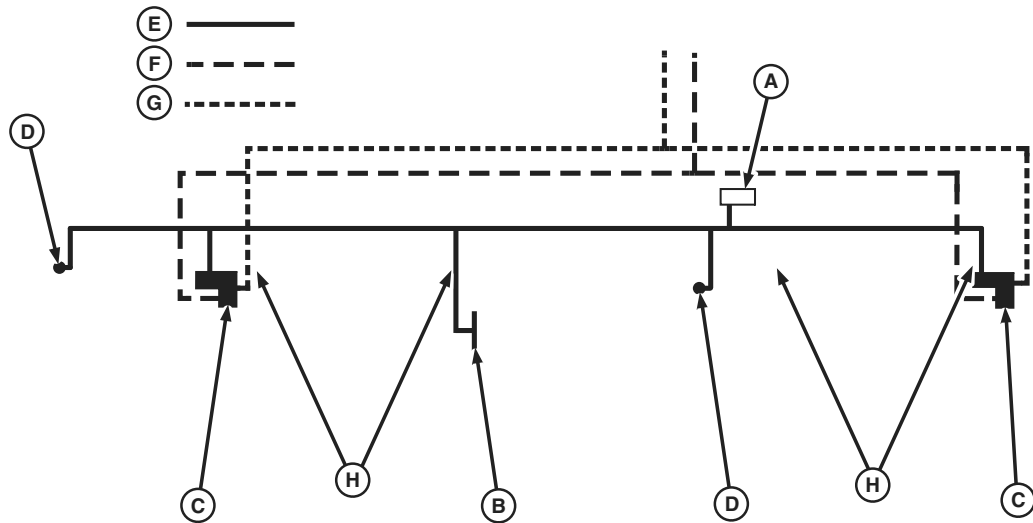
C : VRD モーター
D : 高さセンサー

E : 電気系統
F : 油圧

G : 油圧戻り
H : 逆転アイドル

OUO6074,000104E -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：デュアルモーター式 1720 10 条 97、102 cm (38、40 in) 播種機



A : コントローラ
B : モーションセンサー

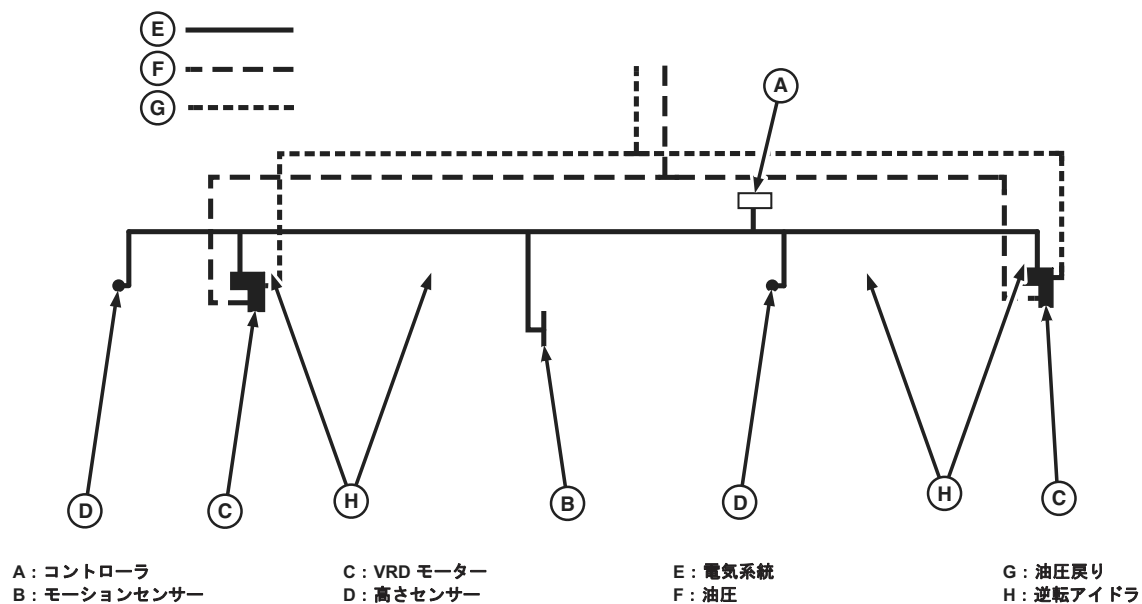
C : VRD モーター
D : 高さセンサー

E : 電気系統
F : 油圧

G : 油圧戻り
H : 逆転アイドル

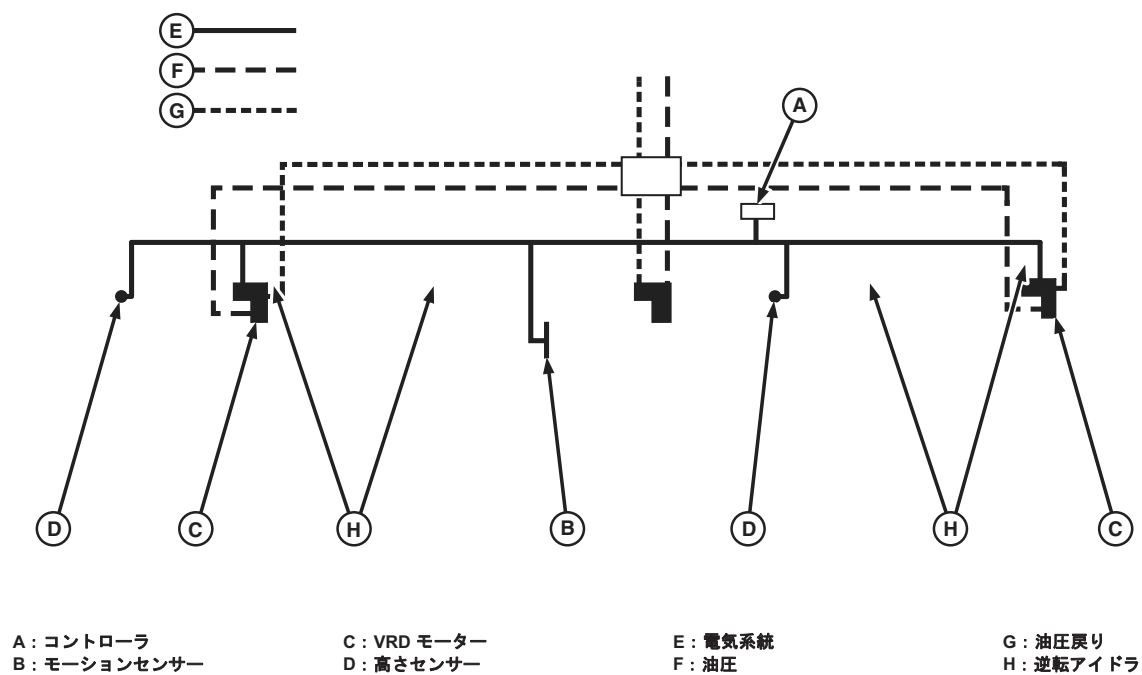
OUO6074,000104F -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：デュアルモーター式 1720 12 条播種機



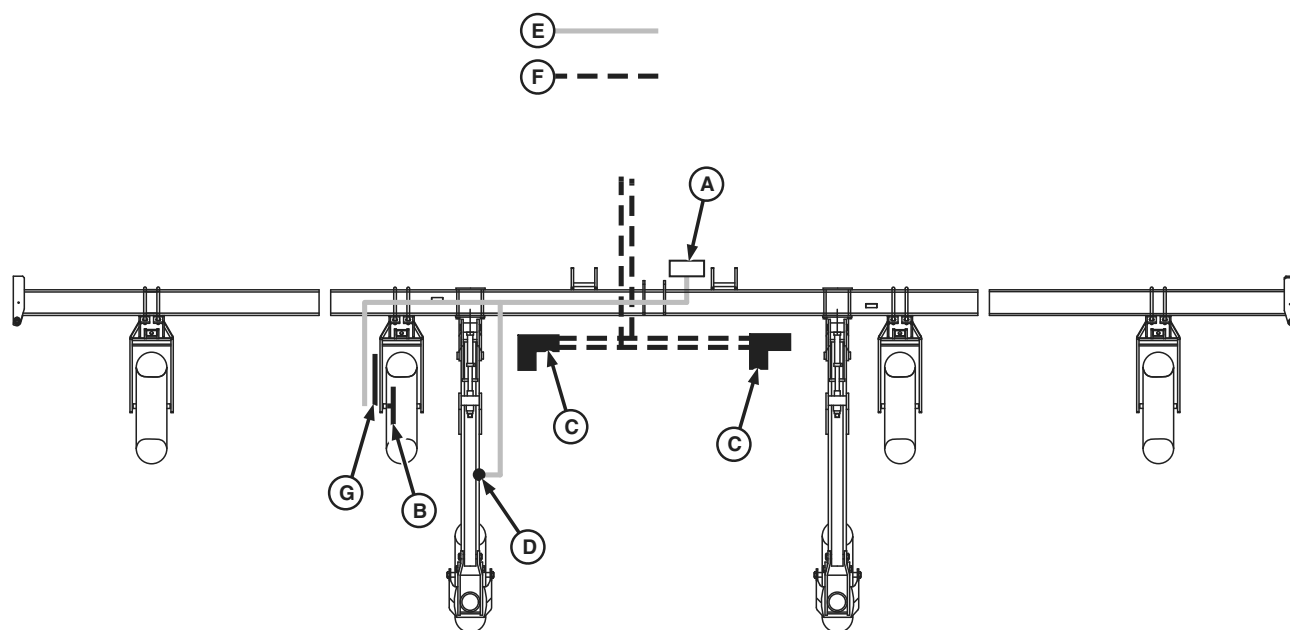
OUO6074,0001048 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：3 モーター式 1720 12 条播種機



OUO6074,0001050 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：デュアルモーター式 1720 16 条播種機



A : コントローラ
B : モーションセンサー

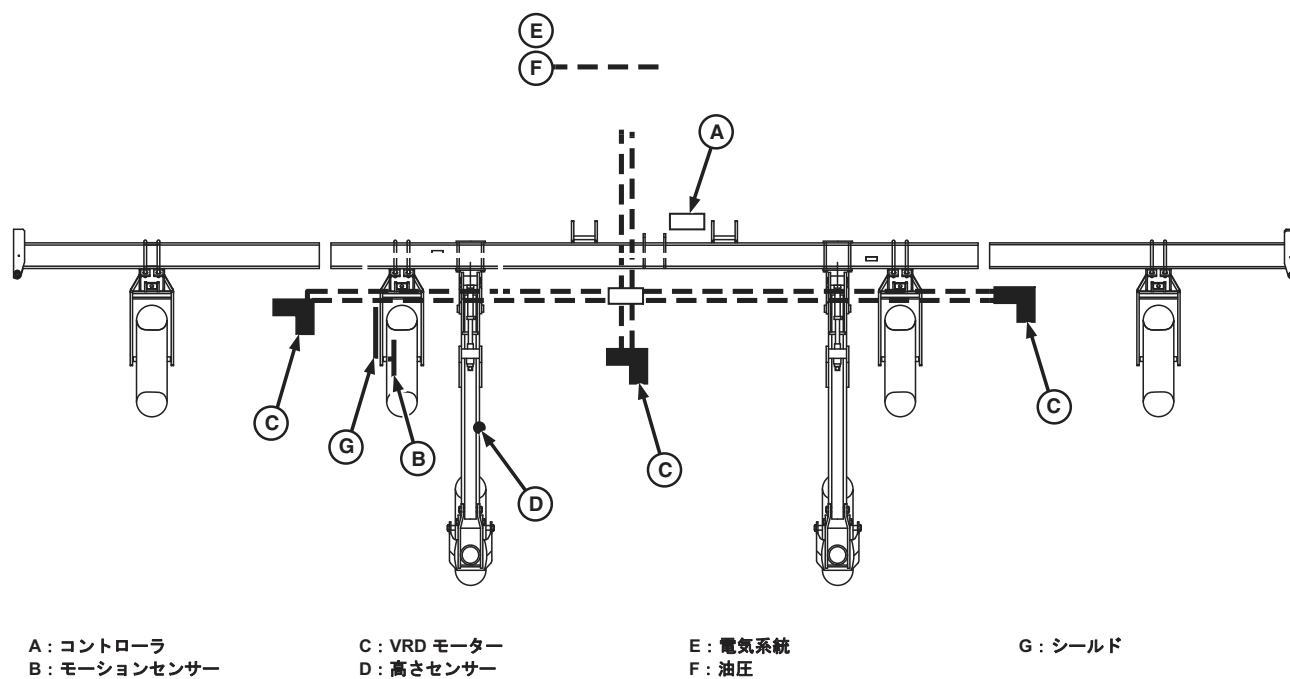
C : VRD モーター
D : 高さセンサー

E : 電気系統
F : 油圧

G : シールド

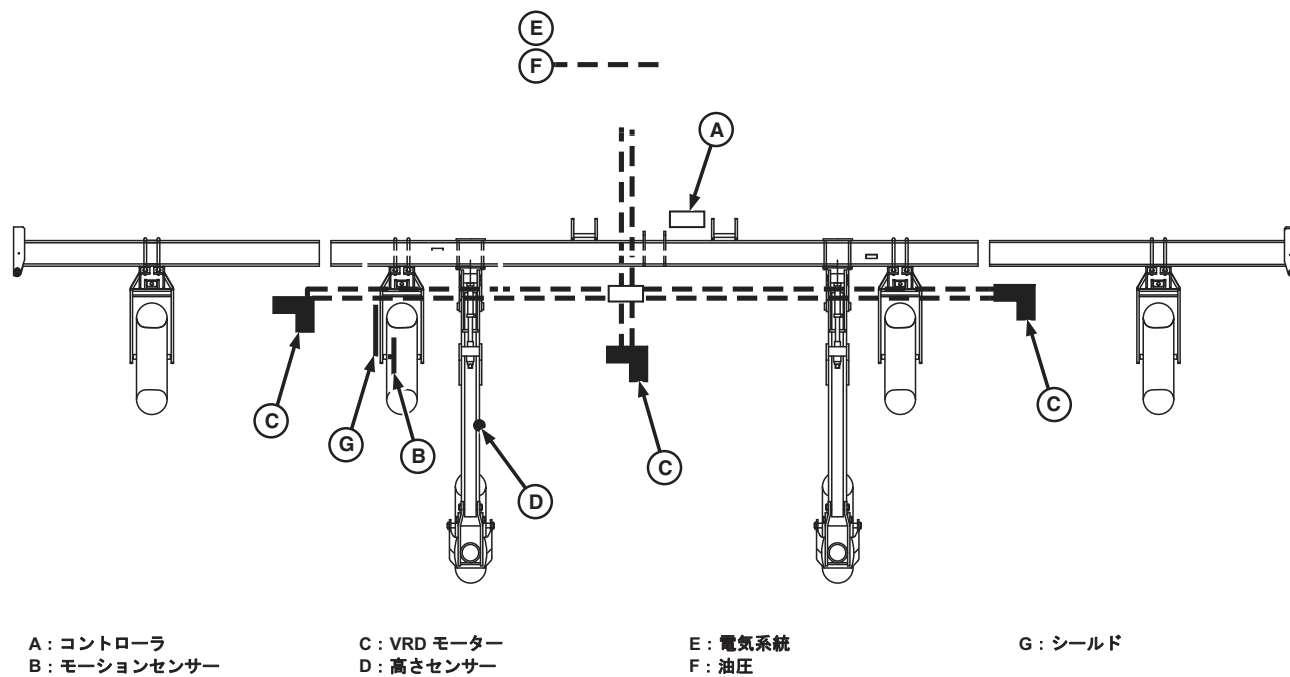
OUO6074,0001051 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：3 モーター式 1720 16 条播種機



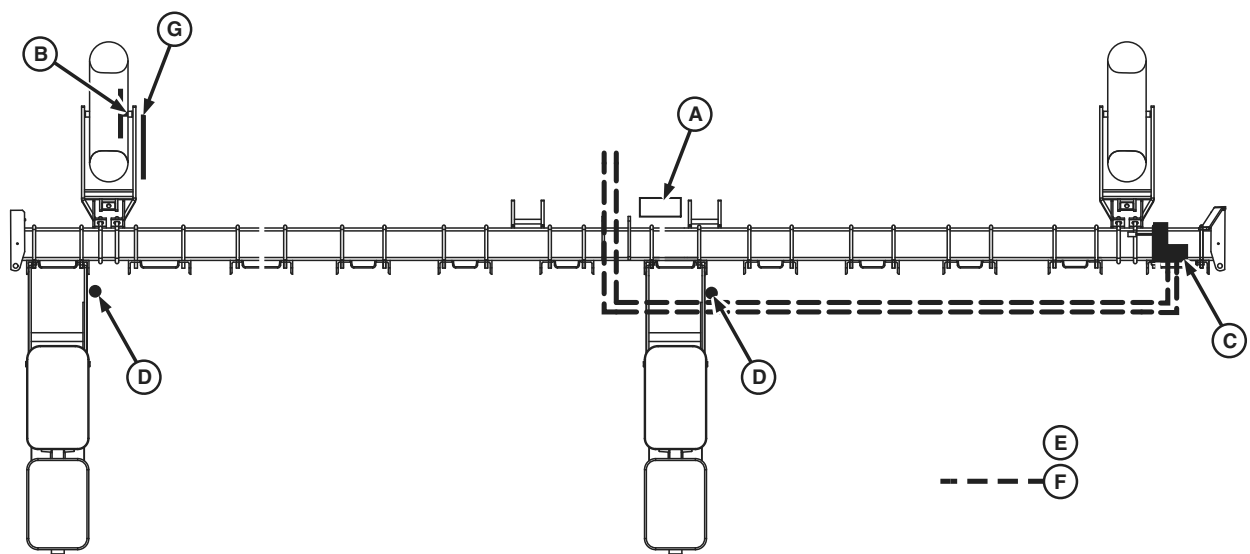
OUO6074,0001052 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：3 モーター式 1720CCS 12X2 ツインロー播種機



OUO6064,00002B7 -40-11OCT10-1/1

構成部品の位置：1730 播種機



A : コントローラ
B : モーションセンサー

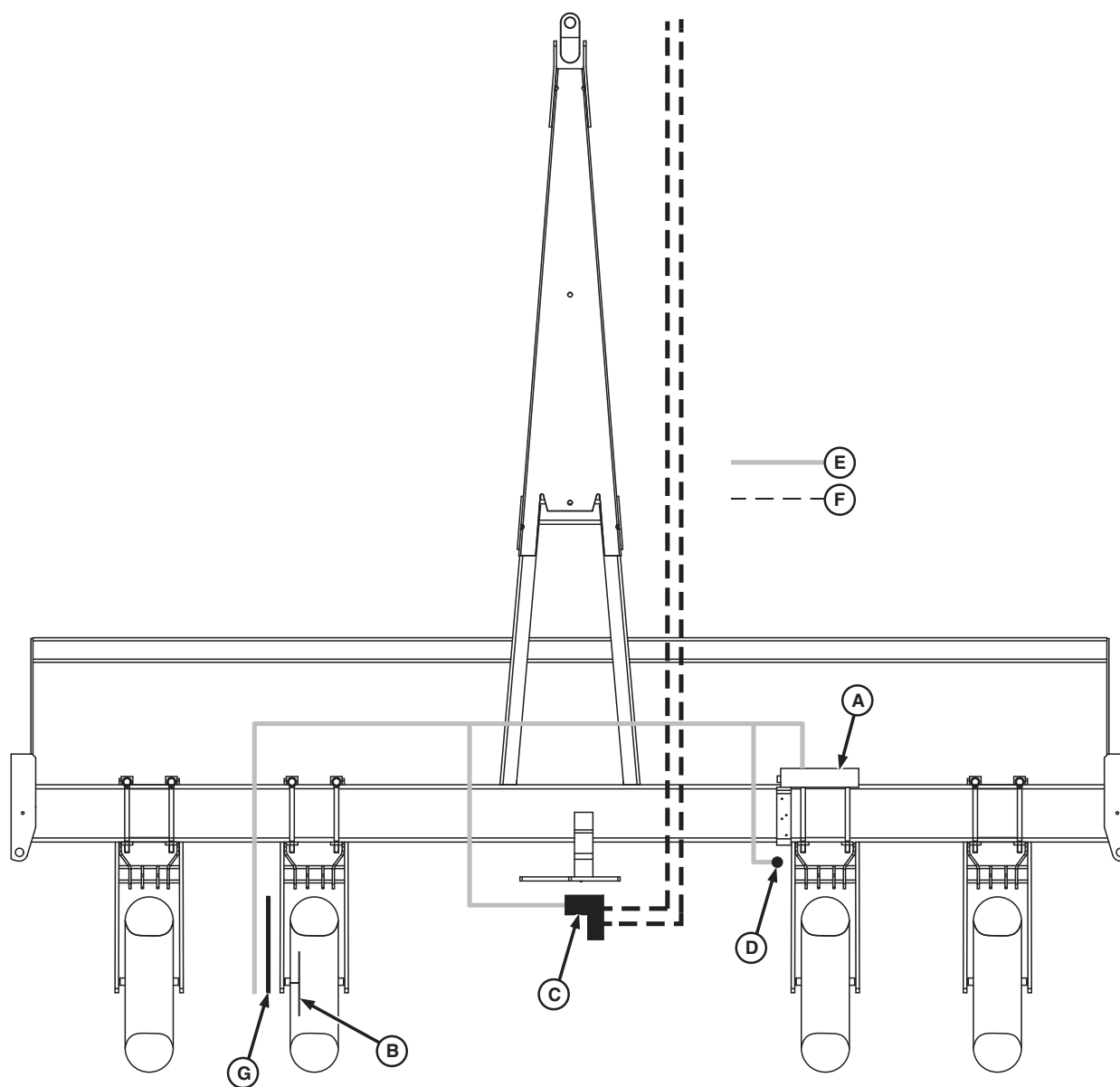
C : VRD モーター
D : 高さセンサー

E : 電気系統
F : 油圧

G : シールド

OUO6074,0001053 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：1750 表層保存型播種機



A : コントローラ
B : モーションセンサー

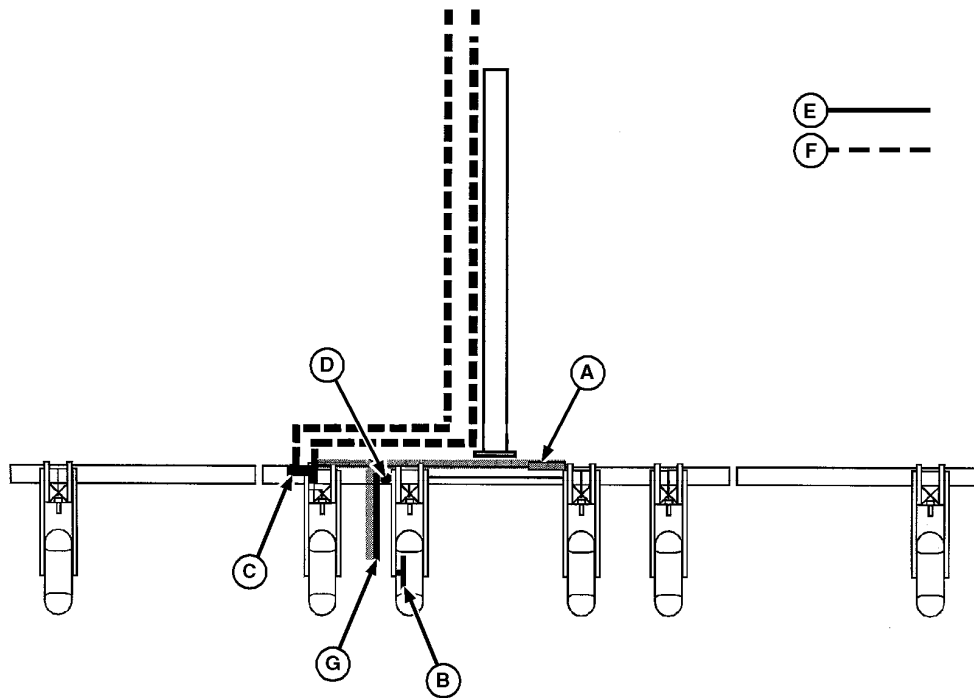
C : VRD モーター
D : 高さセンサー

E : 電気系統
F : 油圧

G : シールド

OUO6074,0001054 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：シングルモーター式 1760、1760NT 播種機



A : コントローラ
B : モーションセンサー

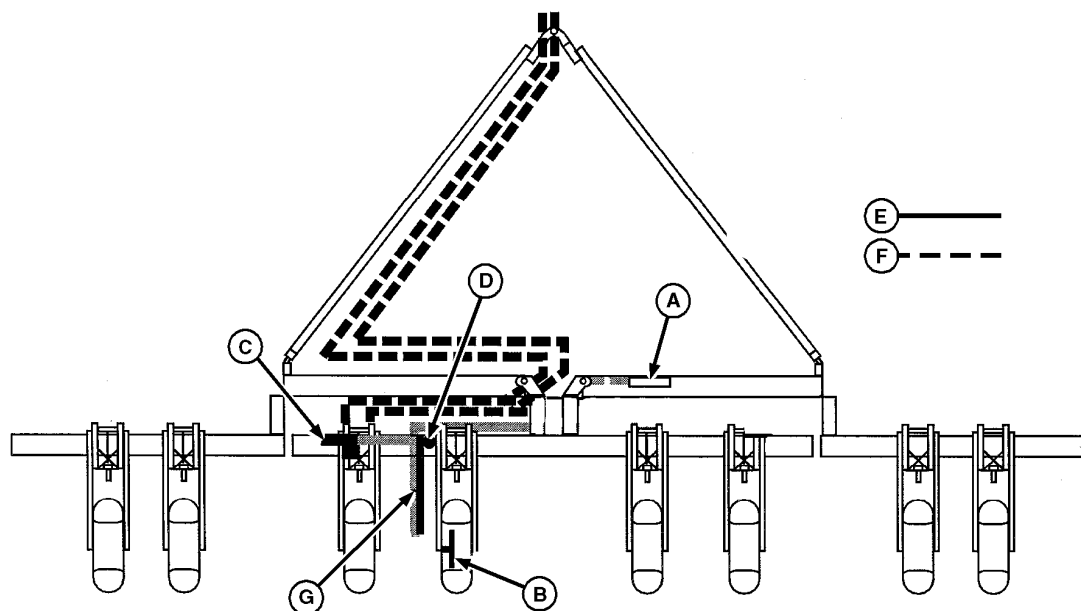
C : VRD モーター
D : 高さセンサー

E : 電気系統
F : 油圧

G : シールド

OUO6074,0001055 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：シングルモーター式 1770 12RN 播種機



A : コントローラ
B : モーションセンサー

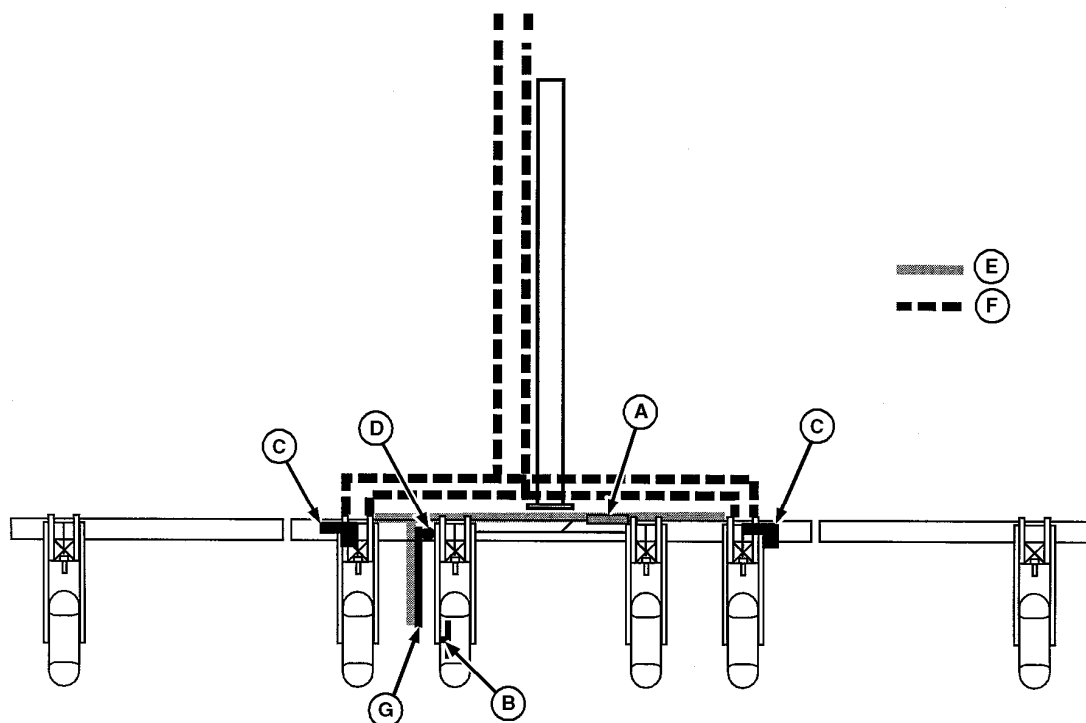
C : VRD モーター
D : 高さセンサー

E : 電気系統
F : 油圧

G : シールド

OUO6074,0001056 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：デュアルモーター式 1760、1760NT 播種機



A : コントローラ
B : モーションセンサー

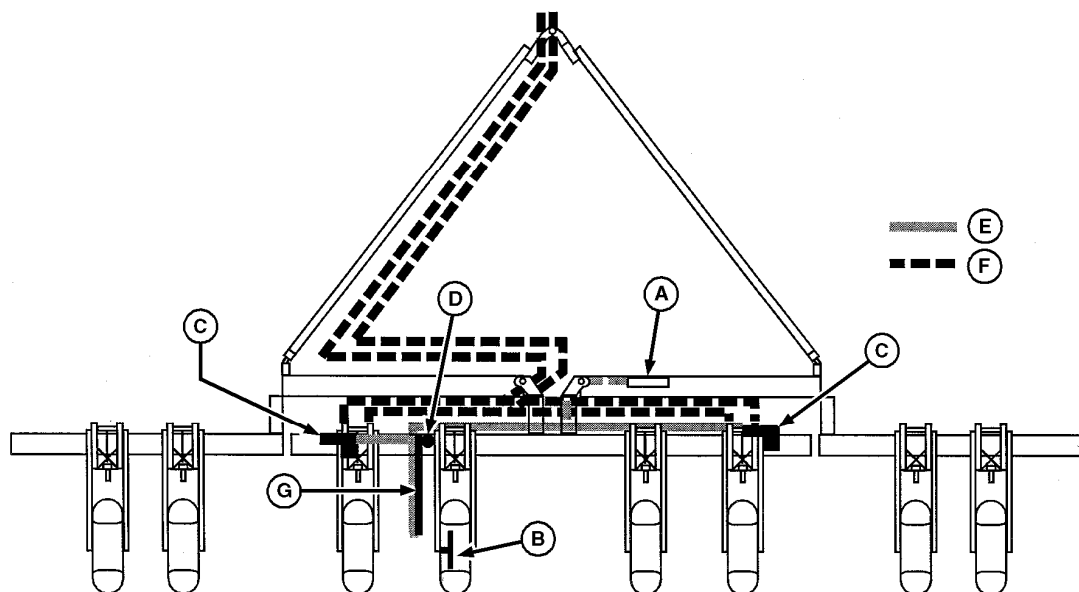
C : VRD モーター
D : 高さセンサー

E : 電気系統
F : 油圧

G : シールド

OUO6074,0001064 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：デュアルモーター式 1770 12RN 播種機



A : コントローラ
B : モーションセンサー

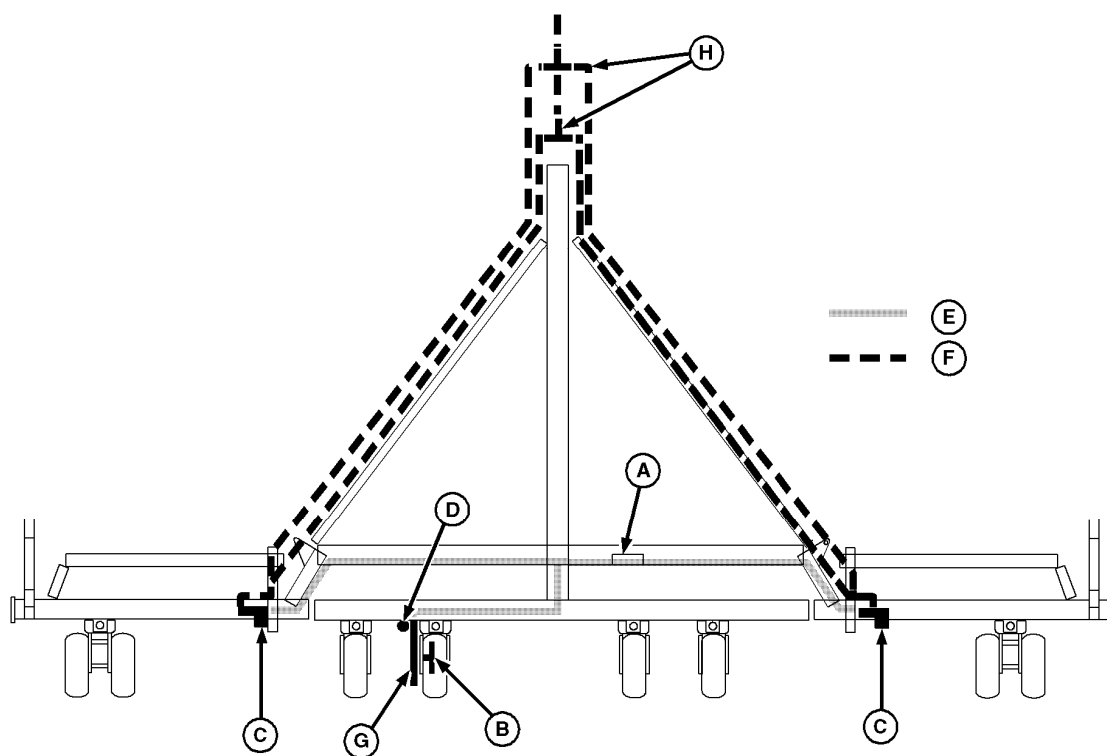
C : VRD モーター
D : 高さセンサー

E : 電気系統
F : 油圧

G : シールド

OUO6074,0001065 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：1770、12 条幅広播種機



A : コントローラ
B : モーションセンサー

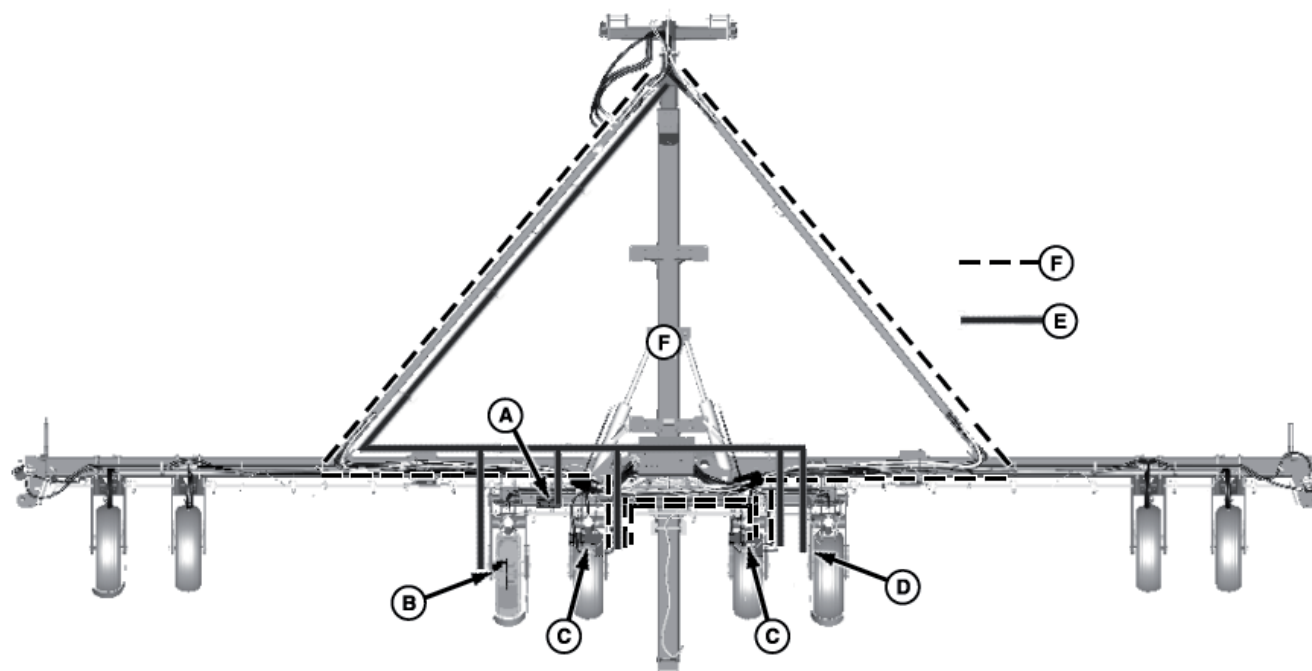
C : VRD モーター
D : 高さセンサー

E : 電気系統
F : 油圧

G : シールド
H : T 継手

OUO6064,00005F9 -40-23SEP11-1/1

構成部品の位置：1770NT、12 条 および 16 条



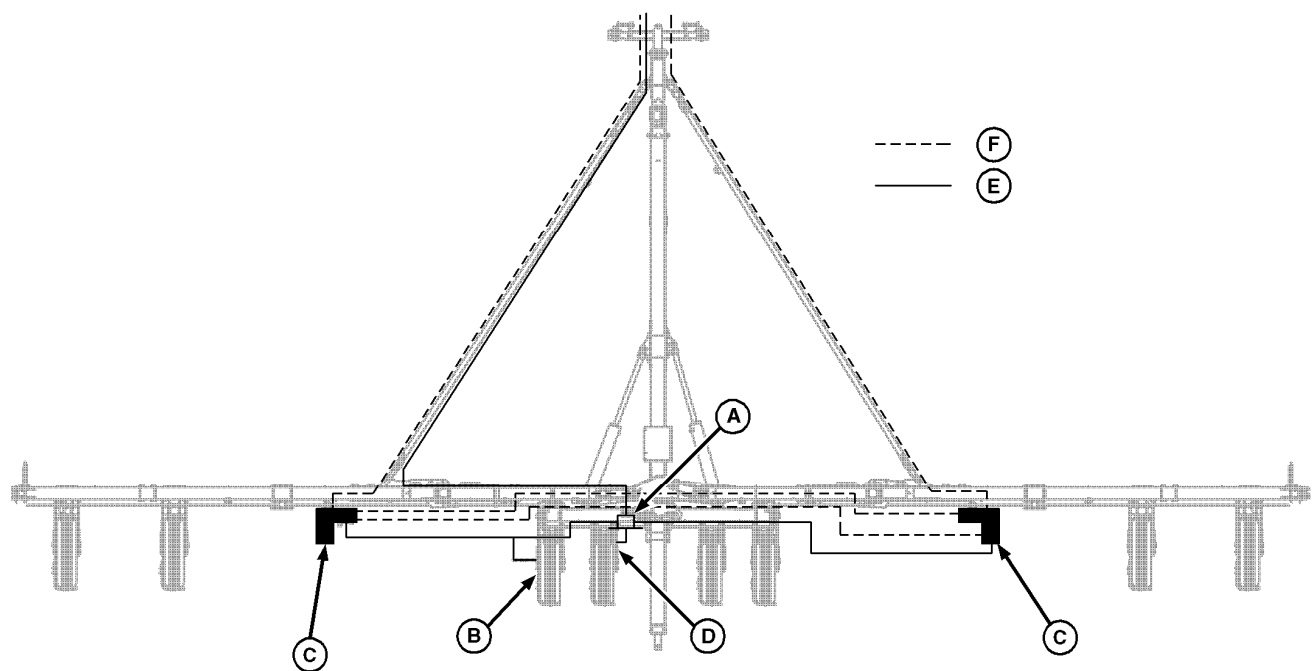
A : コントローラ
B : モーションセンサー

C : VRD モーター
D : 高さセンサー

E : 電気系統
F : 油圧

OUO6074,0001058 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：1770NT、24 条



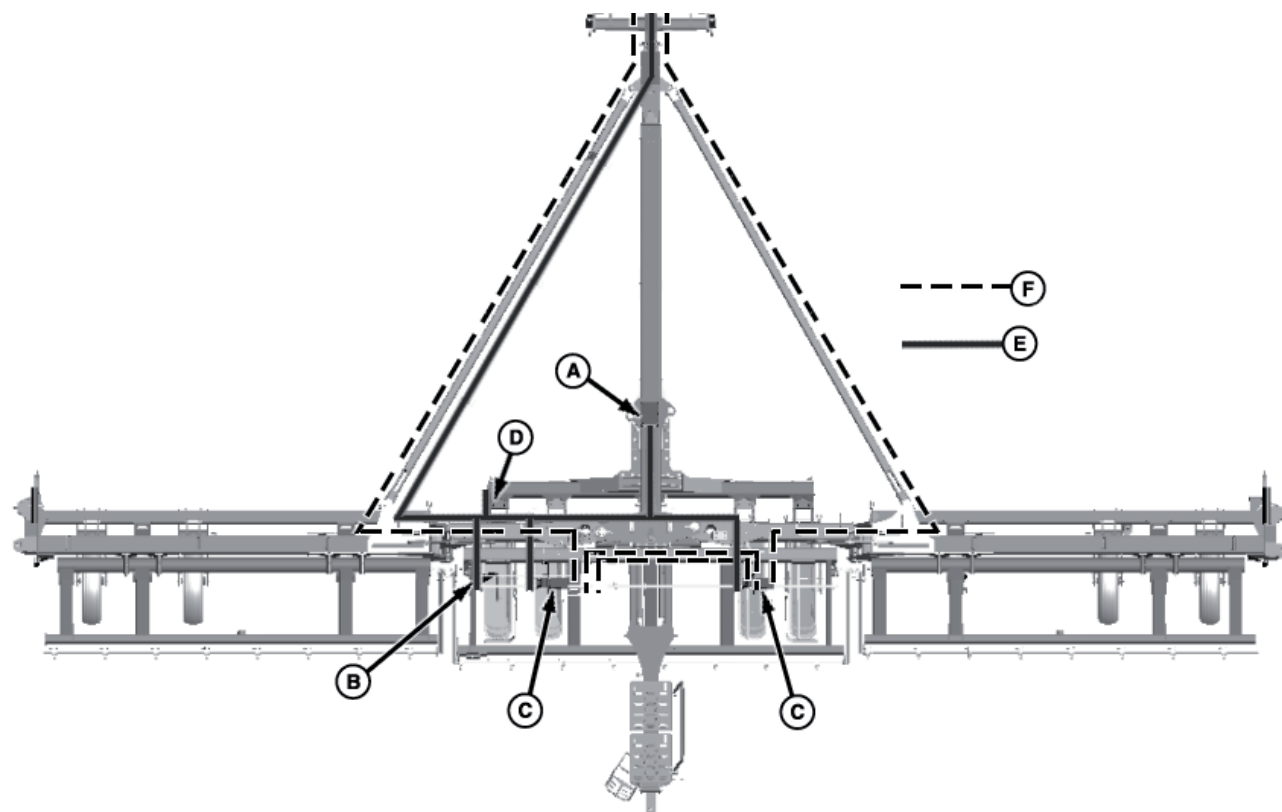
A : コントローラ
B : モーションセンサー

C : VRD モーター
D : 高さセンサー

E : 電気系統
F : 油圧

OUO6074,0001059 -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：1790 24R20



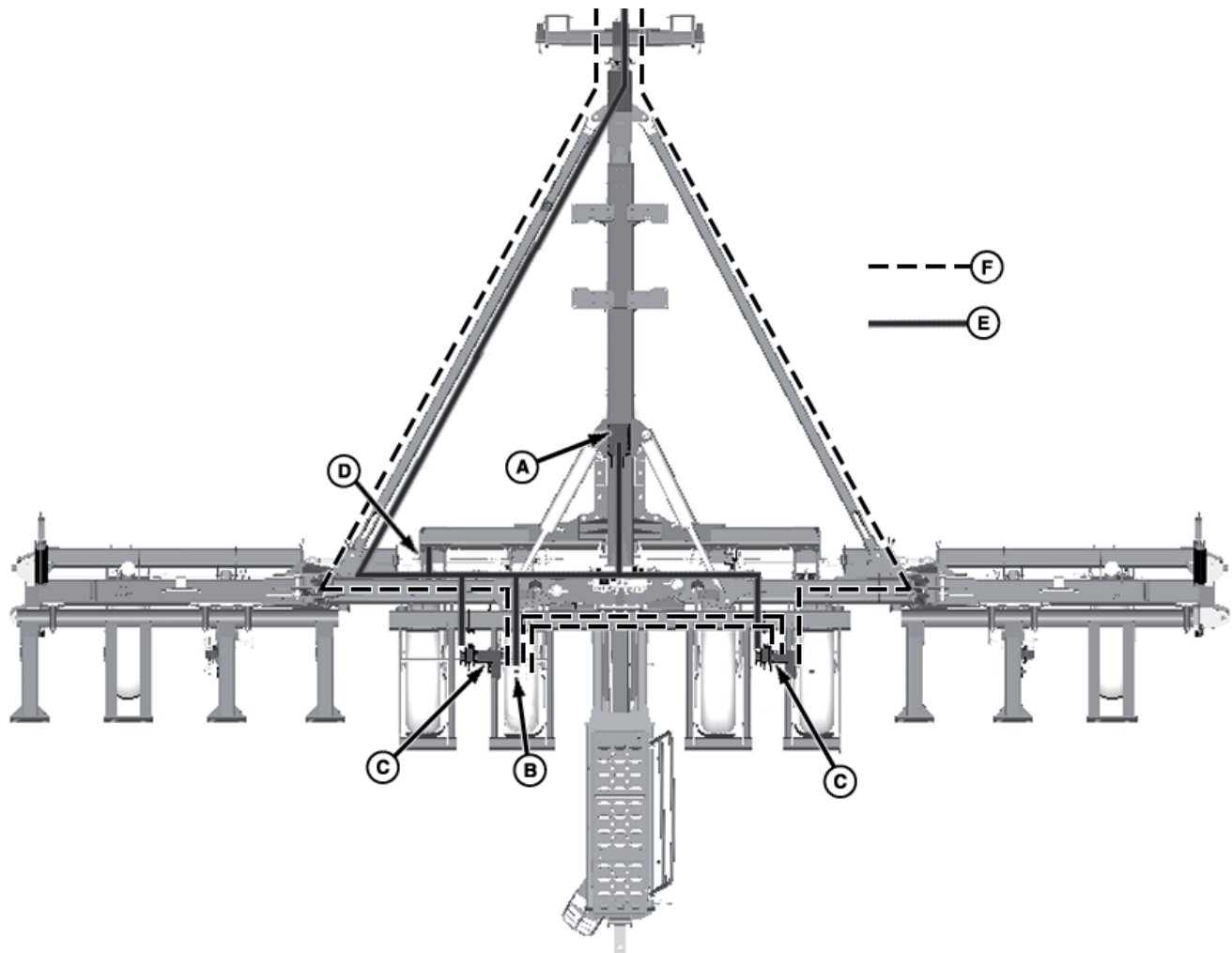
A : コントローラ
B : モーションセンサー

C : VRD モーター
D : 高さセンサー

E : 電気系統
F : 油圧

OUO6074,000105A-40-10OCT07-1/1

構成部品の位置 : 1790 23/24 条 15



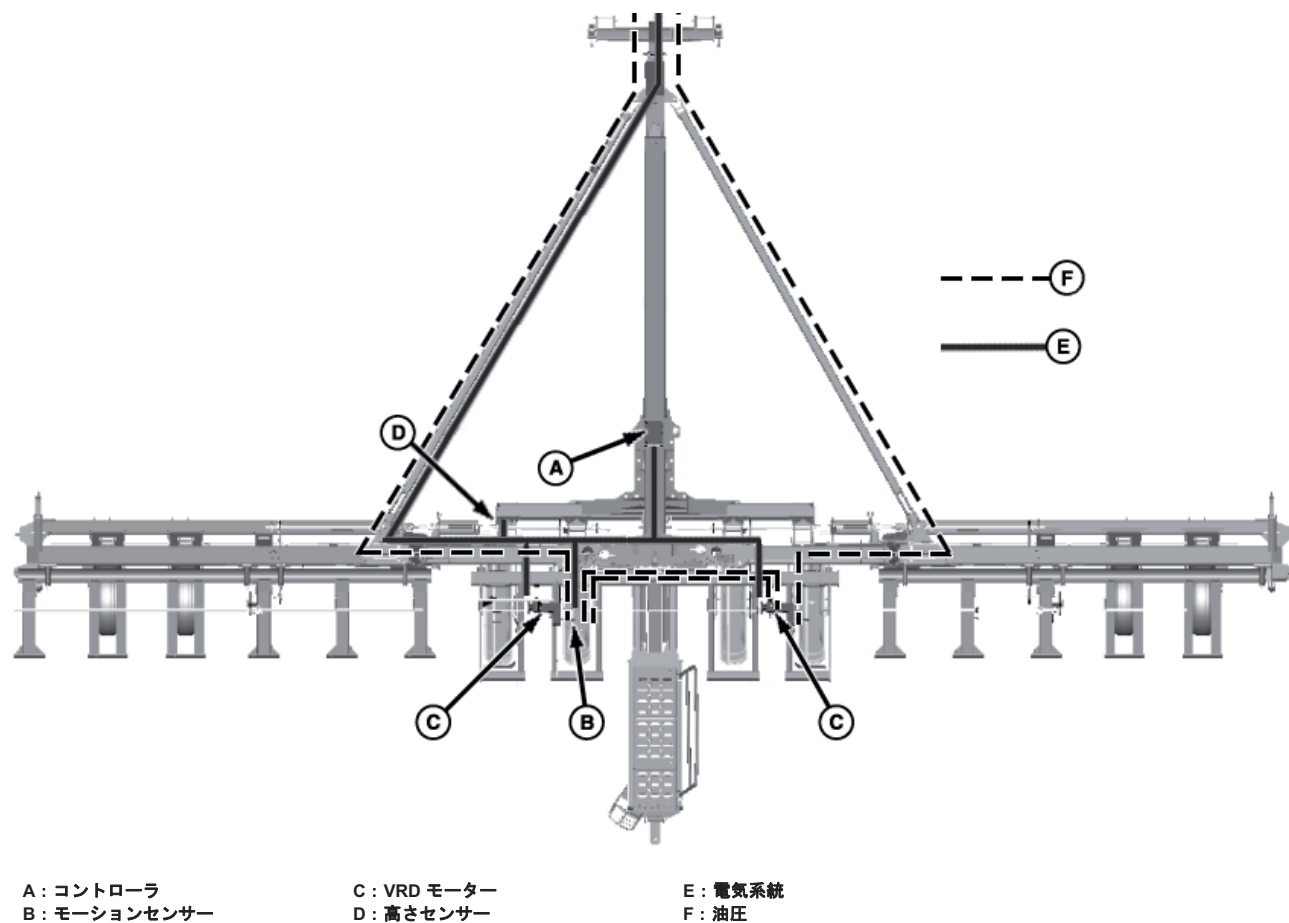
A : コントローラ
B : モーションセンサー

C : VRD モーター
D : 高さセンサー

E : 電気系統
F : 油圧

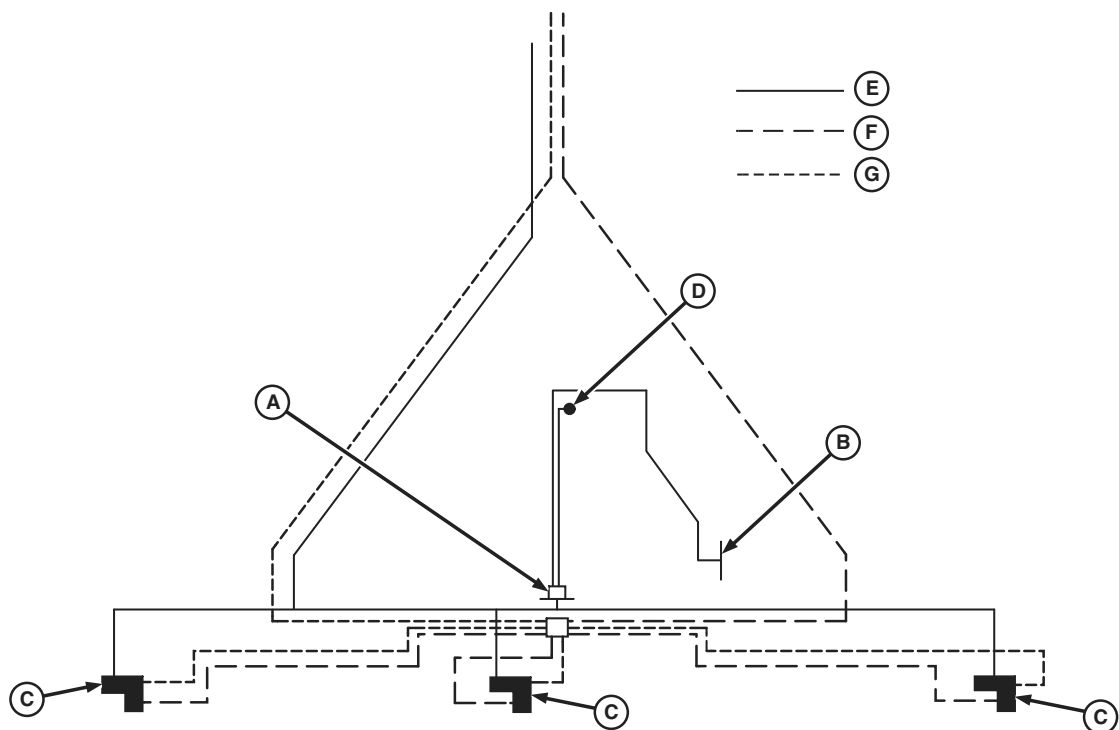
OUO6074,000105B -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置 : 1790 31/32 条 15



OUO6074,000105C -40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：3 モーター式 Deere/Bauer



A : コントローラ
B : モーションセンサー

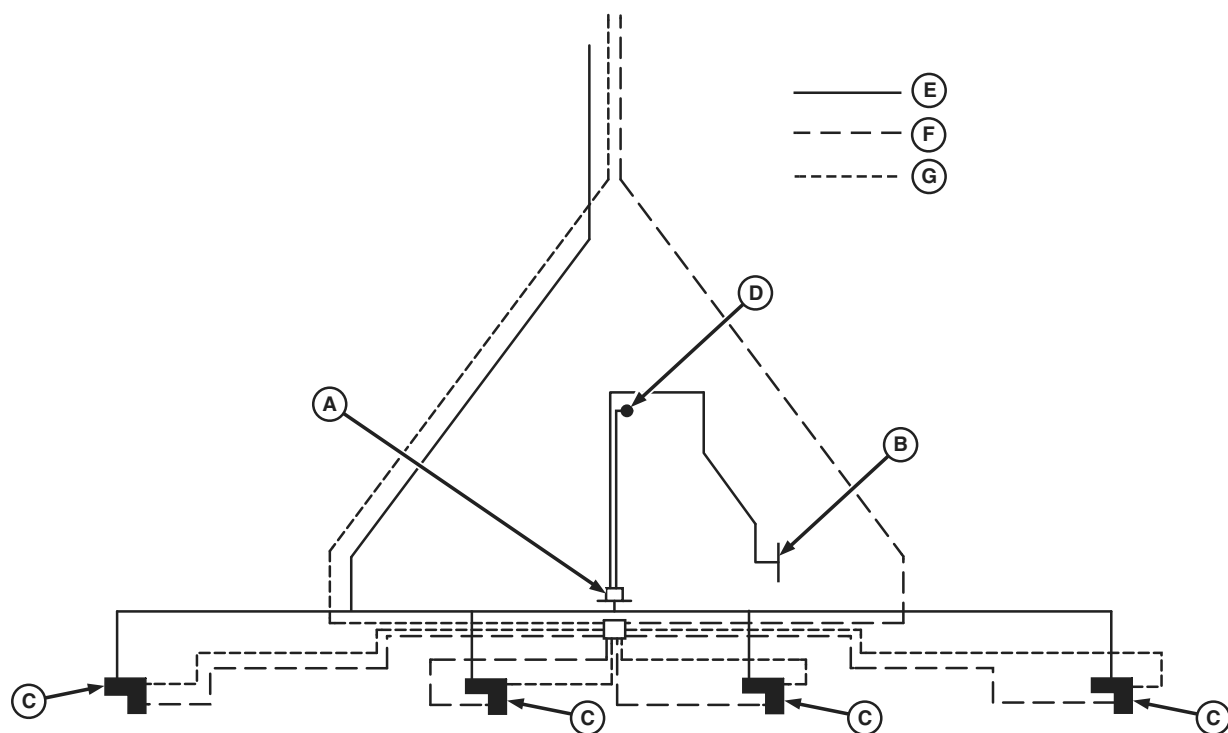
C : VRD モーター
D : 高さセンサー

E : 電気系統
F : 油圧

G : 油圧戻り

OUO6074,0001066-40-10OCT07-1/1

構成部品の位置：4 モーター式 Deere/Bauer



A : コントローラ
B : モーションセンサー

C : VRD モーター
D : 高さセンサー

E : 電気系統
F : 油圧

G : 油圧戻り

OUO6045,0000110 -40-19MAR09-1/1

バリアブルレートドライブの取り付けと取り外し

トラクターと機械のオペレータマニュアル読む

具体的な取り付け、取り外しに関する情報は、必ずお使いのトラクター、機械のオペレータマニュアルを参照してください。



OUO6074,0000580 -40-09AUG02-1/1

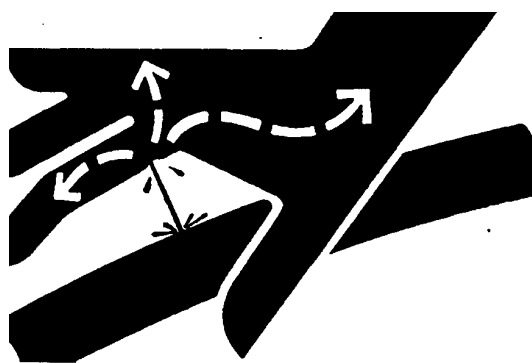
正しいホース接続方法

⚠ 警戒： 圧力のかかった液体が噴き出すと、皮膚に侵入して大けがをする可能性があります。油圧パイプや他のパイプを外す前に圧力を解放して、危険を回避してください。また、圧力をかける前にすべての接合部をしっかりと締めてください。ボール紙で漏れを探してください。手や身体を高圧の液体から保護してください。

事故が発生した場合は、直ちに医師の診察を受けてください。皮膚にかかった液体は、数時間以内に外科的に除去する必要があります。さもないと壊疽を引き起こす場合があります。このようなケガに慣れていない医師の場合、専門医療機関に問い合わせてください。このような情報は、Deere & Company Medical Department (Moline, Illinois, U.S.A) から入手可能です。

⚠ 警戒： 物理的な損傷、ねじれ、経時変化および暴露のため油圧ホースが破損する場合があります。ホースを定期点検してください。損傷したホースは交換してください。

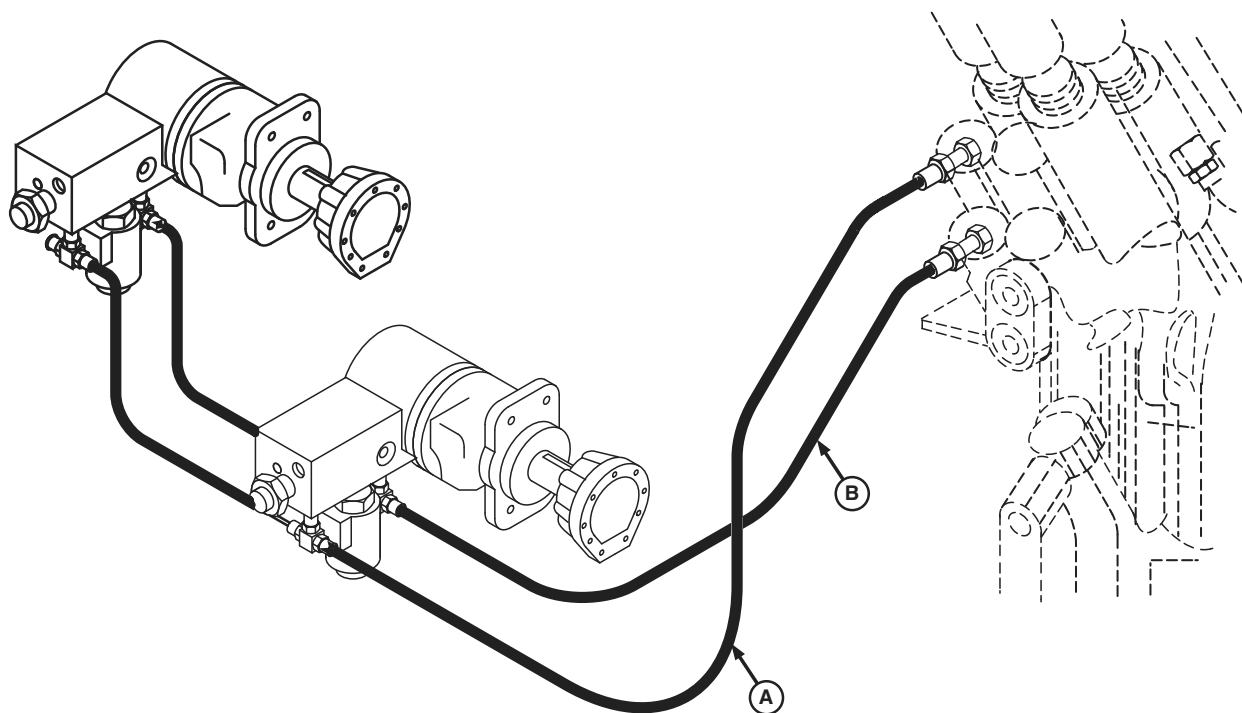
重要： 油圧カブラーにはごみ、ほこり、砂の無いことを確認してください。接続するまでは液体の開口部に保護キャップを被せておいてください。異物は油圧システムに損傷を与えることがあります。



VRD システムにはチェックバルブがあり、VRD モーターが逆回転してメーターや駆動部品の損傷を防ぎます。VRD が正常に動作しない場合は、油圧接続と SCV の位置を点検してください。

OUO6074,0000581 -40-24JUL08-1/1

パワービヨンドなしの 6000 シリーズトラクター：
シングルモーター



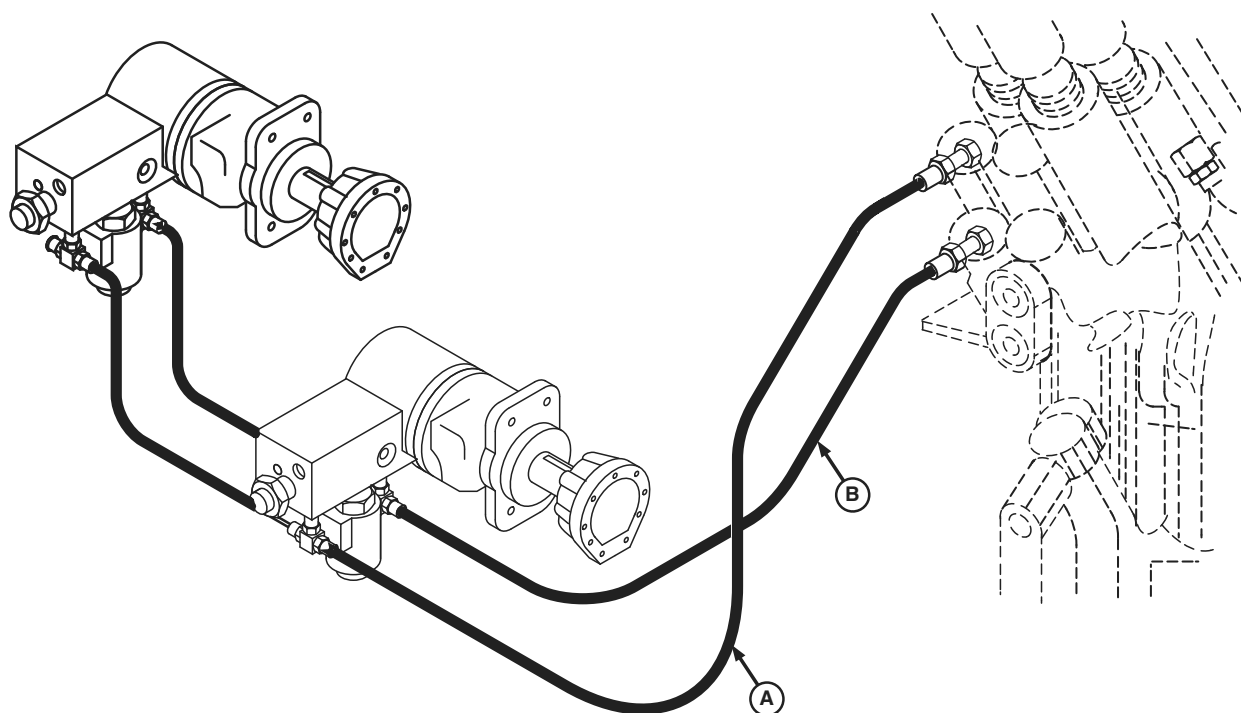
A : バリアブルレートドライブ圧力ホース
B : バリアブルレートドライブ戻りホース

1. バリアブルレートモーターからのバリアブルレートドライブ圧力ホース (A) を SCV 上部のポート (シリンダ引きこみ) に取り付けてください。
2. バリアブルレートモーターからのバリアブルレートドライブ戻りホース (B) を SCV 下部ポート (シリンダ拡張) に取り付けてください。

OUO6074,0000586 -40-09AUG02-1/1

パワービヨンドなしの 6000 シリーズトラクタ

ー：デュアルモーター



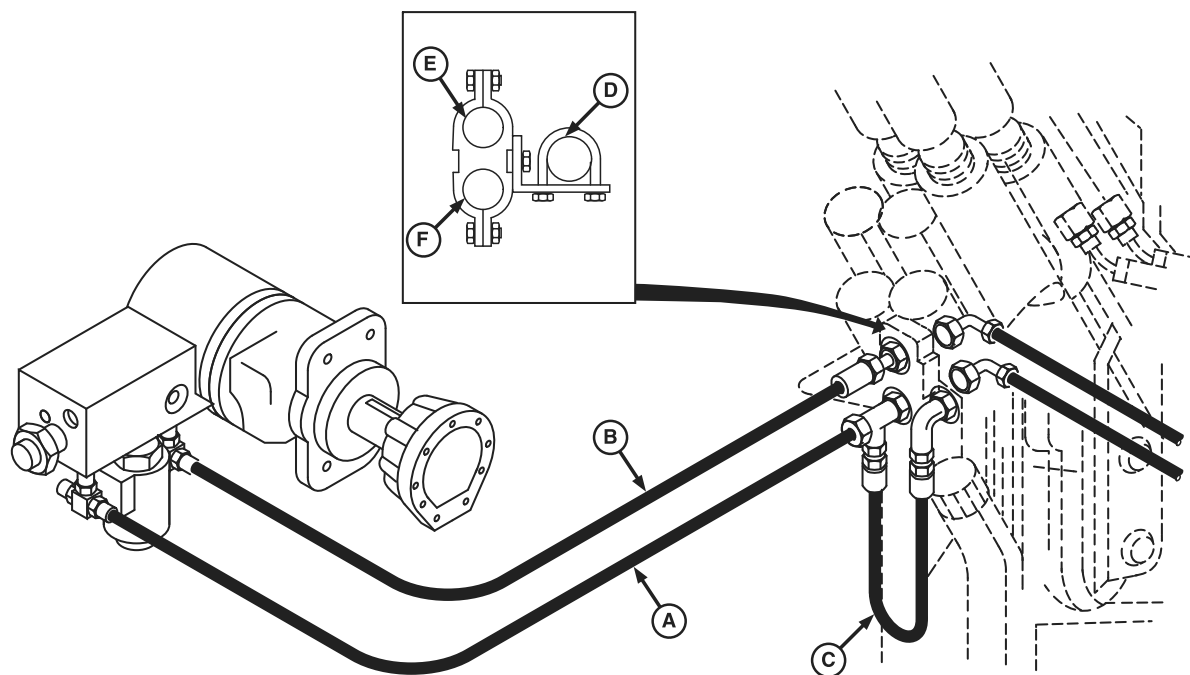
A : バリアブルレートドライブ圧力ホース

B : バリアブルレートドライブ戻りホース

1. バリアブルレートモーターからの圧力ホース (A) を SCV 上部のポート (シリンダ引きこみ) に取り付けてください。
2. バリアブルレートモーターからの戻りホース (B) を SCV 下部ポート (シリンダ拡張) に取り付けてください。

OUO6074,0000587 -40-09AUG02-1/1

パワービヨンド負荷センサー付きの 6000 シリー
ズトラクター：シングルモーター

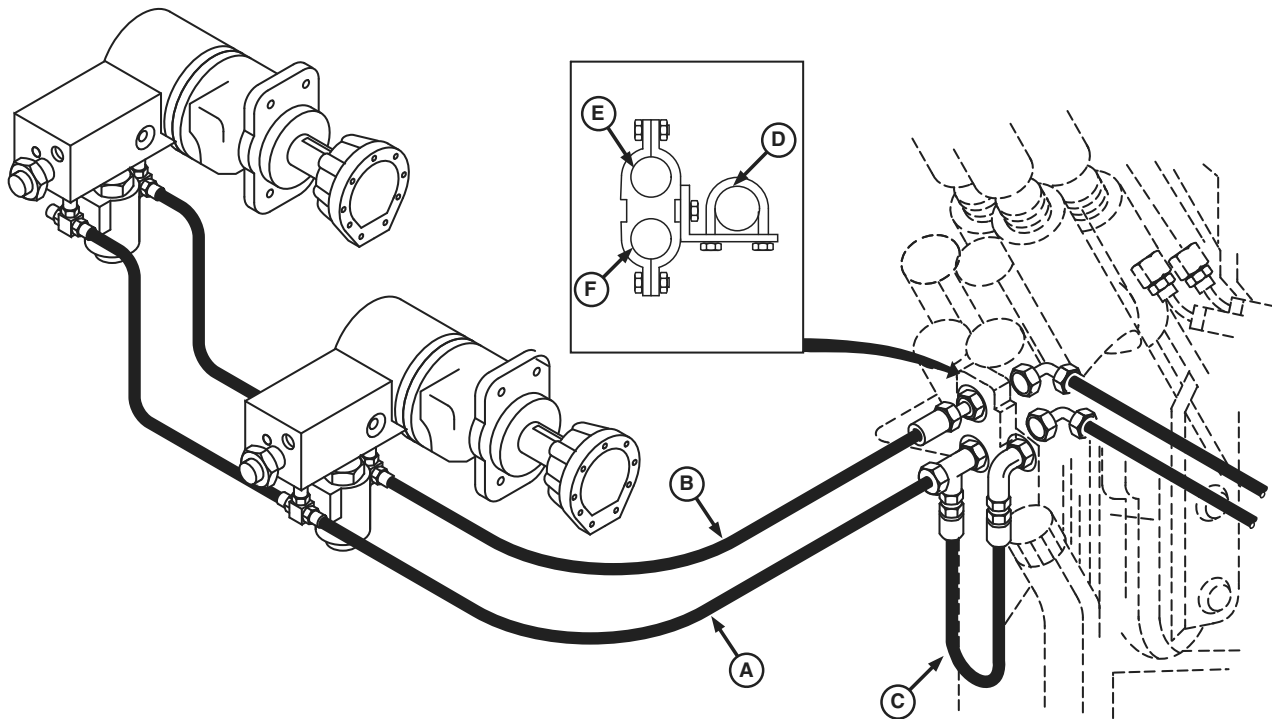


A : バリアブルレートドライブ圧力ホース B : バリアブルレートドライブ戻りホース C : ジャンパーホース E : パワービヨンド戻りポート
D : ループ負荷検出ポート F : パワービヨンド圧力ポート

1. バリアブルレート駆動圧力ホース (A) と T 字型管継手をパワービヨンド圧力ポート (F) に取り付けてください。
2. バリアブルレート駆動戻りホース (B) をパワービヨンド戻りポート (E) に取り付けてください。
3. ジャンパーホース (C) をパワービヨンド負荷検出ポート (D) と圧力ホース T 字型管継手に取り付けてください。

OUO6074,0000588 -40-09AUG02-1/1

パワービヨンド負荷センサー付きの 6000 シリー
ズトラクター：デュアルモーター



A: バリアブルレートドライブ圧力ホース
B: バリアブルレートドライブ戻りホース

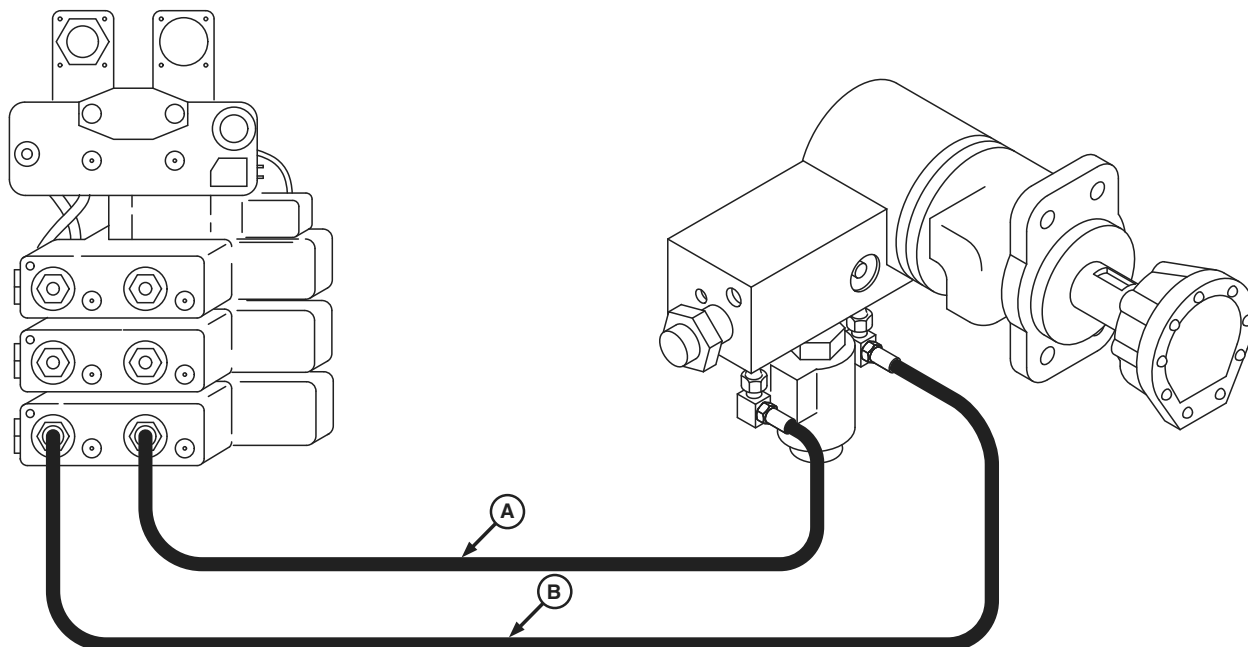
C: ジャンパーホース
D: ループ負荷検出ポート

E: パワービヨンド戻りポート
F: パワービヨンド圧力ポート

1. バリアブルレート駆動圧力ホース (A) と T 字型管継手をパワービヨンド圧力ポート (F) に取り付けてください。
2. バリアブルレート駆動戻りホース (B) をパワービヨンド戻りポート (E) に取り付けてください。
3. ジャンパーホース (C) をパワービヨンド負荷検出ポート (D) と圧力ホース T 字型管継手に取り付けてください。

OUO6074,0000589 -40-09AUG02-1/1

**パワービヨンドなしの 7000、8000、9000 シリー
ズトラクター：シングルモーター**

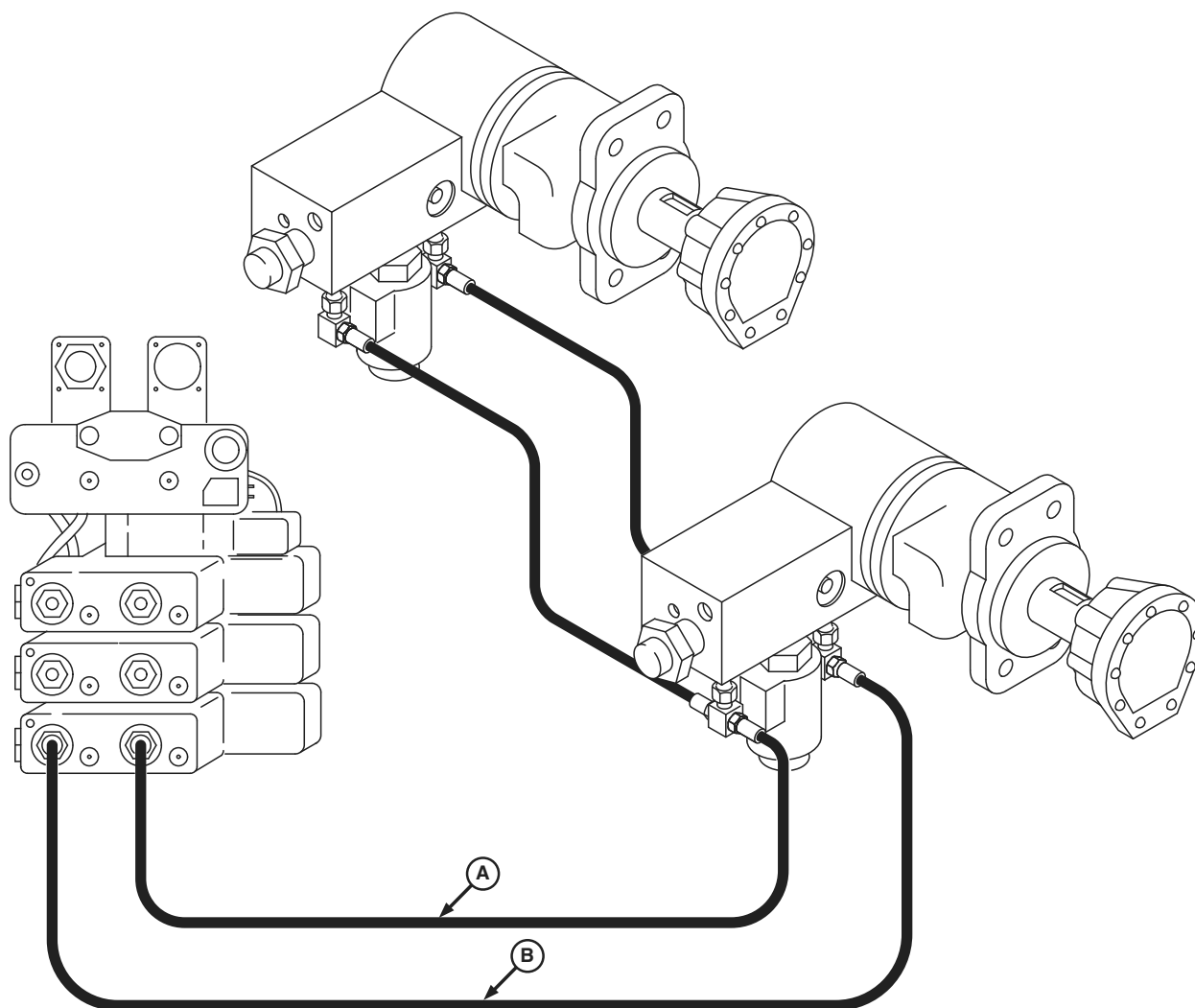


A : バリアブルレートドライブ圧力ホース
B : バリアブルレートドライブ戻りホース

1. バリアブルレートモーターからのバリアブルレートドライブ圧力ホース (A) を SCV 右側 (シリンダ引きこみ) に取り付けてください。
2. バリアブルレートモーターからのバリアブルレートドライブ戻りホース (B) を SCV 左側 (シリンダ伸長) に取り付けてください。

OUO6074,000058A -40-09AUG02-1/1

パワービヨンドなしの 7000、8000、9000 シリーズトラクター：複数モーター

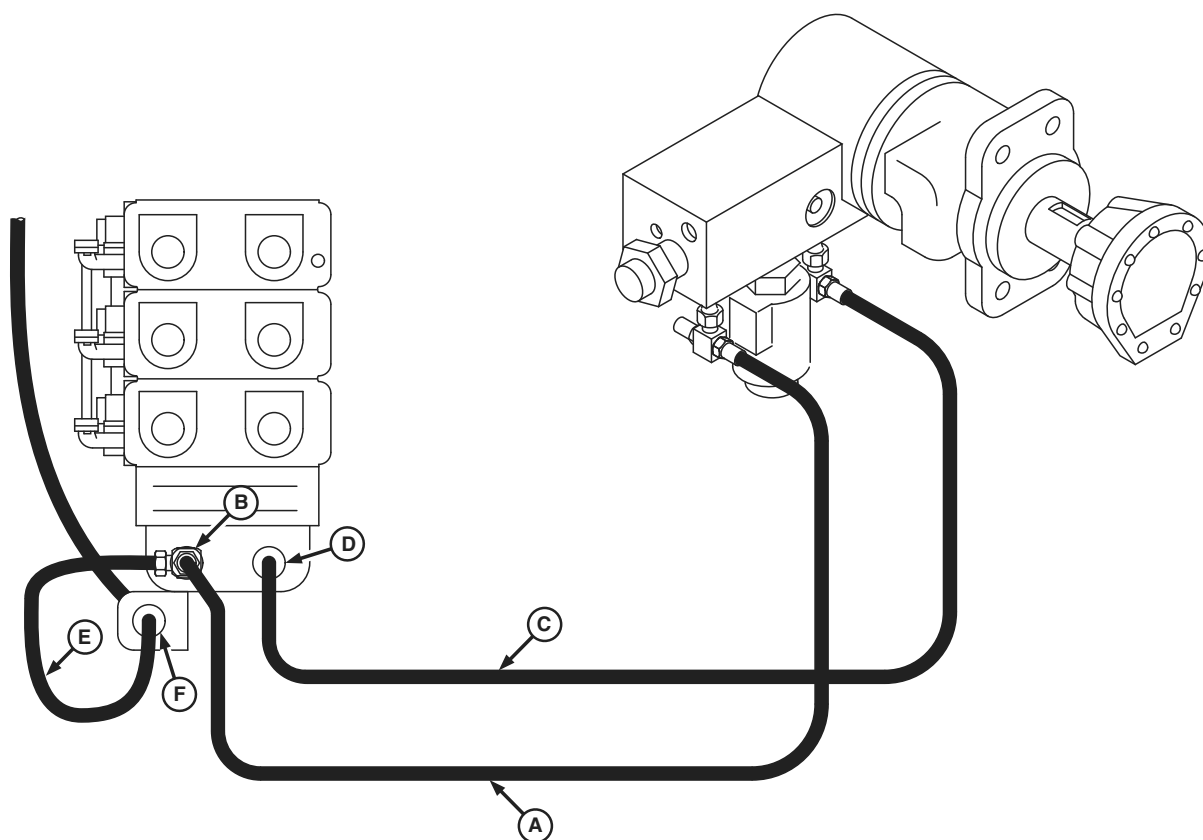


A : バリアブルレートドライブ圧力ホース
B : バリアブルレートドライブ戻りホース

3. バリアブルレートモーターからの圧力ホース (A) を SCV 右側 (シリンダ引きこみ) に取り付けてください。
4. バリアブルレートモーターからの戻りホース (B) を SCV 左側 (シリンダ伸長) に取り付けてください。

OUO6074,000058B -40-09AUG02-1/1

パワービヨンド負荷センサー付きの 7000 シリー
ズトラクター：シングルモーター



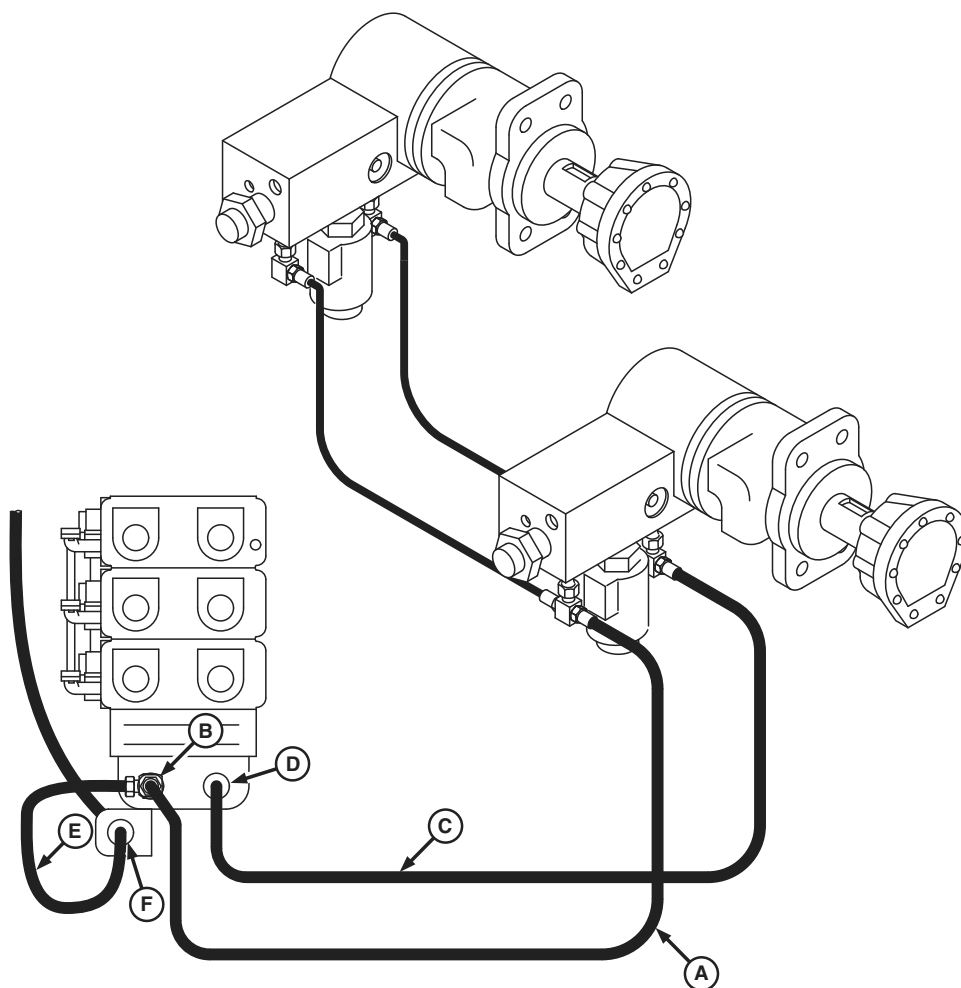
A : バリアブルレートドライブ圧力ホース C : バリアブルレートドライブ戻りホース E : ジャンパーホース
B : パワービヨンド圧力ポート D : パワービヨンド戻りポート F : パワービヨンド負荷検出ポート

重要：7000 シリーズに CCS 付きの 1770NT が取り付けられている場合は、CCS のファンがモーターの戻りに行くようになっているので、パワービヨンドは使用できません。その他の機能を CCS ファンホースに「T」接続すると、モーターシールが損傷しますので、行わないでください。

1. バリアブルレートドライブ圧力ホース (A) と T 字型管継手をトラクター SCV のパワービヨンド圧力ポート (B) に取り付けてください。
2. バリアブルレートドライブ戻りホース (C) をパワービヨンド戻りポート (D) に取り付けてください。
3. ジャンパーホース (E) をパワービヨンド負荷検出ポート (F) と圧力ホース T 字型管継手に取り付けください。

OUO6074,000058C -40-09AUG02-1/1

パワービヨンド負荷センサー付きの 7000 シリー
ズトラクター：デュアルモーター



A : バリアブルレートドライブ圧力ホース

B : パワービヨンド圧力ポート

C : 戻りホース

D : パワービヨンド戻りポート

E : ジャンパーホース

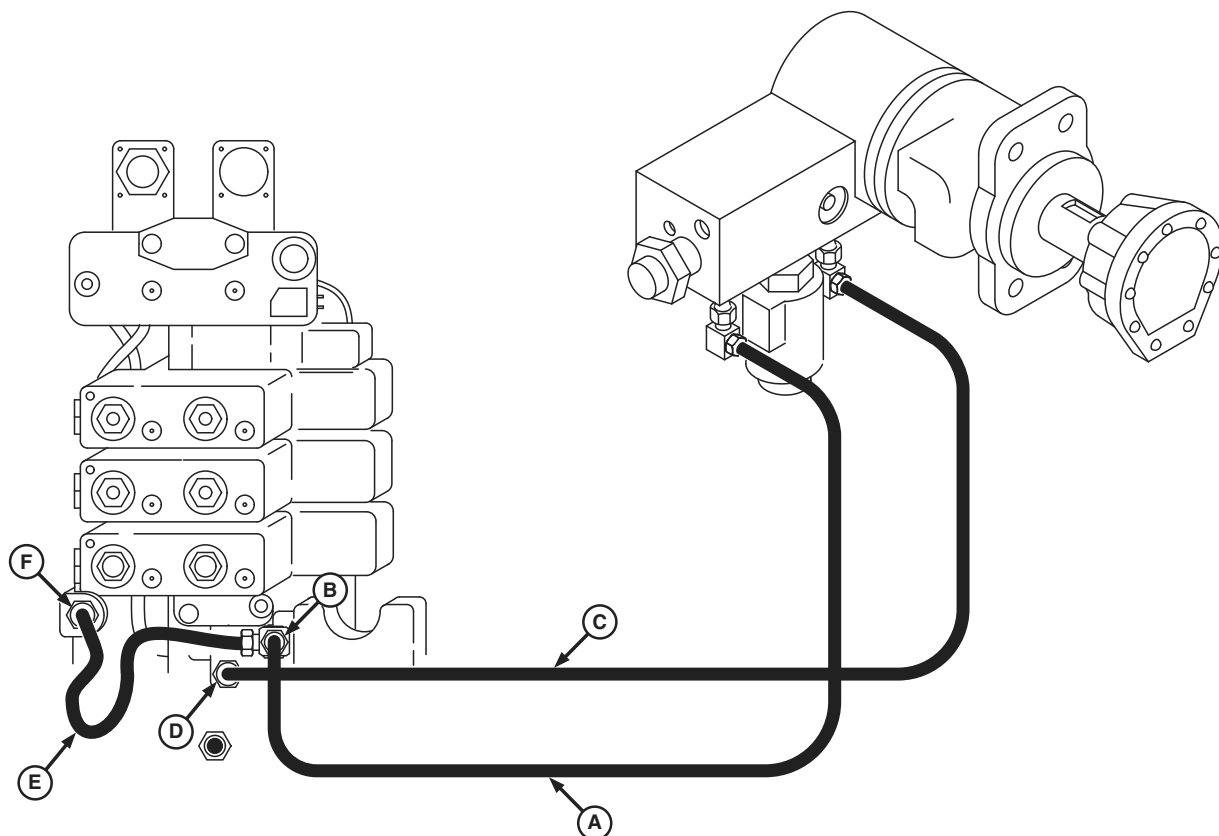
F : パワービヨンド負荷検出ポート

重要：7000 シリーズに CCS 付きの 1770NT が取り付けられている場合は、CCS のファンがモーターの戻りに行くようになっているので、パワービヨンドは使用できません。その他の機能を CCS ファンホースに「T」接続すると、モーターシールが損傷しますので、行わないでください。

1. バリアブルレートドライブ圧力ホース (A) と T 字型管継手をパワービヨンド圧力ポート (B) に取り付けてください。
2. バリアブルレートドライブ戻りホース (C) をパワービヨンド戻りポート (D) に取り付けてください。
3. ジャンパーホース (E) をパワービヨンド負荷検出ポート (F) と圧力ホース T 字型管継手に取り付けてください。

OUO6074,000058D -40-09AUG02-1/1

パワービヨンド負荷センサー付きの 8000 シリー
ズトラクター：シングルモーター

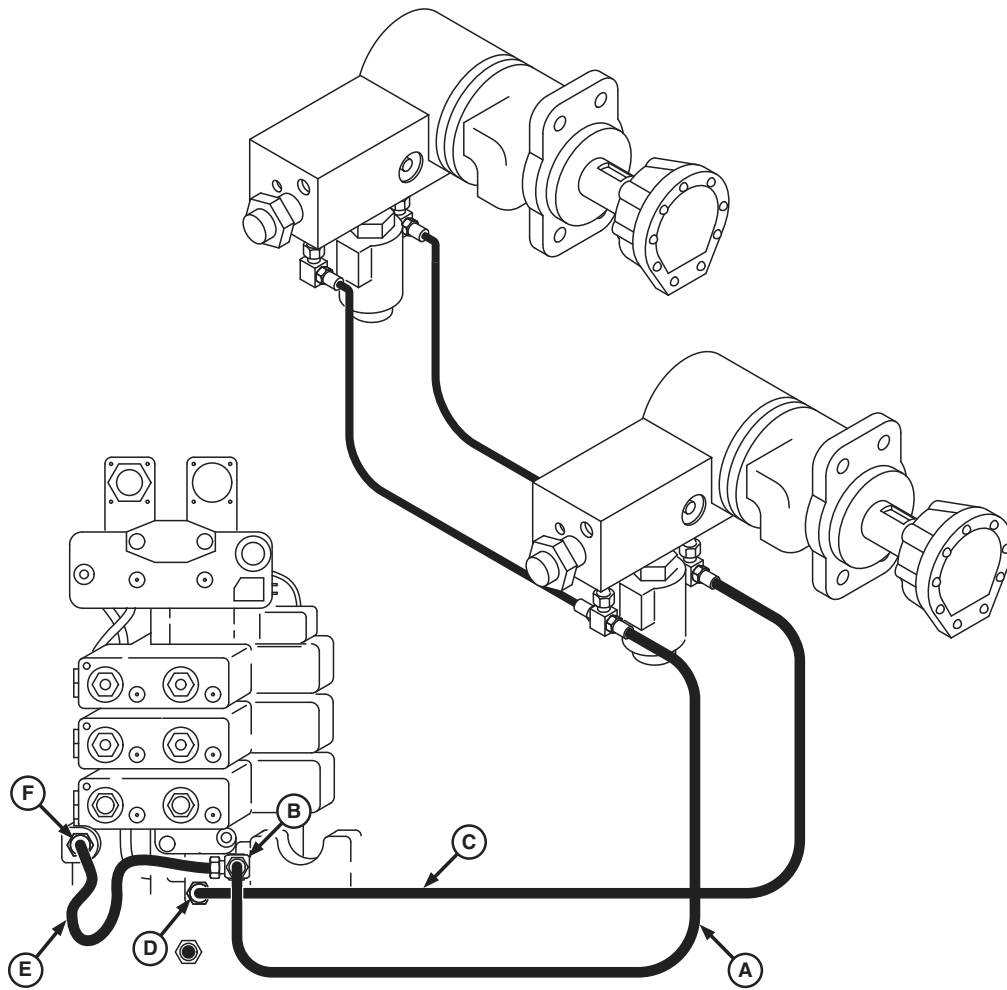


A : バリアブルレートドライブ圧力ホース
B : パワービヨンド圧力ポート
C : バリアブルレートドライブ戻りホース
D : パワービヨンド戻りポート
E : ジャンパーホース
F : パワービヨンド負荷検出ポート

1. バリアブルレートドライブ圧力ホース (A) と T 字型管継手をパワービヨンド圧力ポート (B) に取り付けてください。
2. バリアブルレートドライブ戻りホース (C) をパワービヨンド戻りポート (D) に取り付けてください。
3. ジャンパーホース (E) をパワービヨンド負荷検出ポート (F) と圧力ホース T 字型管継手に取り付けてください。

OUO6074,000058E -40-09AUG02-1/1

パワービヨンド負荷センサー付きの 8000 シリー
ズトラクター：複数モーター

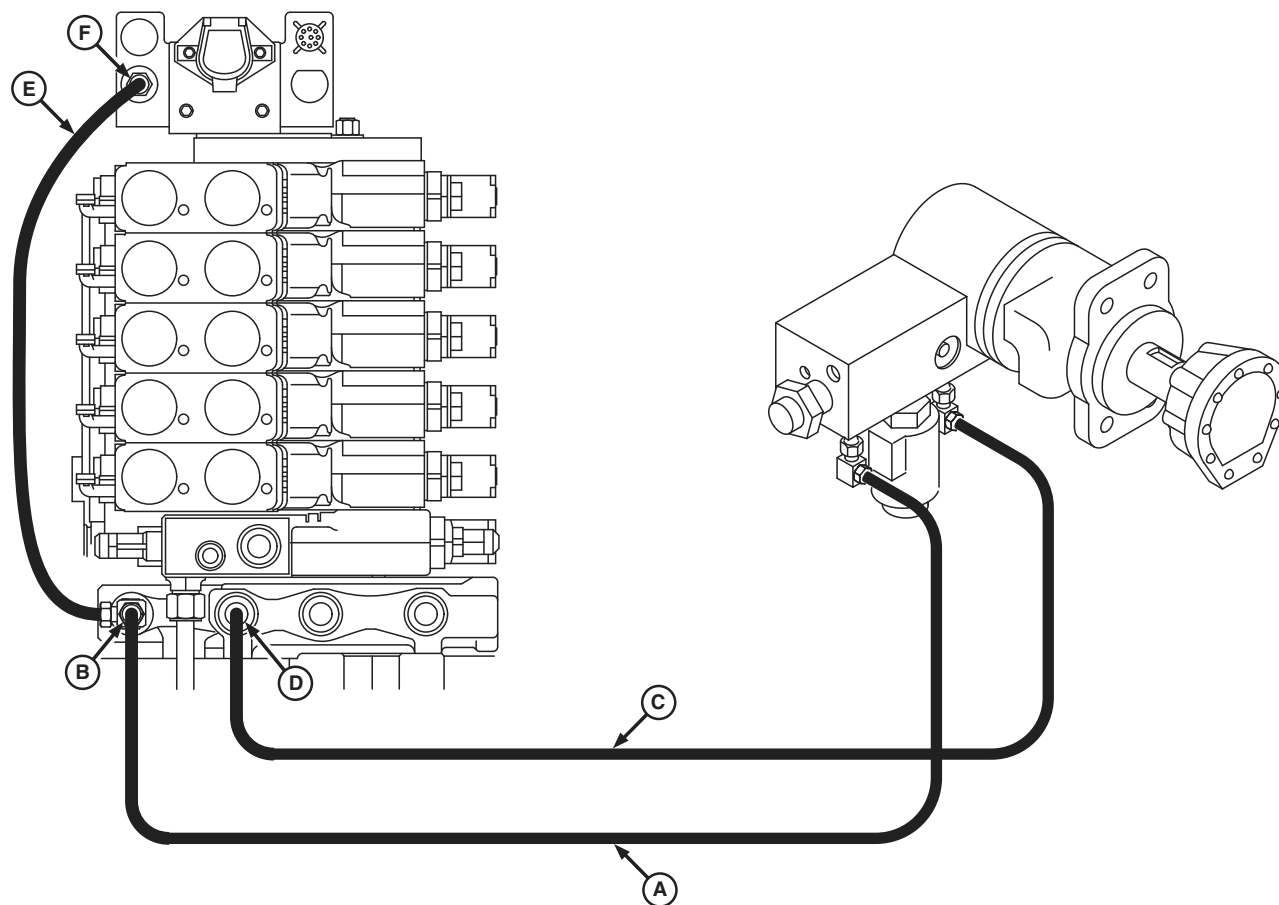


A : バリアブルレートドライブ圧力ホース
B : パワービヨンド圧力ポート
C : バリアブルレートドライブ戻りホース
D : パワービヨンド戻りポート
E : ジャンパーホース
F : パワービヨンド負荷検出ポート

1. バリアブルレートドライブ圧力ホース (A) と T 字型管継手をパワービヨンド圧力ポート (B) に取り付けてください。
2. バリアブルレートドライブ戻りホース (C) をパワービヨンド戻りポート (D) に取り付けてください。
3. ジャンパーホース (E) をパワービヨンド負荷検出ポート (F) と圧力ホース T 字型管継手に取り付けてください。

OUO6074,000058F -40-09AUG02-1/1

パワービヨンド負荷センサー付きの 9000 シリー
ズトラクター：シングルモーター

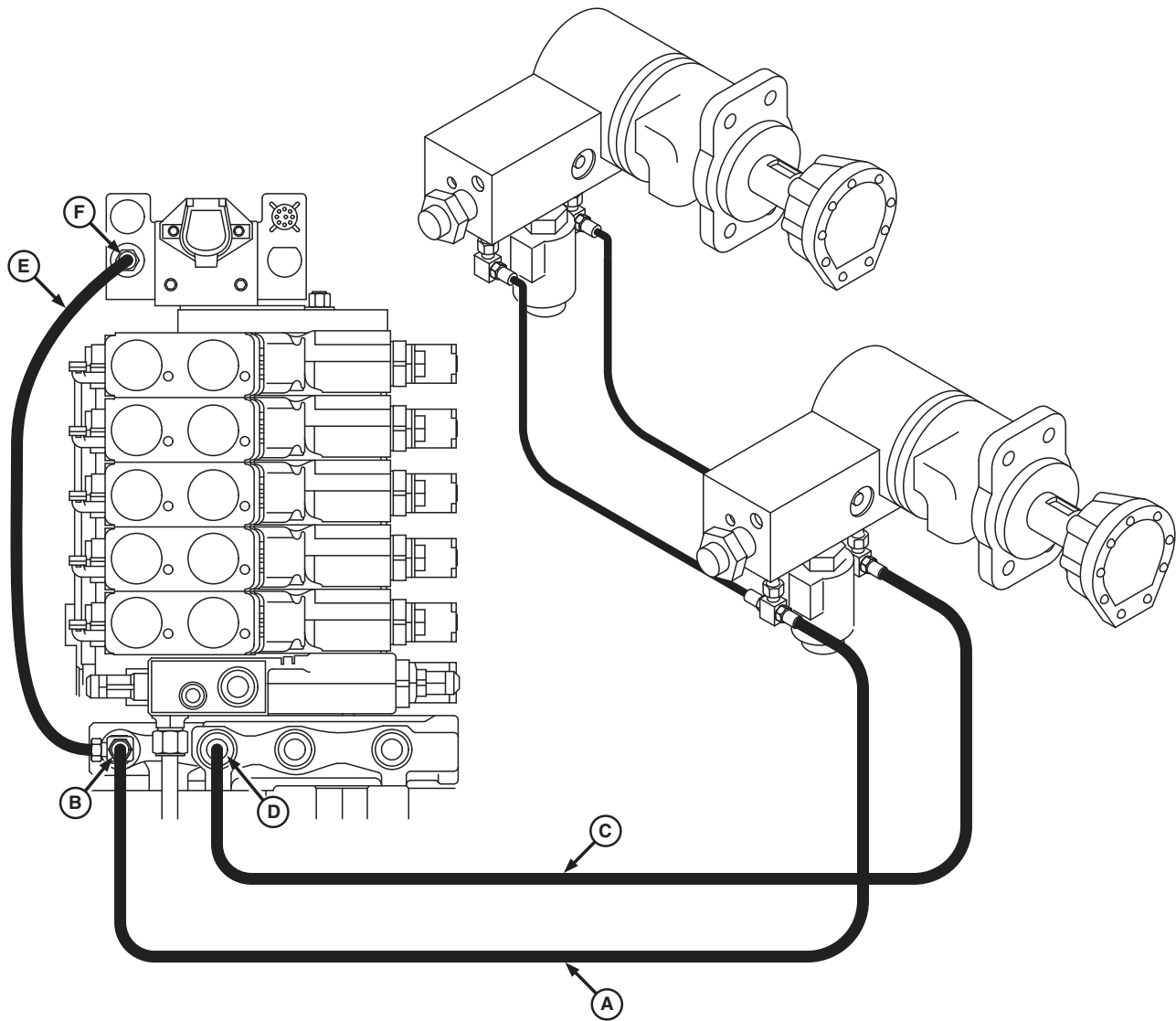


A: バリアブルレートドライブ圧力ホース
B: パワービヨンド圧力ポート
C: バリアブルレートドライブ戻りホース
D: パワービヨンド戻りポート
E: ジャンパーホース
F: ループ負荷検出ポート

1. バリアブルレートドライブ圧力ホース (A) と T 字型管継手をパワービヨンド圧力ポート (B) に取り付けてください。
2. バリアブルレートドライブ戻りホース (C) をパワービヨンド戻りポート (D) に取り付けてください。
3. ジャンパーホース (E) をパワービヨンド負荷検出ポート (F) と圧力ホース T 字型管継手に取り付けてください。

OUO6074,0000590 -40-09AUG02-1/1

パワービヨンド負荷センサー付きの 9000 シリーズトラクター：複数モーター



A: バリアブルレートドライブ圧力ホース
B: パワービヨンド圧力ポート
C: バリアブルレートドライブ戻りホース
D: パワービヨンド戻りポート
E: ジャンパーホース
F: パワービヨンド負荷検出ポート

1. バリアブルレートドライブ圧力ホース (A) と T 字型管継手をパワービヨンド圧力ポート (B) に取り付けてください。
2. バリアブルレートドライブ戻りホース (C) をパワービヨンド戻りポート (D) に取り付けてください。
3. ジャンパーホース (E) をパワービヨンド負荷検出ポート (F) と圧力ホース T 字型管継手に取り付けてください。

OUO6074,0000591 -40-09AUG02-1/1

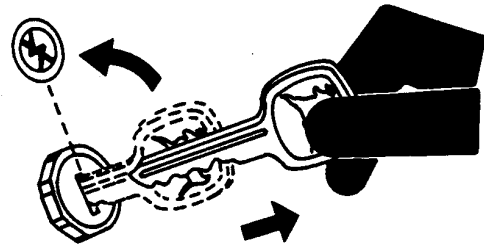
組み込みの空気圧式下向き力

機械の安全な整備

思いもよらない動きで発生するけがを防止するため、水平面で機械が整備されているか確認します。

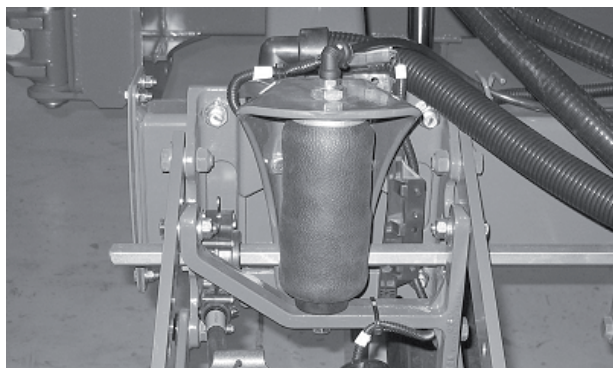
機械をトラクターに接続している場合は、パーキングブレーキをかけ、トランスミッションを「PARK (パーキング)」にシフトし、エンジンをオフにしてキーを取り外します。

機械がトラクターから外されている場合、ホイールをブロックして、安全スタンドを使い動かないようにします。

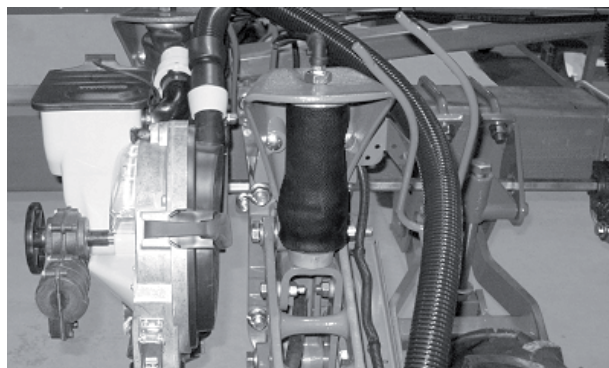


OM63945A,05F -40-20OCT98-1/1

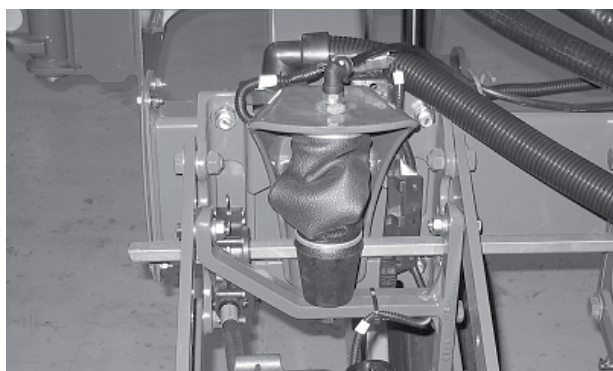
空気圧式下向き力



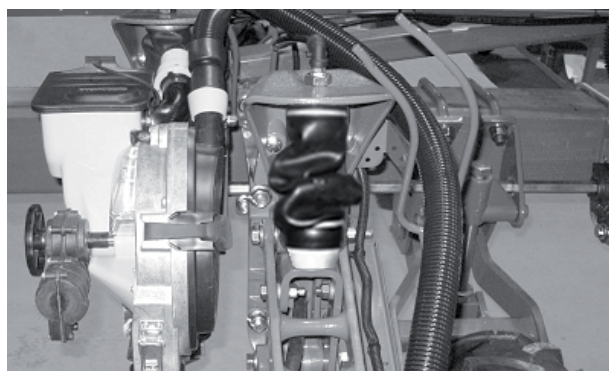
正しく広がったエアースプリング



正しく広がったエアースプリング (2 条型播種機)



広がらないエアースプリング



広がらないエアースプリング (2 条型播種機)

[次のページへ](#)

OUO6064,00005D7 -40-10NOV11-1/2

⚠ 警戒： 圧力をかけすぎたり、すべての構成部品を所定の場所に取り付けずにシステムを作動させることによる部品の爆発で大けがをしないように注意してください。

- システムを 1779 N (400 lb 下向き力) (827 kPa (8.2 bar) (120 psi)) を超えて加圧しないでください。
- 圧力リリースバルブを取り外さないでください。
- すべての条ユニットが所定の場所となるまでシステムを加圧しないでください。

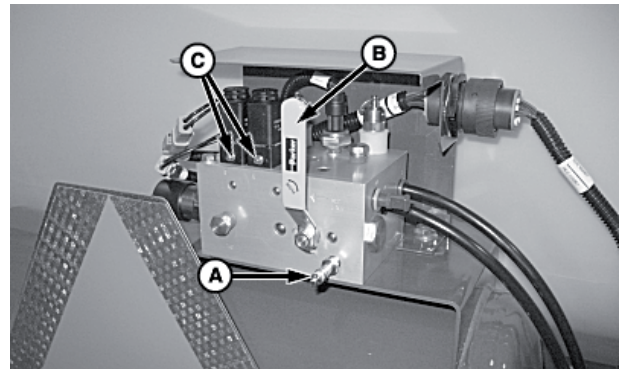
重要： システム内の空気圧が 0 の状態で機械を下降しないでください。システムは 76~120 N (17~27 lb 下向き力) (34 kPa~55 kPa (0.3 bar~0.5 bar) (5 psi~8 psi)) に維持してください。そうでない場合、エアスプリングがねじれる可能性があります。エアスプリングがねじれた場合、機械を上昇して、エアスプリングがまっすぐになるまでシステムを加圧します。

重要： エアースプリングの締めつけすなわち展開不能が発生した場合、運転しないでください。エアースプリングを手で広げることができるまで、システム圧力を下げます。エアースプリングを下のパistonより下に広げます。エアースプリングがpistonより下まで広げるには、機械をさらに下降する必要があります。

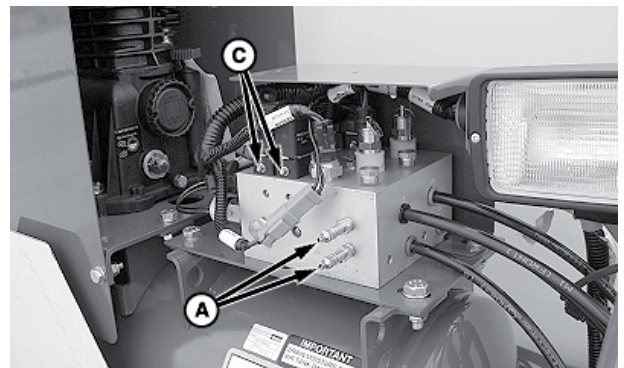
注記： フレームを上昇したときシステム圧力が下がり、フレームを下降したときにシステム圧力が増加するのは正常です。

注記： トラクターのタイヤ軌跡に追従する何か別の下向き力が条ユニットに働くことが必要です。他の条ユニットに影響せず、別の単一の下向きスプリング力をこれらの条ユニットに加わえることができます。詳細については、John Deere™ 取扱店にお問い合わせください。

1. 播種機の運転時はハンドル (B) (装備されている場合) が水平になるようにしてください。
2. コンプレッサシステムの障害時にエアースプリング回路を作業場のエアで充填できるように、充填バルブ (A) が用意されています。



1 ランクバルブブロック



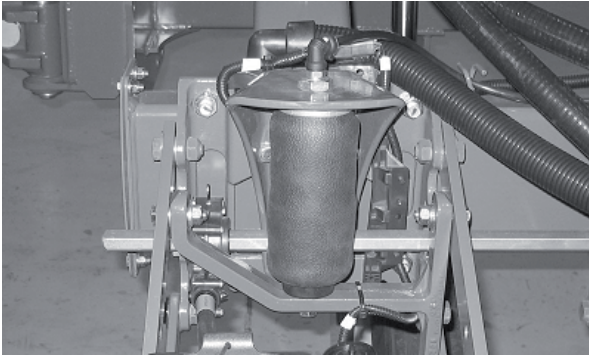
2 ランクバルブブロック

- A : バルブシステム
B : ハンドル (装備されている場合)
C : マニュアルオーバーライド

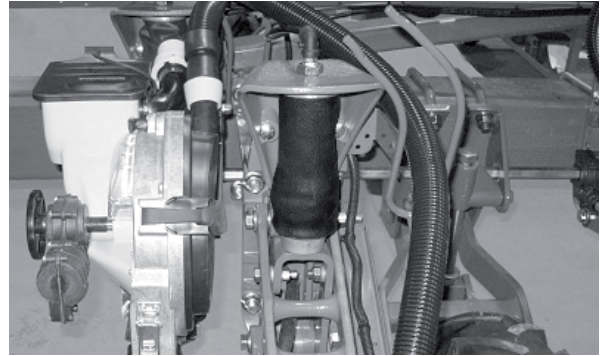
3. 下向き力制御システムの障害時にエアースプリング圧力を増減できるように、マニュアルオーバーライド (C) が用意されています。エアースプリング圧力は、充填バルブ (A) のタイヤ圧力計で点検できます。

OUO6064,00005D7 -40-10NOV11-2/2

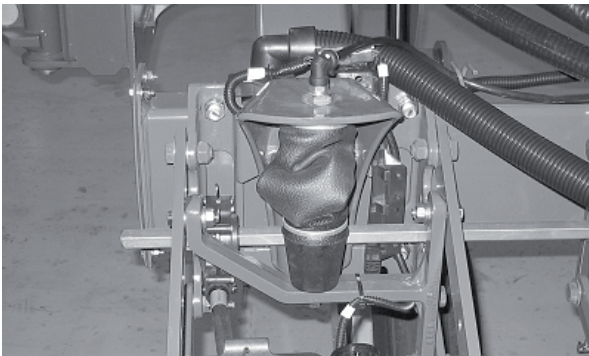
空気圧式下向き力システムの加圧



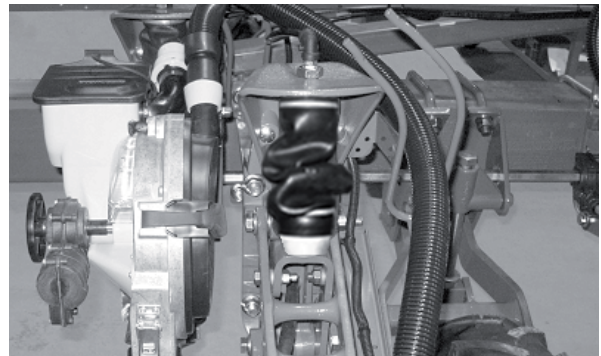
正しく広がったエアースプリング



正しく広がったエアースプリング (2 条型播種機)



広がらないエアースプリング



広がらないエアースプリング (2 条型播種機)

- 播種機の下向き力エアースプリングを保管場所から取り出して初めて空気を充填するには
 - 自動モードでは、播種位置に下げられている場合、システムはエアースプリングへの空気の充填を開始し、目標マージンを実現します。
 - 設定点モードでは、播種位置に下げられている場合、システムはエアースプリングへの空気の充填を開始し、目標下向き力を実現します。

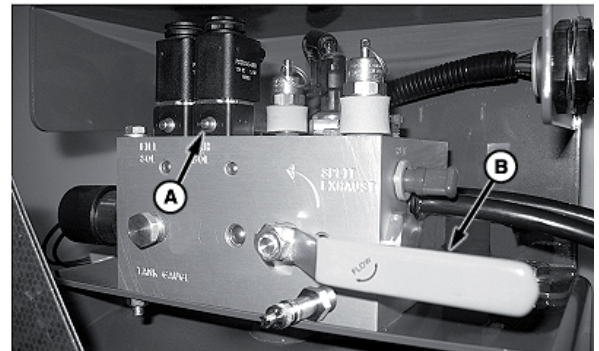
- モニターに表示される 16 kg (35 lb) の下向き力または圧力計で約 83 kPa (0.8 bar) (12 psi) までシステムを加圧します。
- 運転中の最小下向き力は、モニター表示で 16 kg (35 lb) または圧力計で約 103 kPa (1.0 bar) (15 psi) です。この圧力を維持しないと、エアースプリングが損傷することがあります。

OUO6064,0000612 -40-10NOV11-1/1

1 ランク空気圧式下向き力システムの減圧

注記：エアタンクの位置と向きは播種機モデルによって異なります。手順はどのモデルでも同じです。

1. 作業位置まで播種機を下ろします。
2. SeedStar™ モニターで、下向き圧力を 66 N (15 lb) まで下げます。
3. ハンドル (B) を図のような位置にします。
4. マニュアルオーバーライドボタン (A) を押して、エアースプリング回路から残りの空気圧を解放します。



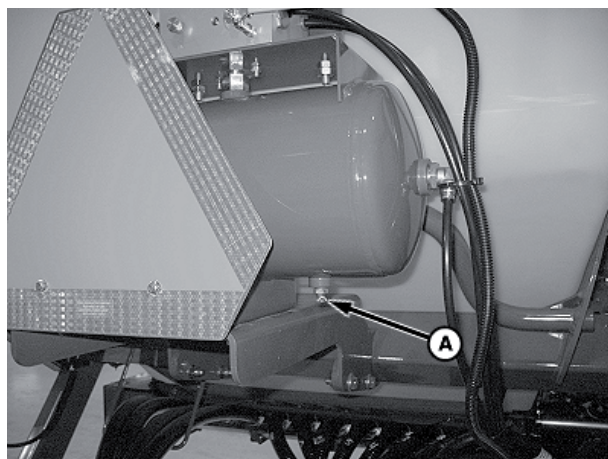
A : マニュアルオーバーライドボタン
B : ハンドル

次のページへ

OUO6064,00005D9 -40-10NOV11-1/2

5. ドレンバルブ (A) を開いて、タンクの空気圧を解放します。

A: ドレンバルブ



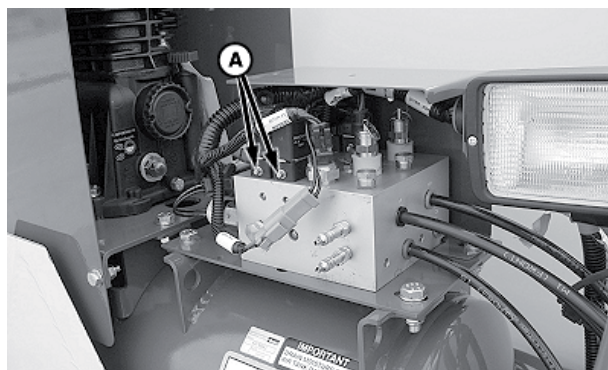
OUC6064,00005D9 -40-10NOV11-2/2

2 ランク空気圧式下向き力システムの減圧

注記：エアタンクの位置と向きは播種機モデルによって異なります。手順はどのモデルでも同じです。

1. 作業位置まで播種機を下ろします。
2. SeedStar™ モニターで、下向き圧力を 66 N (15 lb) まで下げます。
3. マニュアルオーバーライドボタン (A) を押して、エアースプリング回路から残りの空気圧を解放します。

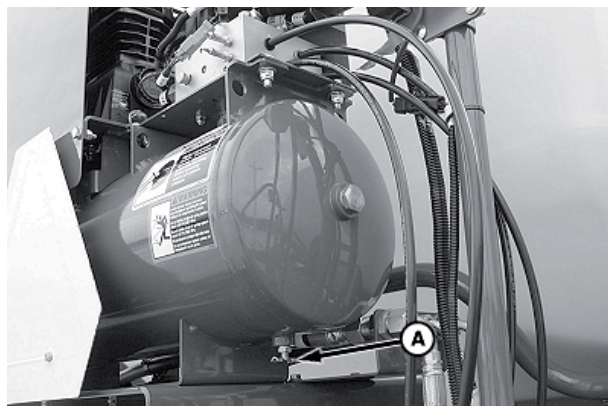
A: マニュアルオーバーライドボタン



OUC6064,00005DA -40-10NOV11-1/2

4. ドレンバルブ (A) を開いて、タンクの空気圧を解放します。

A: ドレンバルブ



OUC6064,00005DA -40-10NOV11-2/2

単一設定点コンプレッサリレーの位置

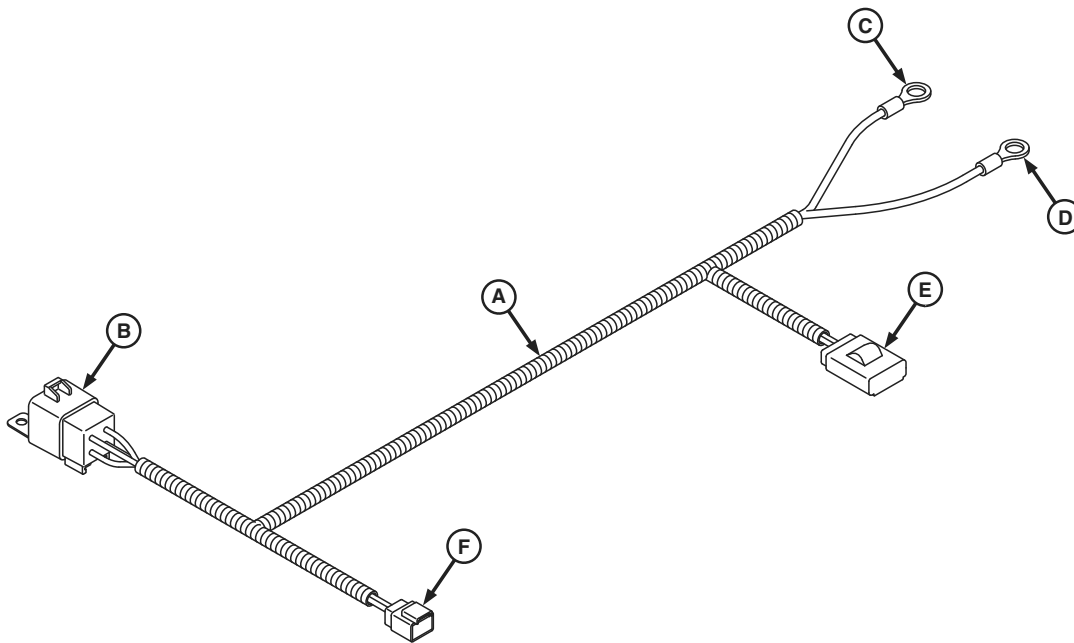
A : リレー



コンプレッサリレー

OUC6064,00005DC -40-10NOV11-1/1

コンプレッサ電源ハーネスのリレーとヒューズの位置



オプションコンプレッサ電源ハーネス

A : コンプレッサバッテリーハーネス
B : 40A リレー

C : バッテリー端子 (+)
D : バッテリー端子 (-)

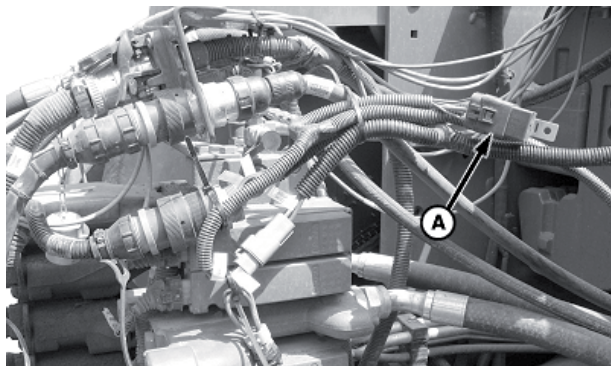
E : 40A ヒューズ
F : コンセント (4 ピン)

コンプレッサ電源ハーネスは、トラクターからの電源を空気圧式下向き力コンプレッサに供給します。

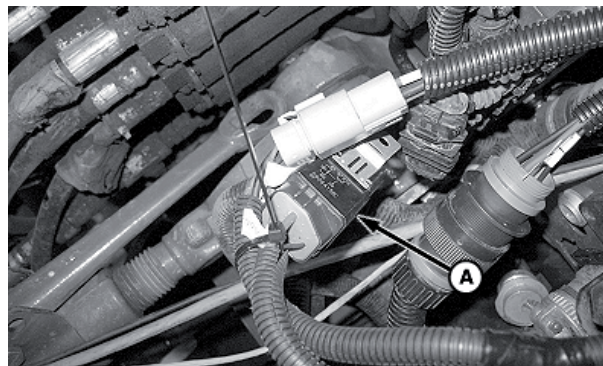
ヒューズとリレーの位置は次の図のとおりです。

次のページへ

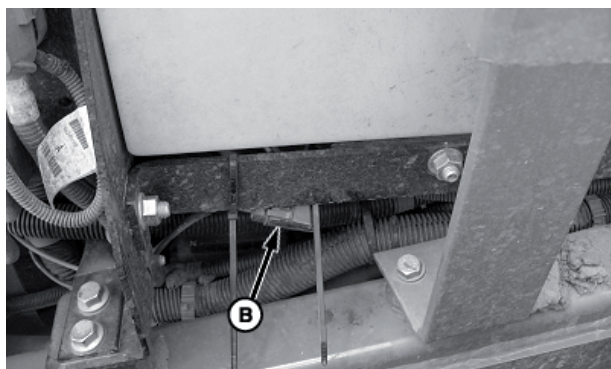
WP29706,0000351 -40-01MAY12-1/2



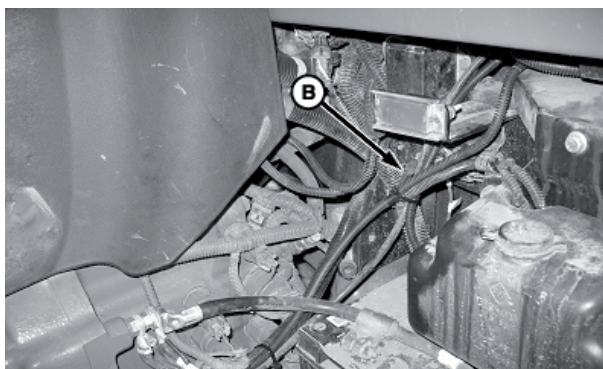
リレー、四輪駆動トラクター



リレー、Row Crop トラクター



ヒューズ、四輪駆動トラクター



ヒューズ、Row Crop トラクター

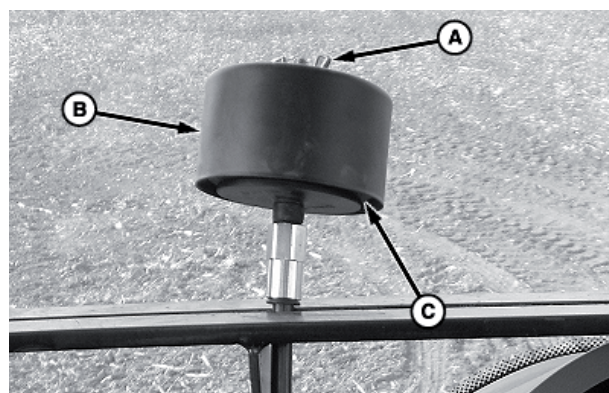
A : リレー
B : ヒューズ

WP29706,0000351 -40-01MAY12-2/2

電動エアコンプレッサのフィルタの清掃または交換

重要：エアコンプレッサの性能と寿命を維持するには、フィルタの清浄度が重要です。エアフィルタエレメントは毎年、または季節初めに清掃するか交換してください。

1. 蝶ナットとシール座金 (A) を取り外して保管します。
2. ウェザーシールド (B) とフィルタエレメント (C) を取り外します。
3. フィルタ基部からほこりを拭き取ります。
4. フィルタとウェザーシールドを交換します。
5. シール座金を再度取り付けて、蝶ナットを締め付けます。



A : 蝶ナットとシール座金
B : ウェザーシールド
C : フィルタ

OUO6064,00005E4 -40-10NOV11-1/1

油圧式エアコンプレッサのフィルタの清掃または交換

⚠ 警戒：整備を行う前に、SCV で操作する油圧駆動コンプレッサを無効にし、トラクターをオフにします。

重要：エアコンプレッサの性能と寿命を維持するには、フィルタの清浄度が重要です。50 時間ごとにエアフィルタエレメントを清掃します。100 時間ごとまたは各季節の初めにエアフィルタエレメントを交換します。

1. 蝶ナットとシール座金 (A) を取り外して保管します。

2. ウェザーシールド (B) を取り外します。

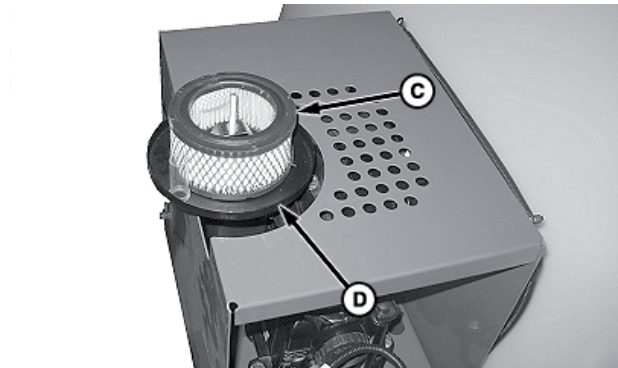
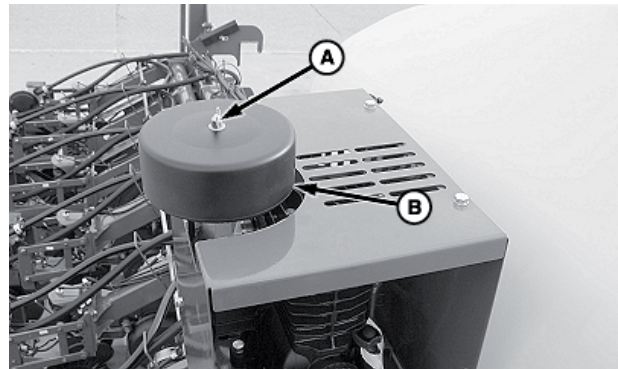
3. フィルタエレメント (C) を取り外します。

重要：フィルタを取り付ける前に、フィルタベース (D) から余分な物を完全に除去します。

4. 清掃したフィルタまたは新品のフィルタを取り付けます。

5. 取り外したウェザーシールド、蝶ナット、およびシール座金を取り付けます。蝶ナットを締めます。

- A: 蝶ナットとシール座金
- B: ウェザーシールド
- C: フィルタエレメント
- D: フィルタベース



OUO6064,00005E5 -40-10NOV11-1/1

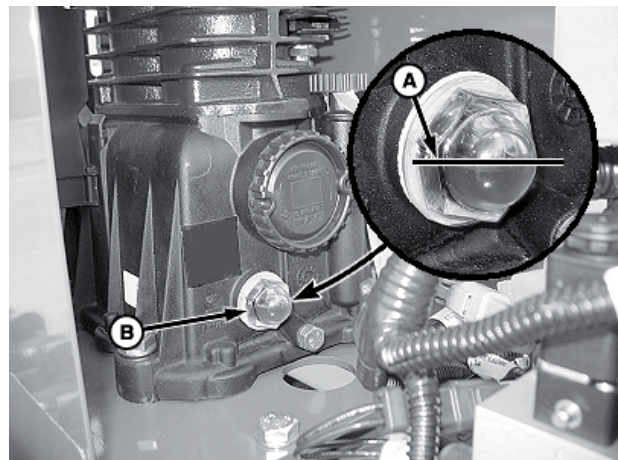
油圧式エアコンプレッサオイルの点検

⚠ 警戒：SCV で操作する油圧式エアコンプレッサを無効にし、整備を行う前にトラクターをオフにします。

注記：油圧式エアコンプレッサのオイルは、播種シーズン中は毎日、および各季節の初めに点検します。

正しいコンプレッサオイルレベルは点検窓 (B) の中間 (A) です。必要に応じて、オイルリザーバーに充填します。(このセクションの「油圧式エアコンプレッサオイルの充填または交換」を参照してください)。

- A: 中間
- B: 点検窓



OUO6064,00006FC -40-23JAN12-1/1

油圧式エアコンプレッサオイルの充填または交換

⚠ 警戒： SCV で操作する油圧式エアコンプレッサを無効にし、整備を行う前にトラクターをオフにします。

油圧式エアコンプレッサオイルの充填

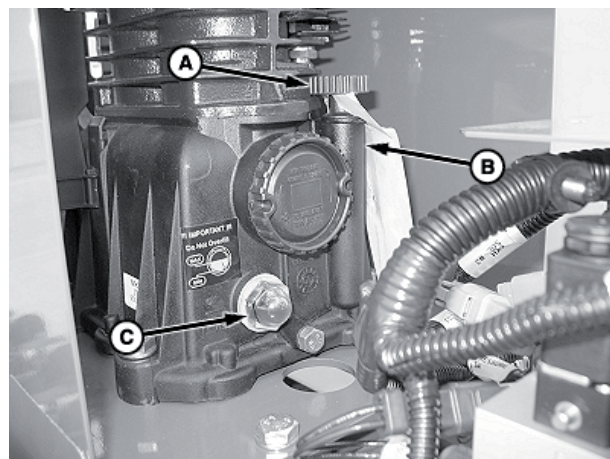
1. キャップ (A) を取り外します。

注記：ファネルを使ってコンプレッサオイルをリザーバーに追加します。

2. 点検窓 (C) の中間にオイルが達するまで、洗浄剤を含まない 30W エアコンプレッサオイルをリザーバー (B) に追加します。

3. キャップ (A) を取り付けます。

A : キャップ
B : リザーバー
C : 点検窓



OUC6064,00006FD -40-08JUN12-1/2

油圧式エアコンプレッサオイルの交換

1. ドレン中は、キャップ (A) を取り外してリザーバー (B) の通気を促進します。

2. ドレン穴 (C) の下に容器を配置します。

3. ドレンプラグ (D) を取り外してオイルを抜き取ります。

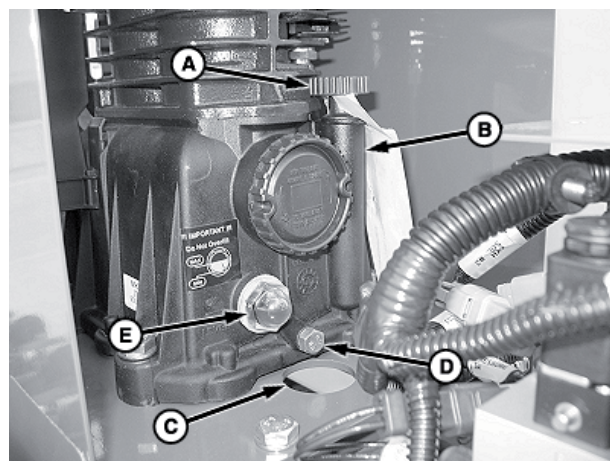
4. 取り外したドレンプラグ (D) を取り付けます。

注記：ファネルを使ってコンプレッサオイルをリザーバーに補充します。

5. 点検窓 (E) の中間にオイルが達するまで、洗浄剤を含まない 30W エアコンプレッサオイルをリザーバー (B) に追加します。

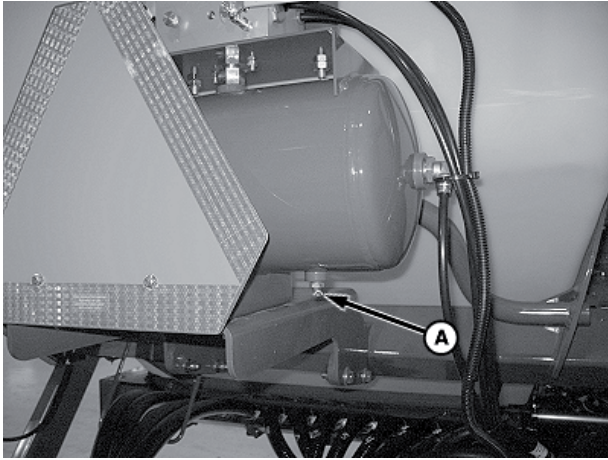
6. キャップ (A) を取り付けます。

A : キャップ
B : リザーバー
C : ドレン穴
D : ドレンプラグ
E : 点検窓

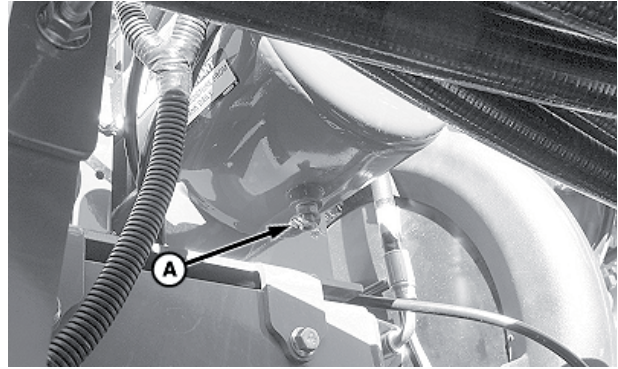


OUC6064,00006FD -40-08JUN12-2/2

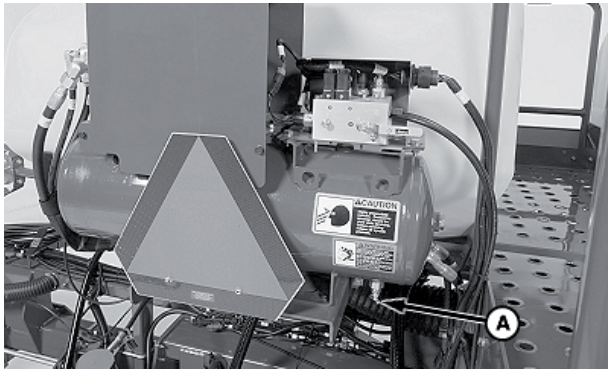
エアタンクのエア抜き



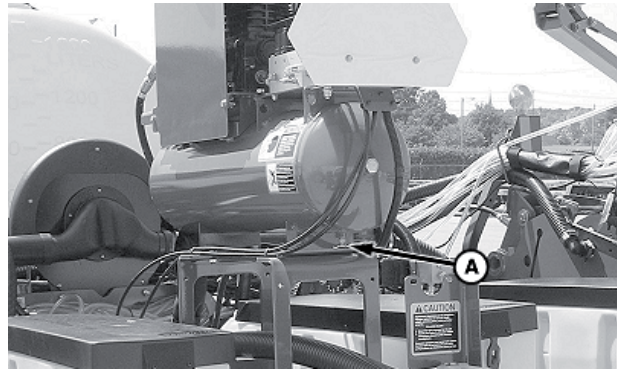
単一設定点エアタンクドレンバルブ (牽引式播種機)



単一設定点エアタンクドレンバルブ (一体型播種機)



2 設定点およびアクティブ下向き力エアタンクドレンバルブ (CCS 付き)



アクティブ下向き力エアタンクドレンバルブ (CCS なし)

A: 水ドレンバルブ

水ドレンバルブ (A) を開けます。タンクから水がすべて抜けるまでバルブは開いたままにしておいてください。エアスト

レージタンクは毎日および播種機を保管する前に水抜きをしてください。

OOU6064,00005E6 -40-10NOV11-1/1

SeedStar™ 2 診断

コントローラのハードウェア、ソフトウェア、品番の識別

ディスプレイと各コントローラには別々のハードウェア、ソフトウェアバージョンがあります。取扱店とのご連絡には、機械のコントローラのバージョンを使用してください。ディスプレイと播種機コントローラは、共に最新バージョンのソフトウェアで更新して、最高の性能と最新の機能を使用してください。ソフトウェアの更新版は John Deere™ 取扱店からのみ入手できます。

メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Readings (読み値) タブを選択します。

上のドロップダウンボックスから **Hardware / Software (ハードウェア/ソフトウェア)** を選択します。

2 つ目のドロップダウンボックスから **Main (メイン)** または **Auxiliary (補助)** を選択し、各コントローラからのデータを見ます。Auxiliary (補助) は、機械に 2 つ以上のコントローラが実装されている場合には単なるオプションです。

- ハードウェアのシリアル番号と品番が表示される。
- シリアル番号はまたコントローラに取り付けてあるタグ (A) にもあります。
- ソフトウェアの品番とバージョン番号が表示される。
- コントローラの総積算時間計はスクリーン下部にあります。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

Readings : 読み値

Hardware / Software : ハードウェア/ソフトウェア

Main : メイン

Auxiliary : 補助

Hardware Part # : ハードウェア品番

Planter : 播種機

Hardware Serial # : ハードウェアシリアル番号

Software Part # : ソフトウェア品番

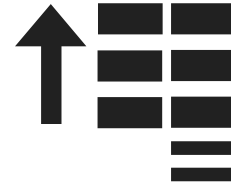
Software Version # : ソフトウェアバージョン番号

Hour Meter : 積算時間計

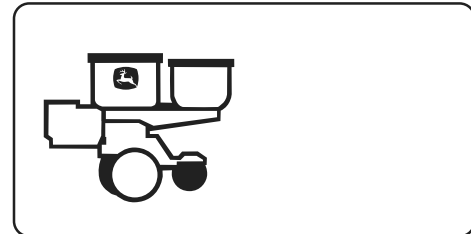
h : 時間数

A : シリアルタグ

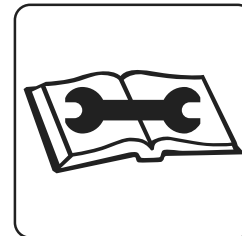
John Deere は Deere & Company の商標です。



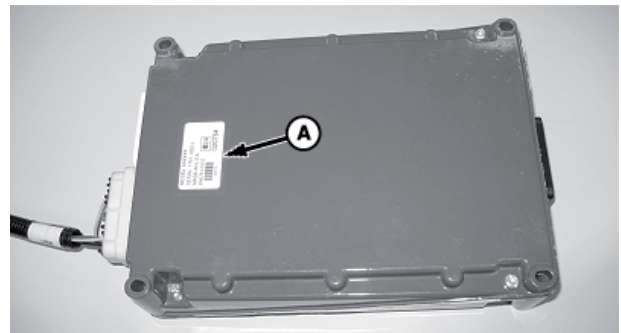
メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー



コントローラ

OUO6064,000020C -40-21JUL10-1/1

ディスプレイハードウェア、ソフトウェア、品番の識別

取扱店へのご連絡にディスプレイのバージョンを見つけるには、これをお使いください。

メニュー → ディスプレイボタン → 診断ソフトキー → Readings (読み値) タブを選択します。

このページはディスプレイに関するデータを示します。スクリーン下部には、ソフトウェア品番、ソフトウェアバージョン番号、ハードウェア品番、ハードウェアシリアル番号があります。

ソフトウェアの更新版は John Deere™ 取扱店からのみ入手できます。

この情報のみを見るには **About** タブを選択してください。ハードウェアに関する情報は、ディスプレイの裏面にもありません。

ディスプレイの総作動時間数はスクリーン中央に表示されます。

画面領域情報

Display Diagnostics : ディスプレイの診断

Readings : 読み値

Software Part Number : ソフトウェアパーツ番号

Software Version Number : ソフトウェアバージョン番号

Hardware Part Number : ハードウェアパーツ番号

Hardware Serial Number : ハードウェアシリアル番号

Operation Hours : 作動時間

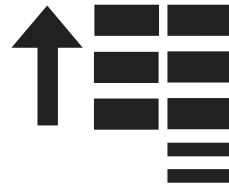
About : バージョン情報

Application Software Build : アプリケーションソフトウェアのビルド

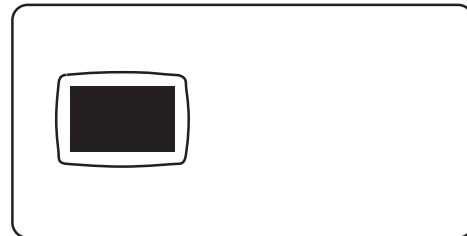
P/N : 部品番号

S/N : ソフトウェア番号

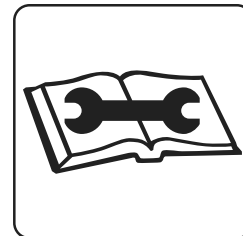
John Deere は Deere & Company の商標です。



メニュー



ディスプレイボタン



診断ソフトキー

センサーステータス

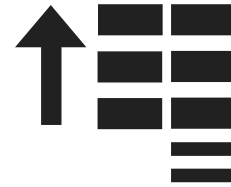
センサー出力に問題が起きたと思われる場合にこれで診断ができます。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Readings (読み値) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Sensor/Status** を選択します。

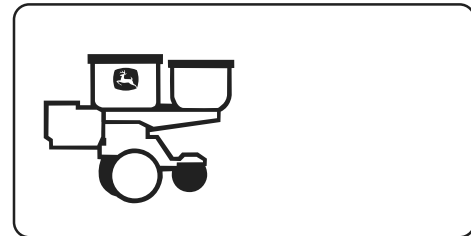
機械のセンサーからの現在の読み値はそれぞれの単位と電圧レベルで示されます。

画面領域情報

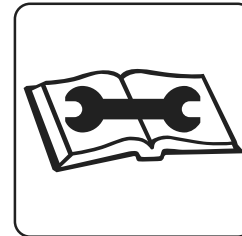
Planter Diagnostics : 播種機診断
 Readings : 読み値
 Sensor/Status : センサー／ステータス
 Tractor Speed : トラクター速度
 Vacuum Sensor : 真空センサー
 Fertilizer Sensor : 肥料センサー
 mph : 毎時マイル
 kph : 毎時キロメートル
 in : インチ
 mm : ミリメートル
 psi : 平方インチ当たりのポンド値
 kPa : キロパスカル
 V : ボルト



メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー

OUO6064,000020E -40-21JUL10-1/1

システム電圧

電源に問題があると思われる場合にはこれで診断します。

1. **メニュー** → **播種機ボタン** → **診断ソフトキー** → **Readings (読み値)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **System Voltages (システム電圧)** を選択します。

機械の各種電子機器の電圧が表示されます。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

Readings : 読み値

System Voltages : システム電圧

Controller Input : コントローラ入力

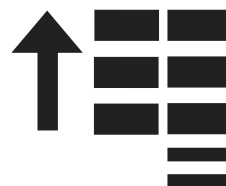
Seed Sensor Supply : 種子センサー電源

Vacuum Sensor Supply : 真空センサー電源

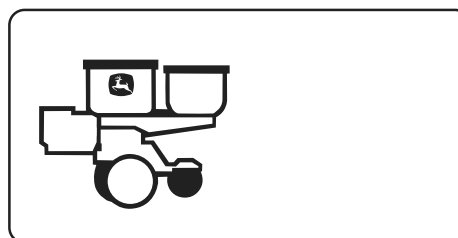
Fertilizer Sensor Supply : 肥料センサー電源

Height Sensor Supply : 高さセンサー電源

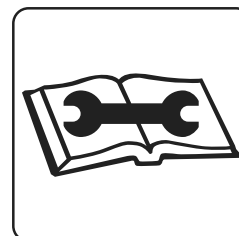
V : V



メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー

OUO6064,000020F -40-21JUL10-1/1

種子チューブセンサーテスト

モニターの検出した種子センサーの識別にはこれを用います。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Tests (テスト) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Seed Tube Sensor (種子チューブセンサー)** を選択し、どのセンサーが作動しているかを見ます。

画面領域情報

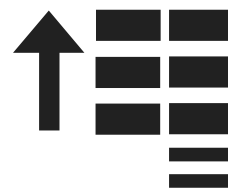
Planter Diagnostics : 播種機診断

Tests : テスト

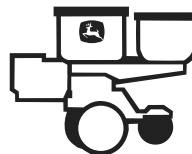
Seed Tube Sensor : 種子チューブセンサー

These seed sensors are operational : これらの種子センサーは動作中です。

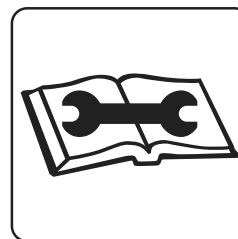
None : なし



メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー

OUO6064,0000210 -40-21JUL10-1/1

種子ドロップテスト

種子センサーが種子を正確に検出しているかのテストにこれを使用します。

1. **メニュー** → **播種機ボタン** → **診断ソフトキー** → **Tests (テスト)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Seed Drop (種子ドロップ)** を選択します。
3. **Row** 入力ボックスを選択し、観察する条ユニット番号を入力します。
4. **Reset** ボタンを選択すると、1 つのカウンターがゼロに戻ります。**Reset All Rows (全ての条をリセット)** を選択し、全てのカウンターをクリアします。
5. 入力ボックスに入力した番号と同じ条ユニット番号を探します。
6. 種子チューブの開口部にアクセスするため条ユニットメーターを取り外します。
7. 予め決めた数の種子を種子チューブを通してひとつずつ落とします。
8. モニター上のカウントを観察して、落とした種子数と同一になるかどうかを確認します。

数が大きく異なる場合は、配線を点検し、センサーをきれいにするか交換します。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

Tests : テスト

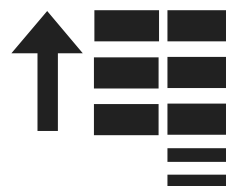
Seed Drop : 種子ドロップ

Row : 条

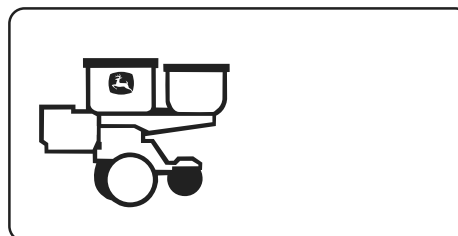
Count : カウント

Reset : リセット

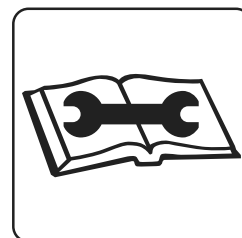
Reset All Rows : 全ての条をリセット



メニュー



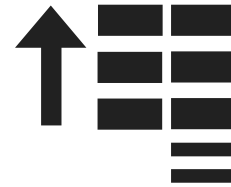
播種機ボタン



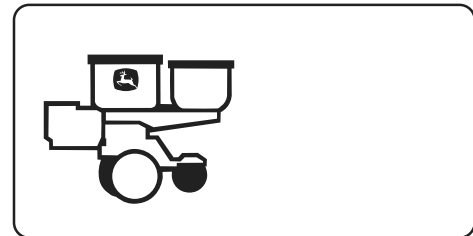
診断ソフトキー

定周期種子ドロップテスト

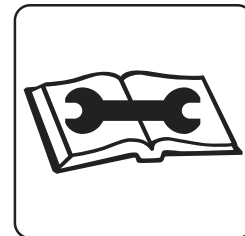
1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Tests (テスト) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Timed Seed Drop (時間決め種子ドロップ)** を選択します。
3. **Row** 入力ボックスを選択し、観察する条ユニット番号を入力します。
4. **Time** 入力ボックスを選択し、テストを実行する秒数を入力します。
5. 希望の速度を選択し、**Start** ボタンを選択します。
6. 時間はゼロまでカウントダウンし、テストが終了します。
Stop (停止) ボタンを選択し、時間がゼロに達する前にテストを停止します。
7. スクリーン上の種子カウントを観察します。



メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

Tests : テスト

Timed Seed Drop : 時間決め種子ドロップ

Start : 開始

Stop : 停止

Row : 条

Count : カウント

mph : 毎時マイル

kph : 毎時キロメートル

Time : 時間

sec : 秒

OUO6064,0000212 -40-21JUL10-1/1

真空センサー

正しいセンサーの接続と校正の確認に使用します。

1. 真空配線が正しく接続されていることを確認します。

真空センサーをひとつだけ使用する場合は、必ず左の真空ワイヤーに接続します。

2. 真空ホースが正しく接続されていることを確認します。

ホースを P2 ポート (A) に接続します。

3. センサーと真空メーター間のホースの空気漏れを点検します。
4. トラクターをオフにします。キーを ACC (アクセサリ) に入れます。
5. 構成する真空センサーの数が正しいことを確認します。

メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → **Sensor (センサー)** タブ → **Vacuum (真空)** ドロップダウンを選択します。選択した **Number of Sensors (センサーの数)** は機械のセンサーの数に合致する必要があります。

6. **Sensor** ドロップダウンを選択し、各センサーを 1 つずつ選択します。**Cal Value (較正值)** を選択し、5.66 (ヤード・ポンド法) または 143.76 (メートル法) を入力します。
7. 各センサーを選択し、**Zero Sensor (ゼロセンサー)** ボタンを選択します。
8. 電圧が正しいことを確認します。

診断ソフトキー → **Readings (読み値)** タブ → **System Voltages (システム電圧)** ドロップダウンを選択します。

- コントローラ入力値は必ず 11 VDC 以上。
- 真空センサー電源値は 8.0 VDC。
- 電圧がゼロの場合は、配線をチェックします。

画面領域情報

Planter Configuration : 播種機の設定

Sensor : センサー

Vacuum : 真空

Sensors : センサー

Sensor : センサー

Cal Value : 較正值

V in : 真空のインチ値

Planter Diagnostics : 播種機診断

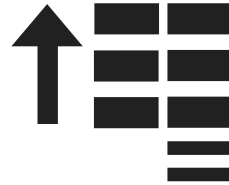
Readings : 読み値

System Voltages : システム電圧

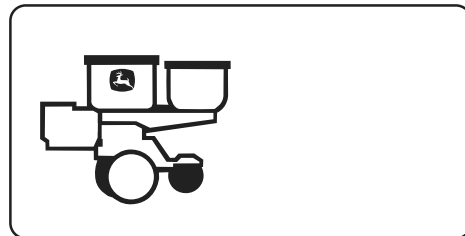
Controller Input : コントローラ入力

Vacuum Sensor Supply : 真空センサー電源

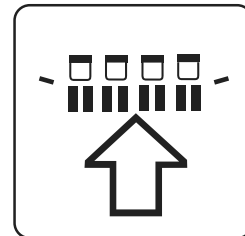
V : V



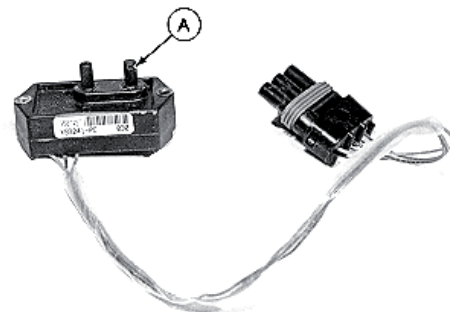
メニュー



播種機ボタン



設定用ソフトキー



A : P2 ポート

液体肥料センサー

正しいセンサーの接続と較正の確認に使用します。

1. トラクターをオフにします。キーを ACC に入れます。
2. センサーの配線が適切に接続されていることを確認します。

センサーが 1 つだけ使用されている場合は、これは必ず LEFT FERT のラベルの付いた線に接続します。

3. センサーの数が正しく選択されているようにします。

メニュー → 播種機ボタン → 構成ソフトキー → Sensor (センサー) タブ → Fertilizer (施肥) ドロップダウンを選択します。

選択した **Number of Sensors (センサーの数)** は機械のセンサーの数に合致する必要があります。

Sensor (センサー) ドロップダウンを選択し、各センサーをひとつずつ選択します。**Cal Value (較正值)** を選択し、37.50 (ヤード・ポンド法) または 258.55 (メートル法) を入力します。

4. 施肥システムの圧力を解除します。各センサーを選択し、**Zero Sensor (ゼロセンサー)** ボタンを選択します。

5. 電圧が正しいことを確認します。

診断ソフトキー → Readings (読み値) タブ → System Voltages (システム電圧) ドロップダウンを選択します。

- コントローラ入力値は必ず 11 VDC 以上。
- 肥料センサー電源値は 8.0 VDC。
- 電圧がゼロの場合は、配線をチェックする。

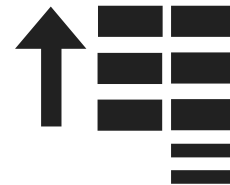
画面領域情報

Planter Configuration : 播種機の設定

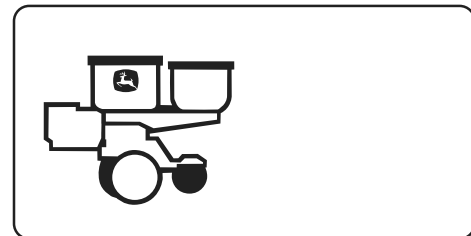
Sensor : センサー

Fertilizer : 施肥

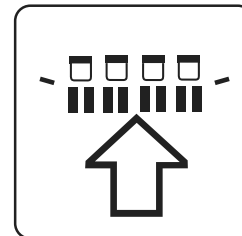
Sensors : センサー



メニュー



播種機ボタン



設定用ソフトキー

Sensor : センサー

Cal Value : 較正值

Pressure : 圧力

Planter Diagnostics : 播種機診断

Readings : 読み値

System Voltages : システム電圧

Controller Input : コントローラ入力

Fertilizer Sensor Supply : 肥料センサー電源

V : V

RowCommand™ の SeedStar™ 2 診断

EPM ステータス

機械の EPM のステータスのチェックにはこれを使用します。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Readings (読み値) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **EPM Status (EPM ステータス)** を選択し、どの EPM が動作中かを見る。全てがオンラインまたはアクティブとして表示される。緑のボックスは真、赤のボックスは偽を意味します。
3. ドロップダウンを選択し、EPM の各入力ステータスまたは全てのステータス (status all) を見る。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

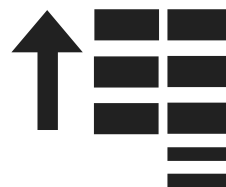
Readings : 読み値

EPM Status : EPM ステータス

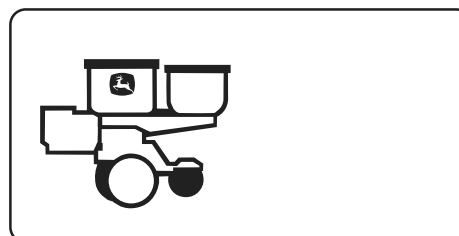
Online : オンライン

Active : アクティブ

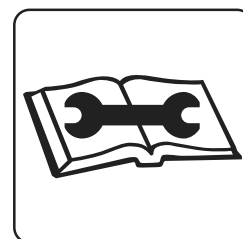
Status All : 全てのステータス



メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー

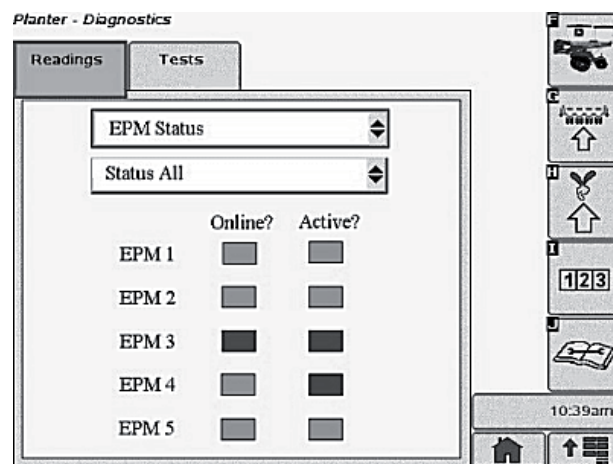
OUO6064,0000215 -40-21JUL10-1/4

EPM ステータスサマリーページ。

このスクリーンでは、現在の条設定に必要な各 EPM の現在のステータスを一覧できます。

EPM がオンラインの場合は、ステータスボックスは緑になります。オンライン出ない場合は、ステータスボックスは赤です。

EPM がアクティブの場合は、ステータスボックスは緑です。アクティブではない場合は、ステータスボックスは赤です。

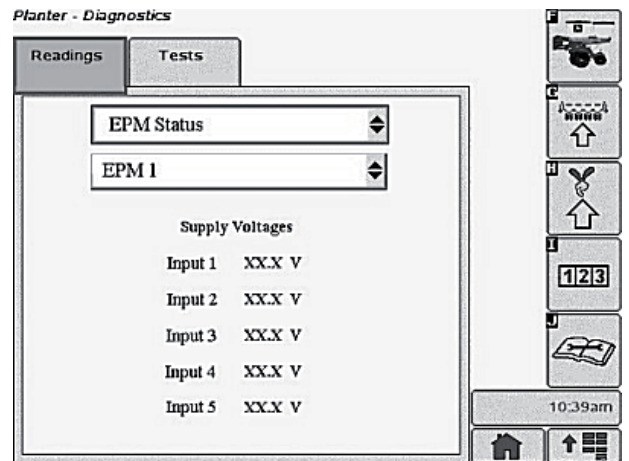


次のページへ

OUO6064,0000215 -40-21JUL10-2/4

個々の EPM ステータスページ。

このスクリーンでは EPM への電源入力の電圧値を、約 3 秒間の平均として一覧します。3 秒間の間にデバイスから読み値が得られないと、「—」が表示されます。



OOU6064,0000215 -40-21JUL10-3/4

この画面は、オペレータが診断画面で「Tests (テスト)」タブを選択し、EPM 出力のある場合に表示されます。

ドライバーステータス CAN メッセージから得られるステータス情報が表示されます。

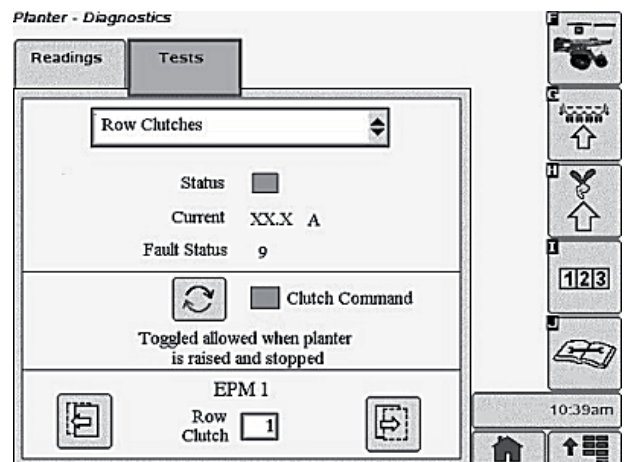
ドライバー出力モニターがオンの場合は、ステータスボックスは緑になります。

ドライバー出力モニターがオフの場合は、ステータスボックスは赤になります。

ページ中央のボタンは、播種機が停止して上昇している場合に条をオンまたはオフにするのに使用します。

下部の前後向きの矢印は条クラッチの選択に使用します。

特定の RowCommand™ クラッチは条番号を入力して選択します。



OOU6064,0000215 -40-21JUL10-4/4

条クラッチ

モニターの検出した条クラッチの識別にこれを使用します。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Tests (テスト) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Row Clutches (条クラッチ)** を選択し、各条クラッチのステータスを見る。緑のボックスは真、赤のボックスは偽を意味します。
3. クラッチコマンドを有効にするにはトグルアイコンを選択します。緑のボックスは真、赤のボックスは偽を意味します。
4. 条クラッチ入力ボックスを選択し、希望の条クラッチを入力して見るか、または次のページのアイコンや前のページのアイコンを押してナビゲートします。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

Tests : テスト

Row Clutches : 条クラッチ

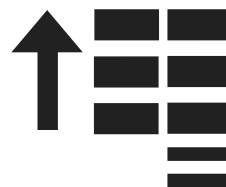
Status : ステータス

Current : 現在

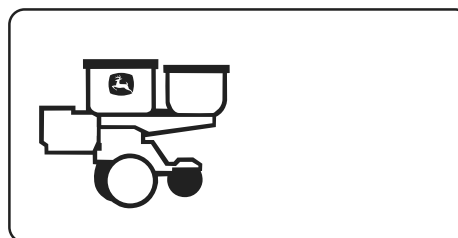
Fault Status : 故障ステータス

Clutch Command : クラッチコマンド

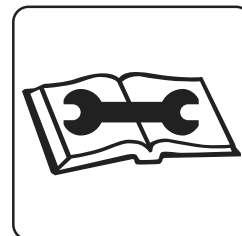
Row Clutch : 条クラッチ



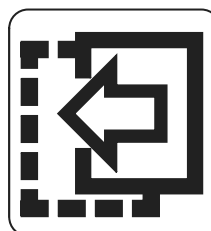
メニュー



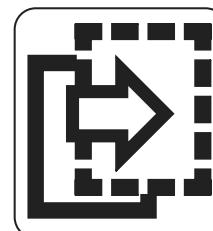
播種機ボタン



診断ソフトキー



前ページ



次ページ



トグル

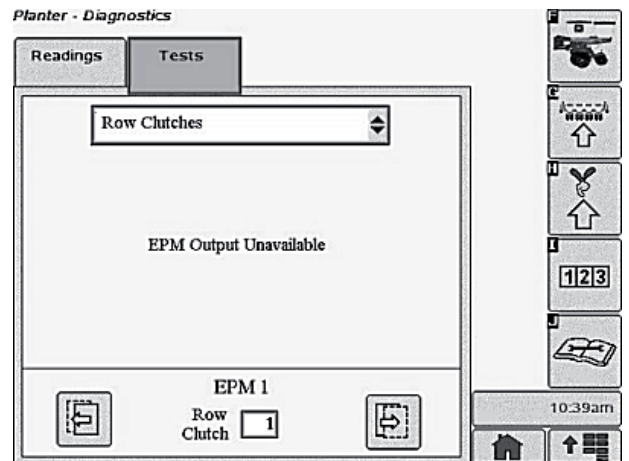
次のページへ

OUC6064,0000216 -40-21JUL10-1/2

条クラッチ診断テスト

この画面は、オペレータが診断画面で「Tests (テスト)」タブを選択したときに、次のいずれかの理由で EPM が使用できないと表示されます。

- EPM がオフライン
- EPM が通信していない
- EPM 入力電圧が範囲外



OUO6064,0000216 -40-21JUL10-2/2

条クラッチセルフテスト

モニターの検出した動作中の条クラッチの識別にこれを使用します。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Tests (テスト) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Row Clutches Self Test (条クラッチセルフテスト)** を選択し、各条クラッチのステータスを見ます。
3. 「perform self test (セルフテストの実行)」ボタンを選択すると、システムは条クラッチのセルフテストを実行します。

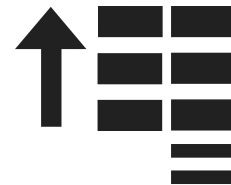
画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

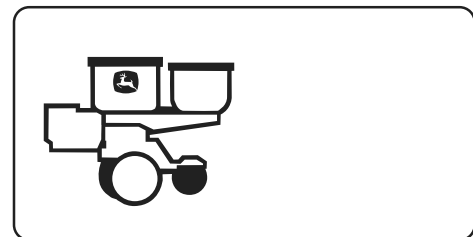
Tests : テスト

Row Clutches Self Test : 条クラッチセルフテスト

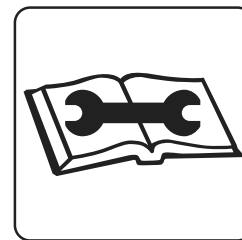
Perform Self Test : セルフテストの実行



メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー

次のページへ

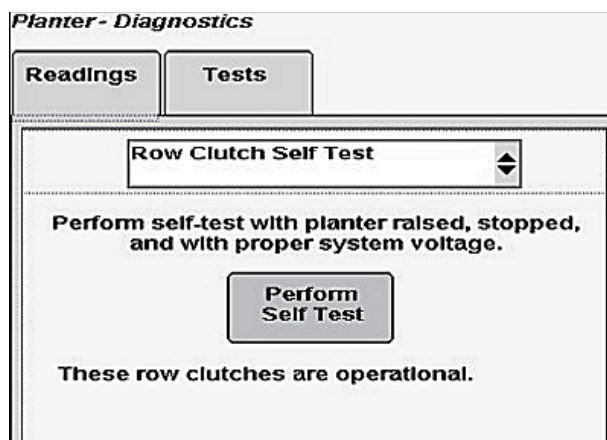
OUO6064,0000217 -40-21JUL10-1/2

注記：診断タブでは、播種機が高さ設定点以上に上昇されていなければ「perform Self-test (セルフテストの実行)」アイコンは現れません。

診断中の条クラッチ診断セルフテスト。

播種機が停止中に高さ設定点以上の高さに上昇されている場合に、適切なシステム電圧下でセルフテストを実行してください。

セルフテストボタンを押すと、画面には「These row clutches are operational (次の条クラッチは動作中です)」というメッセージとリストが表示されます。



OUO6064,0000217 -40-21JUL10-2/2

バリアブルレートドライブ用の SeedStar™ 2 診断

種子メーターの回転

畑で機械を引かずに、ドリルのシャフトとメーターが回ることを確認するのにこれを使用します。播種機はこのテスト中停止しています。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Tests (テスト) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Rotate Meters (メーター回転)** を選択します。
3. **Motor Selection (モーターの選択)** 入力ボックスを選択し、回転させる全て、またはどれかのモーターを選択します。
4. この機能の動作には次の各項が必要です。

- 播種機が伸長されている。
- 播種機が上昇位置にある。
- 播種機が静止している。
- バリアブルレート度油圧装置がアクティブな状態にある。

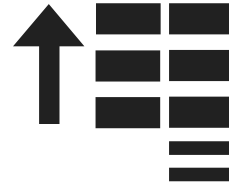
Meter Rotation (メーター回転) ボタンを選択します。メーターの回転が停止すると音がして知らせます。アイコンを押すたびにメーターは約半回転回ります。メーターが動かない場合には警告スクリーンが現れます。

種子メーター回転の機能は播種機メイン実行ページからアクセスできます。

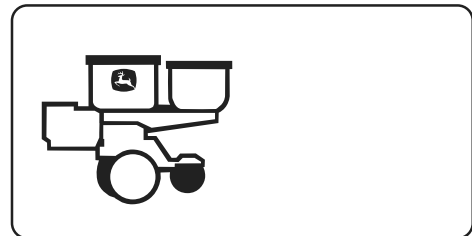
画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断
Tests : テスト
Rotate Meters : メーター回転
Motor Selection : モーターの選択
All : 全て
Ground Speed : 対地速度
mph : 毎時マイル
kph : 毎時キロメートル
Wheel Sensor : ホイールセンサー
Active : アクティブ
Inactive : アクティブではない
Planter Position : 播種機の位置
Up : 上
Down : 下
Motor : モーター

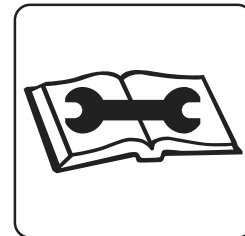
Target rpm : 目標回転数
Actual rpm : 実際の回転数
Valve% : バルブパーセンテージ



メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー



メーター回転ボタン

OUO6064,0000218 -40-21JUL10-1/1

バリアブルレートドライブシステムの構成部品の アクティビティ

バリアブルレートドライブデータスクリーンは、VRD 問題の診断には最善の方法です。VRD システムの動作には次の各項が必要です。

- 目標播種数が入力され、「オン」になっている。
- VRD の油圧系が最高速度で連続して流れている。
- 播種機が伸長されており、播種高さまで下降されている。
- 高さセンサーが校正され、「Planter Position (播種機位置)」が「Down (下降)」となっている。
- 播種機は播種速度で前進している。
- 「Ground Speed (対地速度)」は対地速度を表示している。
- 「Wheel Sensor (ホイールセンサー)」は「Active (アクティブ)」を表示している。

注記：Target RPM (目標とする回転数) が CAL となっている場合は、VRD をアクティブにした状態で機械を畑で短距離運転します。これでモーターが校正されます。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Readings (読み値) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから VRD Data (VRD データ) を選択します。

VRD 部品のステータスとアクティビティを示します。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

Readings : 読み値

Variable Rate Drive Data : バリアブルレートドライブのデータ

Target Population : 目標播種数

seeds/ac : 1 エーカー当たりの種子数

seeds/ha : 1 ヘクタール当たりの種子数

Ground Speed : 対地速度

mph : 毎時マイル

kph : 毎時キロメートル

Wheel Sensor : ホイールセンサー

Active : アクティブ

Inactive : アクティブではない

Planter Position : 播種機の位置

Up : 上

Down : 下

Motor : モーター

Target rpm : 目標回転数

Actual rpm : 実際の回転数

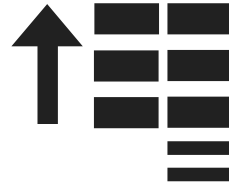
Valve% : バルブパーセンテージ

Left : 左

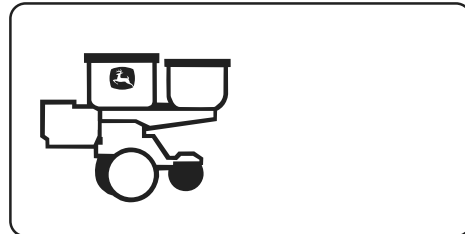
Right : 右

Open : 開かれた

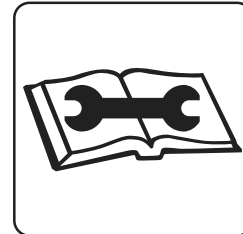
Closed : 閉じられた



メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー

VRD イベントログ

イベント中の時間の長さの記録にこれを使用します。取扱店ではこの記録でイベントの原因の診断をします。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Tests (テスト) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **VRD Event Logs (VRD イベントログ)** を選択します。
3. イベントログをすべてクリアするには「Zero (ゼロ)」ボタンを選択します。
4. **Start** ボタンを選択して新しいイベントログを開始します。
5. **Event Log** ボタンを選択して、保存されているイベントログデータを表示します。
6. 前のページまたは次のページボタンを選択して他のページを表示するか、**Go to Page (指定のページへ進む)** 入力ボックスを選択して特定のページ番号を入力します。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

Tests : テスト

Clear all event logs : 全てのイベントログをクリアする

Start new event log : 新しいイベントログを開始

Start : 開始

Stop : 停止

Event log : イベントログ

Hour Meter : 積算時間計

Ground Speed : 対地速度

Wheel Sensor : ホイールセンサー

Active : アクティブ

Inactive : アクティブではない

Planter Position : 播種機の位置

Motor : モーター

Target rpm : 目標回転数

Actual rpm : 実際の回転数

Valve% : バルブパーセンテージ

Target : 目標

Seeds : 種子

ac : エーカー

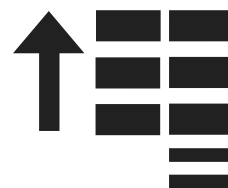
ha : ヘクタール

Left : 左

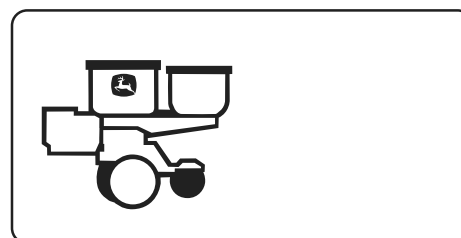
Right : 右

Open : 開かれた

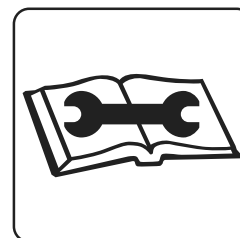
Closed : 閉じられた



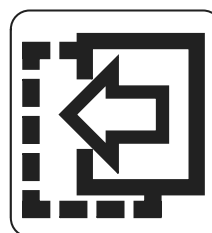
メニュー



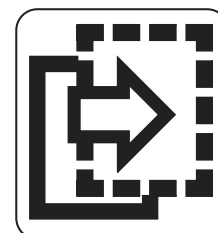
播種機ボタン



診断ソフトキー



前ページ



次ページ



クラッチ

OUO6064,000021A -40-21JUL10-1/1

VRD モーター／バルブ空気抜き

VRD 油圧システムからのエア抜きに使用します。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Tests (テスト) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **VRD Motor/Valve Flush (VRD モーター、バルブ空気抜き)** を選択します。
3. **Flush Time (フラッシュ時間)** 入力ボックスを選択し、1、2、または 3 秒を入力します。
4. 時速 4 km (2 mph) を超える速度で播種します。

モーターは表示の時間だけ運転して、油圧計から空気を抜きます。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

Tests : テスト

VRD Motor/Valve Flush : バリアブルレートドライブモーター、バルブの空気抜き

Ground Speed : 対地速度

mph : 毎時マイル

kph : 毎時キロメートル

Flush Time : フラッシュ時間

secs : 秒

Flush RPM : フラッシュ毎分回転数

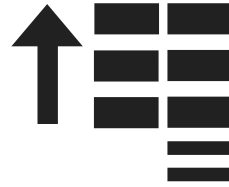
Motor : モーター

Quick Start : クイックスタート

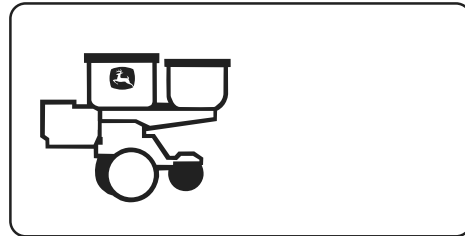
Auto : 自動

Manual : マニュアル

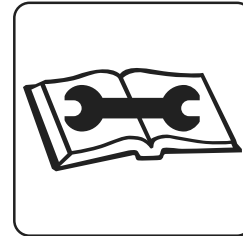
Speed must be greater than 4 kmh (2 mph) : 4 km/h (2 mph) より上の速度が必要



メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー

speed needs to be increased : 速度を増加してください
Value out of range : 値は範囲外

OUO6064,000021B -40-21JUL10-1/1

SeedStar™ XP 診断

走行状況のモニタリング：センサー診断

重要：センサーノードハーネスの接続を外す前にシステムの電源を切ってください。

このスクリーンは全ての条の走行状況センサーデータをひとつのスクリーンでモニターするのに使用します。

1. **メニュー** → **播種機ボタン** → **診断ソフトキー** → **Readings (読み値)** タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Ride Dynamics (走行状況)** を選択します。
3. 機械の走行の質センサーのパーセンテージが表示されます。センサーがあってもデータが受け取られない場合は、ダッシュ「-」が表示されます。

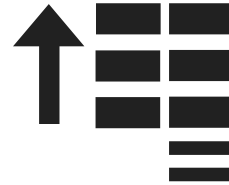
画面領域情報

Planter Diagnostics：播種機診断

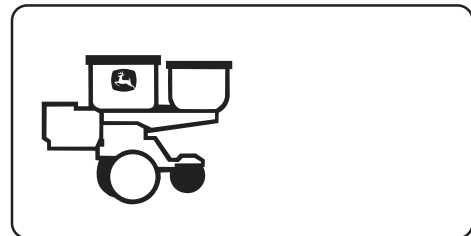
Readings：読み値

Ride Quality Sensor：走行の質センサー

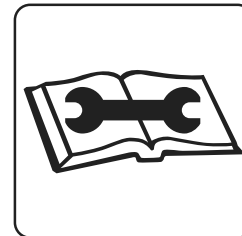
%：パーセンテージ



メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー

OUO6064,000021C -40-28JUL10-1/1

下向き力のモニタリング：センサー診断

重要：センサーノードハーネスの接続を外す前にシステムの電源を切ってください。

このスクリーンは全ての条の下向き力センサーデータをひとつのスクリーンでモニターするのに使用します。

1. メニュー → 播種機ボタン → 診断ソフトキー → Readings (読み値) タブを選択します。
2. ドロップダウンボックスから **Down Force (下向き力)** を選択します。

機械の下向き力センサーのゲージホイール負荷が、ポンドまたはニュートンで表示されます。センサーがあってもデータが受け取られない場合は、ダッシュ「-」が表示されます。

画面領域情報

Planter Diagnostics : 播種機診断

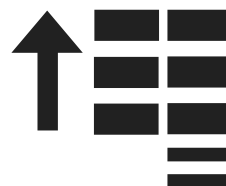
Readings : 読み値

PDF Pressure Sensor : PDF 圧力センサー

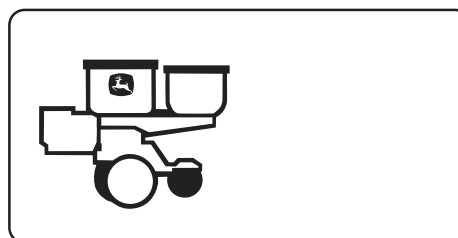
Down Force Sensor : 下向き力センサー

lbs : ポンド

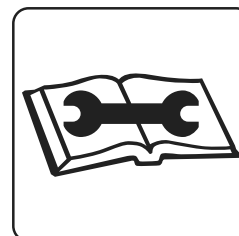
N : ニュートン



メニュー



播種機ボタン



診断ソフトキー

OUO6064,000021D -40-28JUL10-1/1

診断コード

診断コードは訓練を受けた技術要員のみがアクセスしてください。John Deere 取扱店にお問い合わせください。

OUO6064,000021E -40-21JUL10-1/1

トラブルシューティング

SeedStar™ 2 と SeedStar™ XP のトラブルシューティング

SeedStar™ 2 と SeedStar™ XP モニタリングシステムにはさまざまなセルフテスト、診断画面、診断テスト、注意、警告画面が用意されており、オペレータや取扱店の技術要員が潜在的な問題の原因を特定する際に役立ちます。

警告画面や診断手順を理解して（このマニュアルの「警告画面」、「診断」の各セクション参照）、John Deere™ 取扱店に問い合わせる前にこのセクションの基本的なトラブルシューティングの手順を実行してください。

OUO6064,0000220 -40-29JUL10-1/1

GreenStar™ ディスプレイのトラブルシューティング

兆候	問題	解決方法
Screen not readable. (スクリーンが読めない)	コントラストの設定不良。	コントラストを調節する。
	スクリーンのバックライトレベルが低すぎる。	バックライト調節を上げる。
Incorrect speed displayed. (表示速度が不正確)	校正不良。	正しいレーダー校正値を入力するか、122 m (400 ft) のコースで再度校正する。
	単位の設定不良。	正しい単位を設定する。
	速度の読みがふらつく。	レーダーの取り付けが緩いか振動している。
No radar speed reading. (レーダー速度が出ない)	校正値が入力されていない。	レーダーを校正する。
	風やほこりが強い気象。	速度源を変更する。
No radar calibration value. (レーダー校正値が無い)	工場取り付けのレーダーが装備された 7000、8000、9000 シリーズ以降のトラクターに取り付けられたディスプレイ。	トラクターのオペレータマニュアルに従ってレーダーを校正する。

OUO6074,000106C -40-11OCT07-1/1

SeedStar™ 2 のトラブルシューティング

兆候	問題	解決方法
Planter icon does not appear on main menu. (播種機のアイコンがメインメニューに現れない)	コントローラが CAN バス上で通信していない。	メインメニューを選択し、メッセージセンターを選択し、コントロールユニット情報ボタンを選択する。ドロップダウンボックスから実装 CAN を選択する。コントロールユニット PM1 (0xC0) と PA1 (0xC1) を探す。どちらのアドレスも見つからない場合は、播種機コントローラは CAN バス上で通信していない。ECU の電源、ECU のアース、トラクター背面と播種機コントローラの 9 ピンコネクタで CAN 高と CAN 低をチェックする。(これらの接続の場所を見つけるにはサービスアドバイザを使用する。)
Warning: Verify power on pins 1 and 3. (警告: ピン 1 と 3 で電源を確認する)	機械にはバリアブルレートドライブが装備されていない。	機械に VRD が装備されていない場合、駆動源を変更する。(「基本的な播種機設定」セクションの「播種機駆動源の設定」を参照。)
	機械にはバリアブルレートドライブが装備されている。	ISO カプラーのピン 1 と 3 で 12 V の電源をチェックする。
No vacuum reading. (真空の読みが無い)	配線不良。	配線ハーネスを点検し、修理する。
	真空ブロワー不動作。	真空ブロワーモーターを始動する。
	真空ラインがセンサーの間違った管継手にある。	センサー P2 管継手に真空ラインを取り付ける。
	播種機設定不良。	真空センサーの正しい数を入力する。(「基本的な播種機設定」セクションの「真空センサー」参照。)
	真空セクションが実行スクリーンに表示されない。	真空センサーの正しい数を入力する。(「基本的な播種機設定」セクションの「真空センサー」参照。)
	センサーが間違ったワイヤーハーネスの線に接続されている。	真空センサーがひとつだけ使用されている場合は、LEFT VACUUM のラベルの付いたワイヤーに正しく接続する。
Wrong vacuum reading. (真空読み値不良)	真空センサーが較正されていない。	真空ブロワーモーターを停止し、センサーのゼロ点調整をする。(「基本的な播種機設定」セクションの「真空センサー」参照。)
	較正值不良。	正しい較正值、5.66 (ヤード・ポンド法) または 143.76 (メートル法) を入力する。(「診断」セクションの「真空センサー」参照。)

次のページへ

OUO6064,000018B -40-29JUL10-1/4

トラブルシューティング

兆候	問題	解決方法
No high or low population reading. (播種数高低の読みが出ない)	真空センサー故障。	センサーを交換する。
	種子チューブセンサーが汚れている。	センサーを清掃する。(「種子チューブセンサー」セクション参照。)
	レーダー速度無し。	レーダーまたは他の速度源を接続、校正する。
	種子センサーがオフ。	条分割型オプションをオフにする。(「基本的な播種機設定」セクションの「フレーム、条分割型、駆動切断警告の設定」参照。)
	ワイヤーハーネス接続不良。	ワイヤーハーネスの接続を点検する。
Wrong population reading. (播種数の読み値不良)	ワイヤーハーネスの接続を正しくする。技術マニュアル TM111219 参照。	
	種子チューブセンサーが汚れている。	センサーを清掃する。(「種子チューブセンサー」セクション参照。)
	条間隔不良。	正しい条間隔を入力する。(「基本的な播種機設定」セクションの「フレーム、条分割型、駆動切断警告の設定」参照。)
	速度読み値不良。	正しいレーダー校正を入力するか、レーダーをトラブルシューティングする。
	風やほこりが強い気象。	レーダー以外の速度源に変更する。(「基本的な播種機設定」セクションの「対地速度源」参照。)
	単位不良。	正しい単位を入力する。(「モニターの設定」セクションの「言語と単位の設定」参照。)
	速度の読み値が高すぎる。	上記の wrong speed reading (速度の読み値不良) 参照。
	センサーの能力を超えるレートで播種。	AccuCount™ センサーを取り付けるか、Population Adjust (種子密度の調整) を使用する。
	ヒルドロップコットン (Hill-Drop cotton) で播種している。	複数の種子が同時に種子センサーを通過する。

次のページへ

OUO6064,000018B -40-29JUL10-2/4

トラブルシューティング

兆候	問題	解決方法
	播種数調節値の設定不良。	実際のフィールド播種数を確認する。播種数の読み値と比較する。必要に応じて播種数調節 (Population Adjust) の設定を調節する。
Row failure warning. (条不良警告)	メーターが播種していない。	種子ホoppaが空なので種子を入れる。
	ハーネス故障。	ハーネスと接続を点検する。
	岩石の多い条件で播種している。	種子がディスクから飛ばされているので、条ユニット下向き力を調節する。
	種子チューブセンサーが汚れている。	センサーを清掃する。(「種子チューブセンサー」セクション参照。)
	CCS システムが詰まっているか、つながっている。	詰まりやつながりを取り去る。播種機のオペレータマニュアル参照。必要に応じて CCS 圧力を調節する。
Wrong area reading. (エリアの読み値不良)	播種機の幅不良。	正しい播種機幅を入力する。(「基本的な播種機設定」セクションの「フレーム、条分割型、駆動切断警告の設定」参照。)
	半幅または 1/3 幅切断がオン。	切断機能を使用する際は「Reduce Area by these Rows (これらの条で面積を減らす)」を選択する。
	レーダー不良。	レーダーの較正を正すか、レーダーをトラブルシューティングする。
No planter monitor reading. (播種機モニターに読みが出ない)	電氣的接続不良。	トラクターのヒューズを点検する。後部トラクターコネクタの裏の接続を点検する。
No liquid fertilizer reading. (液体肥料の読みが出ない)	圧力が無い。	播種機を前進させ、ポンプがプライムされていることを確認する。
	播種機オプション不良。	肥料センサーの正しい番号を入力する。(「基本的な播種機設定」の「液体肥料センサー」参照。)
	センサーが間違ったワイヤーハーネスの線に接続されている。	液体センサーが 1 つだけ使用されている場合は、これは必ず LEFT FERT のラベルの付いた線に接続する。
	配線不良。	配線ハーネスを点検し、修理する。
次のページへ		OUO6064.000018B -40-29JUL10-3/4

トラブルシューティング

兆候	問題	解決方法
Wrong liquid fertilizer reading. (液体肥料の読み値不良)	較正值不良。	較正值、37.50 (ヤード・ポンド法) または 258.55 (メートル法) を入力する。(「診断」セクションの「液体肥料センサー」参照。)
	ゼロ値の誤り。	肥料マニホールドに捉えられた空気を抜く。センサーのゼロ調整をする。(「基本的な播種機設定」セクションの「液体肥料センサー」参照。)
	液体肥料センサー不良。	センサーを交換する。
	センサーの詰まり。	センサーを取り外し、ぬるま湯ですすぐ。センサーの清掃中は固いものを差し込まない。センサーユニットに損傷が起こる可能性がある。

OUO6064,000018B -40-29JUL10-4/4

バリアブルレートドライブのトラブルシューティング

兆候	問題	解決方法
Warning: Verify power on pins 1 and 3. (警告: ピン 1 と 3 で電源を確認する)	ISO カプラーのピン 1 と 3 に電源の 12 V が出していない。	ピン 1 と 3 に電源の 12 V が出ているかどうかをチェックする。
WARNING SCREEN (警告スクリーン): Motor 1, 2 disabled. (モーター 1 と 2 はオフ) Drive failed to respond. (ドライブ応答なし) Verify hydraulic power. (油圧動力を確認する) Check operator's manual. (オペレータマニュアルで点検してください)	油圧またはオイル流がない。	ホースがトラクターの SCV またはパワービヨンドに正しく接続されていることを確認する。 圧力、戻りラインの正しい位置を確認する。一方通行のチェックバルブは戻りラインホースの端に取り付けられる。 トラクター SCV 時間を設定して連続的に戻り止めと流れをするようにする。(「バリアブルレートドライブの取り付けと取り外し」セクションの「ホースの適切な接続」参照。) トラクター SCV をアクティブにする。
注記: この警告はモーター速度が 18 rpm を超えているはずの時にモーターが回っていないときに発せられます。	バリアブルレートドライブモーターへの油圧や流れが低い。	トラクターのエンジン速度をフルに維持する。 トラクター SCV 流の設定を増やす。 その他の油圧機能への流れを最小にする。 トラクターの油圧システムの動作を確認する。
	バリアブルレートドライブコントローラがモーター速度を検出しない。	モーター速度センサーの電気接続を確認する。 注記: この状態では、速度センサーのフィードバックの無いモーターは非常に高速で数秒間回転し、その後フルページの警告が発せられます。 モーターカプラーのセットボルトがモーター速度シャフトに締められていることを確認する。 油圧バルブの電気接続を確認する。
	機械的バインディングが高トルクを起している。	メインフレームのドライブシャフトカプラーへのウィングが不整合。ドライブシャフトカプラーを位置合わせする。 ドライブシャフト支持ベアリング故障。損傷したベアリングを交換する。 種子メーター、化学薬品ホッパ切断両方または片方の位置が整合していない。種子メーター、化学薬品ホッパ切断の両方または片方を点検、調節する。 機械的バインディングのその他の源も識別して修理する。

兆候	問題	解決方法
WARNING SCREEN (警告スクリーン) : Motor 1, 2 disabled. (モーター 1 と 2 はオフ) Drive failed to respond. (ドライブ応答なし) Verify hydraulic power. (油圧動力を確認する) Check operators manual. (オペレータマニュアルで点検してください) Minimum ground speed is. (最小対地速度は...) 注記 : この警告はモーター速度が 11.5 RPM と 18 RPM の間であるはずの時に、そうならない場合に発せられます。	油圧モーターシステム 1 つが 2 つの油圧モーターに対して設定されている。	油圧モーターの数をひとつにする。(「バリエーブルレートドライブの設定」セクションの「モーターの割り当て : 条、スプロケット、幅切断」参照。)
	モーターは 18 RPM 未満では動作しないように意図されている。モーターが 18 RPM 以上で動作するには、対地速度は最小値以上である必要がある。最小対地速度は設定によって異なる。	播種機は最小対地速度以上で運転する。
	油圧またはオイル流が無い。	ホースがトラクターの SCV またはパワービヨンドに接続されていることを確認する。 圧力、戻りラインの正しい位置を確認する。一方通行のチェックバルブは戻りラインホースの端に取り付けられる。 トラクター SCV を設定して連続的に戻り止めと流れをするようにする。 トラクター SCV をアクティブにする。
	バリエーブルレートドライブモーターへの油圧や流れが低い。	トラクターのエンジン速度をフルに維持する。 トラクター SCV 流の設定を増やす。 その他の油圧機能への流れを最小にする。 トラクターの油圧システムの動作を確認する。
	バリエーブルレートドライブコントローラがモーター速度を検出しない。	モーター速度センサーの電気接続を確認する。 注記 : この状態では、速度センサーのフィードバックの無いモーターは非常に高速で数秒間回転し、その後フルページの警告が発せられます。 モーターカブラーのセットボルトがモーター速度シャフトに締められていることを確認する。 油圧バルブの電気接続を確認する。
	機械的バインディングが高トルクを起こしている。	メインフレームのドライブシャフトカブラーへのウィングが不整合。ドライブシャフトカブラーを位置合わせする。

兆候	問題	解決方法
		ドライブシャフト支持ベアリング故障。損傷したベアリングを交換する。 種子メーター、または化学薬品ホッパの位置が整合していない。種子メーター、化学薬品ホッパ切断の両方または片方を点検、調節する。 機械的バインディングのその他の源も識別して修理する。
	油圧モーターシステム 1 つが 2 つの油圧モーターに対して設定されている。	油圧モーターの数をひとつにする。(「バリアブルレートドライブの設定」セクションの「モーターの割り当て：条、スプロケット、幅切断」参照。)
WARNING SCREEN (警告スクリーン) : Motor 1,2 is operating at wrong speed. (モーター 1、2 の動作速度が正しくありません。) 注記：この警告はモーターの速度が選択した播種レートに対して正しいモーター速度の 70%未満、または 120%を超している時に発せられます。	比例バルブの汚れ。	油圧モーター、バルブをフラッシュする。(「診断」セクションの「VRD モーター、バルブのフラッシュ」参照。)
	モーターは 18 RPM 未満では動作しないように意図されている。モーターが 18 RPM 以上で動作するには、対地速度は「Configuration Summary (設定概要)」で示す MPH (時速マイル) 以上である必要がある。最小対地速度はバリアブルレート設定によって異なる。	播種機は最小対地速度以上で運転する。
	機械的バインディングがトルク、速度の変動を引き起こしている。	ドライブ駆動系のチェーンの緩みのため、チェーンがスプロケットの歯を飛んでいる。チェーンアイドラを締める。 チェーンの位置決めが悪いためにスプロケットの歯飛びを起こしている。駆動および被駆動スプロケットの位置合わせをする。チェーンアイドラの位置合わせをする。 メインフレームのドライブシャフトカブラーへのウイングが不整合。ドライブシャフトカブラーを位置合わせする。 ドライブシャフト支持ベアリング故障。損傷したベアリングを交換する。 種子メーター、化学薬品ホッパ切断両方または片方の位置が整合していない。種子メーター、化学薬品ホッパ切断の両方または片方を点検、調節する。 機械的バインディングのその他の源も識別して修理する。

次のページへ

OJ06074,000106E -40-13MAR09-3/9

トラブルシューティング

兆候	問題	解決方法
Seed rate selection line appears black with white lettering. (種子レートの選択ラインが白黒の文字で現れる)	モーター速度センサーが動きを検出していない、またはモーターが回転していない。	速度センサーへの接続をチェックする。
	モーターの速度センサー故障。	モーターの速度センサーを交換する。
	モーターのシール破損。	John Deere 取扱店にお問い合わせください。
	モーターの速度センサーカブラーのホースクランプの緩み。	クランプを締める。
	油圧モーターのバルブに動力が来ていない。	バルブへの接続を点検する。
WARNING SCREEN (警告スクリーン): STOP. (停止) Power Interruption. (電源切れ) スキップの可能性。	コントローラの電源切れ。	コントローラの 30 本の METRAPAK™ コネクタの接続を点検する。
		9 ピンコネクタを点検する。
		3 ピンの汎用コンセントを点検する。
		John Deere 取扱店にお問い合わせください。
WARNING SCREEN (警告スクリーン): No Tractor Speed, Planter Moving. (トラクター速度無し、播種機は走行。)	レーダー信号が 3 秒間失われた。	レーダーの接続を確認する。
WARNING SCREEN (警告スクリーン): Tractor/Planter Speed Error. (トラクターまたは播種機の色度エラー)	レーダーの故障。	レーダーの接続を確認する。
注記: この警告はレーダー速度が播種機のモーションセンサーの速度と著しく異なる場合に発せられます。 極端に風の強い、ほこりの多い条件下ではレーダーは検出を誤り、この警告が発せられる。 モーションセンサーを搭載したタイヤの過度のホイールすべりもこの警告を引き起こす。		
		取扱店に問い合わせるか、技術マニュアルを読んでさらに診断を進める。
	モーションセンサー故障。	モーションセンサーの接続を確認する。
		モーションセンサーからディスクまでのギャップが 2~4 mm (0.08~0.16 in) でホイールベアリングがしっかりと取り付けられていることを確認する。ホイールの回転を確認する。

次のページへ

OUO6074,000106E -40-13MAR09-4/9

トラブルシューティング

兆候	問題	解決方法
		取扱店に問い合わせるか、技術マニュアルを読んでさらに診断を進める。
No row failed warnings from planter monitor when drive motors stop. (駆動モーター停止時に播種機モニターから条故障の警告無し)	毎時 2 マイル未満では通常播種機モニターは条故障警告を発しない。	播種機を毎時 2 マイル以上で運転する。
Hydraulic motors do not turn or stop turning. (油圧モーターが回転しない、または回転を止めた)	あらゆる条件下で対地速度が毎時 1 マイル未満の時は通常の条件。バリアブルレートドライブの設定により、システムが機能する最小速度はこれよりも高いことがある。 注記：播種機モニターは、3 km/h (2 mph) では条故障警告を発しません。	最小の対地速度以上で播種機を運転してください。
	播種数ゼロが選択されている。	播種数の設定レートがゼロより大きくとられている。
	油圧またはオイル流が無い。	ホースがトラクターの SCV またはパワービヨンドに正しく接続されていることを確認する。 圧力、戻りラインの正しい位置を確認する。一方通行のチェックバルブは戻りラインホースの端に取り付けられる。 トラクター SCV を設定して連続的に流れるようにする。 トラクター SCV をアクティブにする。
	バリアブルレートドライブモーターへの油圧や流れが低い。	トラクターのエンジン速度をフルに維持する。 トラクター SCV 流の設定を増やす。 その他の油圧機能への流れを最小にする。 トラクターの油圧システムの動作を確認する。
	高さセンサーが較正されていない。	高さセンサーを較正する。(「バリアブルレートドライブの設定」セクションの「より高いセンサーの較正」参照。)
	高さセンサーの STOP (停止) 位置設定が低すぎる (牽引機械の場合)。	高さセンサーの STOP (停止) 位置の設定をフレームの高さにし、条ユニットオープナのブレードが土壌にちょうど触れるようにする。停止位置の設定が低すぎる場合は、でこぼこの土壌条件のためにホイールモジュールが浮き、播種中に駆動モーターがオン、オフすることがある。
	高さセンサーのブラケットが仕様通りに調節されていない (組み込み式の機械の場合)。	高さスイッチを調節する。(「バリアブルレートドライブの設定」セクションの「平行アーム高さスイッチの調節」を参照してください。)

次のページへ

OUO6074,000106E -40-13MAR09-5/9

トラブルシューティング

兆候	問題	解決方法
	播種機走行中に播種機のモーションセンサーがアクティブではない。 機械的バインディングが高トルクを起こしている。	播種機動作中にモーションセンサーがアクティブであることを確認する。(「診断」セクションの「バリアブルレートドライブ部品」参照。) モーションセンサーへの電気接続を確認する。 モーションセンサーとホイールにボルト付されているトーンホイールの間のギャップが 2 mm (0.08 in) であることを点検する。 ホイールベアリングは緩んでいるか、故障していて、これがホイールモーションセンサーのギャップを増大、または減少させている可能性がある。 メインフレームのドライブシャフトカブラーへのウィングが不整合。ドライブシャフトカブラーを位置合わせする。 ドライブシャフト支持ベアリング故障。損傷したベアリングを交換する。 種子メーター、化学薬品ホッパ切断両方または片方の位置が整合していない。種子メーター、化学薬品ホッパ切断の両方または片方を点検、調節する。 機械的バインディングのその他の源も識別して修理する。
Hydraulic motor (s) continue to turn when planter is raised. (播種機が上昇させられた時も油圧モーターが回転し続ける)	モーターの比例バルブが作動油の汚染のために動かなくなっている。	モーターフラッシュの手順を実行する。 比例バルブのクリーニング手順に関しては取扱店に問い合わせるか、技術マニュアルを読む。 トラクターの作動油とオイルフィルタを交換する。
Only one hydraulic motor of a two hydraulic motor system is turning. (油圧モーターを 2 台備えたシステムで油圧モーター 1 台だけが回転している)	左右どちらかで半幅切断が OPEN (開放) となっている。 モーターひとつだけの場合のバリアブルレートドライブの設定。この条件では、機械の右側だけに動力が伝わる。	半幅切断スイッチを閉じる。 油圧モーターの数をふたつにする。(「バリアブルレートドライブの設定」セクションの「モーターの割り当て：条、スプロケット、幅切断」参照。)

次のページへ

OUO6074,000106E -40-13MAR09-6/9

トラブルシューティング

兆候	問題	解決方法
Motors turning backwards. (モーターが逆回転している)	トラクターの圧力は完全に油圧バルブマニホールドの「T」ポートにかかっている。	油圧ラインを接続し、油圧が「P」のラベルの付いたポートに加えられるようにする。
	播種機でのモーターの向きが逆になっている。	正しい向きは取り付け説明書参照。
	モーターへのバルブマニホールドの向きが逆。	正しい向きは取り付け説明書参照。
Hydraulic motors turn at an erratic speed. (油圧モーターの速度ふらつき)	比例バルブの汚れ。	油圧モーター、バルブをフラッシュする。 (「診断」セクションの「VRD モーター、バルブのフラッシュ」参照。)
	バリアブルレートドライブモーターへの油圧や流れが低い。	トラクターのエンジン速度をフルに維持する。 トラクター SCV 流の設定を増やす。 その他の油圧機能への流れを最小にする。 トラクターの油圧システムの動作を確認する。
	機械的バインディングがトルク、速度の変動を引き起こしている。	ドライブ駆動系のチェーンの緩みのため、チェーンがスプロケットの歯を飛んでいる。チェーンアイドラを締める。 チェーンの位置決めが悪いためにスプロケットの歯飛びを起こしている。駆動および被駆動スプロケットの位置合わせをする。チェーンアイドラの位置合わせをする。 メインフレームのドライブシャフトカブラーへのウィングが不整合。ドライブシャフトカブラーを位置合わせする。 ドライブシャフト支持ベアリング故障。損傷したベアリングを交換する。 種子メーター、化学薬品ホッパ切断両方または片方の位置が整合していない。種子メーター、化学薬品ホッパ切断の両方または片方を点検、調節する。 機械的バインディングのその他の源も識別して修理する。
	モーターは 18 RPM 未満では動作しないように意図されている。モーターが 18 RPM 以上で動作するには、対地速度は最小値以上である必要がある。最小対地速度は設定によって異なる。	播種機は最小対地速度以上で運転する。
次のページへ		OUO6074,000106E -40-13MAR09-7/9

トラブルシューティング

兆候	問題	解決方法
When starting to plant from a stopped position, hydraulic motor (s) do not turn for a brief period. (停止位置から播種開始の場合は、短時間の間油圧モーターは回転しません。) This creates a seeding gap in the field. (そのため畑では種子のすき間が生じます)	通常、Quick Start 使用時は約 0.9 m (3 ft) の種子間のすき間、Quick Start 不使用時は 9 m (10 ft) のすき間ができる。	種子が地面に到達すべき地点の少し前で播種機を下降させる。播種機が畑の真ん中で停止している場合は、これにはバックする必要があることがある。播種機下降中はバックしない。
	注記：これらの大凡の距離は、種子メーターディスクに種子が入っていない場合は長くなります。	Quick Start の機能でスキップを小さくとどめる。
		実際の播種開始前に播種機を「DOWN (下降)」の位置に下げて、必要に応じて真空をオンにして前進して種子メーターディスクに種子を入れる。
		Quick Start 使用時には、走行開始をゆっくりとするためにギアをローに入れて前進を開始する。走行開始を低速にし、ギアを上げて速度を上げることで、スキップを小さくできる。
Many seeds on end of row when stopping abruptly. (急激に停止した際に条の端に多くの種子を落としてしまう)	VRD システムが停止するには少し遅延が必要。	条の端近くではギアを下げ始め、端で停止する前に前進速度を落とす。こうすることで VRD システムは速度を落とすのにより時間があるので、条の端で播種機が停止する時に落とす種子の数が少なくなる。
Set population does not match monitored population. (設定した播種数がモニターした播種数に合いません)	真空の設定が低過ぎるか高過ぎる。	真空を適切なレベルに調節する。
	種子メーターに問題がある。	トラブルシューティングにはオペレータマニュアルを参照。
	バリアブルレートドライブの設定で種子ディスクの選択不良。	正しい種子ディスクまたはメーターを入力する。(「種子レートの構成」セクションの「VRD MACHINES—CONFIGURE METER, CROP, DISK, AND RATES (VRD 機：メーター、農作物、ディスク、レートの構成)」参照。)
	バリアブルレートドライブの設定で選択されたスプロケットの組合せが正しくない。	正しいスプロケットの組合せを入力する。(「バリアブルレートドライブの設定」セクションの「モーターの割り当て：条、スプロケット、幅切断」参照。)
	条間隔不良。	正しい条間隔を入力する。(「基本的な播種機設定」セクションの「フレーム、条分割型、駆動切断警告の設定」参照。)
	単位不良。	正しい単位を入力する。(「モニターの設定」セクションの「言語と単位の設定」参照。)

次のページへ

OUO6074,000106E -40-13MAR09-8/9

トラブルシューティング

兆候	問題	解決方法
	条ユニットタイプの選択不良。	正しい条ユニットタイプを選択する。(「バリアブルレートドライブの設定」セクションの「メータータイプと条ユニットタイプ」参照。)
	種子センサーが、高いレートで通過する種子をカウントできない。	通常の播種機モニターの動作。(「種子レートの設定」セクションの「播種数の調節」参照。)
Wrong seed population based on seed used/acre but selected rate and planter monitor agree. (使用している種子またはエーカーによると播種数が間違っているが、選択したレートと播種機モニターの数は合致する)	レーダーが校正されていない。	レーダーを校正する。(「動作モニター」セクションの「レーダーの校正」参照。)
Calculated acres do not match actual acreage. (計算されたエーカーが実際のエーカー値と合致しない)	播種機モニターの設定での機械の幅が正しくない。	機械の幅を確認する。(「基本的な播種機設定」セクションの「フレーム、条分割型、駆動切断警告の設定」参照。)
	「row failed (条不良)」の警告が発せられた時に種子センサーが無視されて機械の幅が減少された。	これはオペレータの選択する通常の播種機モニターモード。これは一時的な状態で、対地速度が 3 km/h (2 mph) 未満に減らされて、その後 3 km/h (2 mph) より上に増やされた場合にリセットされる。
	レーダーが校正されていない。	レーダーを校正する。(「動作モニター」セクションの「レーダーの校正」参照。)
GreenStar™ ディスプレイに表示されるレーダー速度が、トラクターの動作モニターまたはコーナーポストディスプレイの値と異なる。	GreenStar™ ディスプレイまたはトラクターの動作モニター、コーナーポストディスプレイがレーダーに対して校正されていない。	レーダーを校正する。(「動作モニター」セクションの「レーダーの校正」参照。) トラクターの動作モニター、コーナーポスト表示の校正はトラクターのオペレーターマニュアル参照。

OUC6074,000106E -40-13MAR09-9/9

RowCommand™ のトラブルシューティング

兆候	問題	解決方法
注意：電子制御式電源モジュール (EPM) との CAN バス通信が行われていません。Some row clutches will not disengage. (条クラッチの一部に切断できないものがあります) Check Connections. (接続を点検してください) A restart is required to attempt communications with EPMs. (EPM との通信を試みるには再起動が必要です)	EPM はオフラインで、コントローラと通信していない。	通信していない EPM への接続を点検する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
注意：Electronic Power Modules (EPM) are not responding to CAN Bus commands. (電子制御式電源モジュール (EPM) が CAN バス通信に反応していません) Some row clutches will not disengage. (条クラッチの一部に切断できないものがあります) Check Connections. (接続を点検してください) A restart is required to attempt communications with EPMs. (EPM との通信を試みるには再起動が必要です)	EPM が CAN バスコマンドに反応できなかった。 EPM がアクティブではない。	応答していない EPM へのすべてのハーネス接続を点検する。 機能しており、再テストされた EPM でスイッチができなかった。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
注意：Low Supply Voltage on Electronic Power Modules (EPM). (電子電源モジュール (EPM) の電源電圧が低い。) Clutch system self-test not available. (クラッチシステムのセルフテストが使用できません)	個々の EPM で何れかの入力電源の電圧が 10.5 V 未満になった。	EPM のヒューズを点検する。 電圧の低い EPM の全てのハーネス接続を点検する。 エンジン回転数を上げてオルタネータ出力を増加する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
注意事項：電子電源モジュール (EPM) の電源電圧が範囲外です。Clutch system self-test not available. (クラッチシステムのセルフテストが使用できません。)	個々の EPM で何れかの入力電源の電圧が 9.0 V 未満になった。	EPM のヒューズを点検する。 低電圧の EPM への全てのハーネス接続を点検する。

次のページへ

NS43404,00000EE -40-13MAR09-1/3

兆候	問題	解決方法
		エンジン回転数を上げてオルタネータ出力を増加する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
Clutch self-test at start up does not function. (始動時のクラッチセルフテストができない。)	EPM が通信していないか、供給電圧が範囲外でクラッチテストができない。	EPM のヒューズを点検する。 応答していない EPM へのハーネスの接続を点検する。John Deere 取扱店にお問い合わせください。
RowCommand™ の条セクション 1～10 がディスプレイ上に表示されない。	EPM 1 が通信していないか、アクティブではない。	EPM ハーネスでの EPM 1 (10 A) のヒューズを点検する。 EPM 1 が動作するかどうかを決定する。診断タブ、テスト、EPM ステータス参照。 EPM から適切な条へのハーネスの点検をして接続の緩みや損傷の有無を点検する。 EPM と 機能しているものと交換し、ハーネスまたは EPM の問題を確認する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
	電源電圧が範囲外。	EPM ハーネスでの EPM 1 (10 A) のヒューズを点検する。 EPM 1 が動作するかどうかを決定する。診断タブ、テスト、EPM ステータス参照。 EPM から適切な条へのハーネスの点検をして接続の緩みや損傷の有無を点検する。 EPM と 機能しているものと交換し、ハーネスまたは EPM の問題を確認する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
RowCommand™ の条セクション 11～20 がディスプレイ上に表示されない。	EPM 2 が通信していないか、アクティブではない。	EPM ハーネスでの EPM 2 (10 A) のヒューズを点検する。 EPM 2 が動作するかどうかを決定する。診断タブ、テスト、EPM ステータス参照。 EPM から適切な条へのハーネスの点検をして接続の緩みや損傷の有無を点検する。 EPM と 機能しているものと交換し、ハーネスまたは EPM の問題を確認する。

兆候	問題	解決方法
		John Deere 取扱店にお問い合わせください。
RowCommand™ の条セクション 21~30 がディスプレイ上に表示されない。	EPM 3 が通信していないか、アクティブではない。	EPM ハーネスでの EPM 3 (10 A) のヒューズを点検する。 EPM 3 が動作するかどうかを決定する。診断タブ、テスト、EPM ステータス参照。 EPM から適切な条へのハーネスの点検をして接続の緩みや損傷の有無を点検する。 EPM と 機能しているものと交換し、ハーネスまたは EPM の問題を確認する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
RowCommand™ の条セクション 31~40 がディスプレイ上に表示されない。	EPM 4 が通信していないか、アクティブではない。	EPM ハーネスでの EPM 4 (10 A) のヒューズを点検する。 EPM 4 が動作するかどうかを決定する。診断タブ、テスト、EPM ステータス参照。 EPM から適切な条へのハーネスの点検をして接続の緩みや損傷の有無を点検する。 EPM と 機能しているものと交換し、ハーネスまたは EPM の問題を確認する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
RowCommand™ の条セクション 41~48 がディスプレイ上に表示されない。	EPM 5 が通信していないか、アクティブではない。	EPM ハーネスでの EPM 5 (10 A) のヒューズを点検する。 EPM 5 が動作するかどうかを決定する。診断タブ、テスト、EPM ステータス参照。 EPM から適切な条へのハーネスの点検をして接続の緩みや損傷の有無を点検する。 EPM と 機能しているものと交換し、ハーネスまたは EPM の問題を確認する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
すべての RowCommand™ クラッチに電源が入ると (メーターは切断)、低電圧警告が出る。	電気負荷が重すぎる。	電気負荷を減らす。 エンジン回転数を上げてオルタネータ出力を増加する。 オルタネータの出力が仕様内に入っていることを確認する。

NS43404,0000EE -40-13MAR09-3/3

SeedStar™ XP のトラブルシューティング

重要：センサーノードハーネスの接続を外す前にシステムの電源を切ってください。

兆候	問題	解決方法
ゲージホイール負荷センサー回路エラー。	リストに挙げられている条のセンサーノードコントローラがゲージホイール負荷センサー回路の断線または短絡を検出した。	ゲージホイール負荷センサーからセンサーノードコントローラへの配線ハーネスと電気コネクタを点検する。John Deere 取扱店にお問い合わせください。
速度単一化パーセンテージ低。	メーターが適切に調節されていない。	レート表および設定マニュアル参照。使用している種子に対する正しいディスクタイプと真空レベルを確認する。ブラスタ입とメーターハブ調節を確認する。正しいタルクの使用量と混合を確認する。間引き機構が使用されている場合は、その設定を点検し、調節する。
	過度の対地速度。	ユニットのダウンフォースを先ず増やす。単一化の改善が見られない場合、対地速度を落とす。
	過度の条ユニットダイナミック (跳ね返り)。	ユニットのダウンフォースを先ず増やす。単一化の改善が見られない場合、対地速度を落とす。
	ドライブラインの異常動作。	メータードライブラインを点検する。チェーン、ベアリング、ドリルシャフトベアリング、ドリルシャフトカブラーの適切な整列、潤滑、および滑らかな動作を点検する。播種機のオペレータマニュアル参照。
	アラームの設定点が高すぎる。	アラームの設定点を低くする。工場初期設定は 92%。単一化ボタンを 4 秒間押し続けて「Alarms and Limits Setup (アラームと限度値の設定)」スクリーンへ進む。単一化アラームをオフにするには「0」と入力する。
Seed Spacing Coefficient of Variation (CV) percentage high. (種子間隔変動係数 (CV) のパーセンテージが高い)	過度の対地速度。	ユニットのダウンフォースを先ず増やす。単一化の改善が見られない場合、対地速度を落とす。
	過度の条ユニットダイナミック (跳ね返り)。	ユニットのダウンフォースを先ず増やす。単一化の改善が見られない場合、対地速度を落とす。
	駆動系統動作が不安定。	メータードライブラインを点検する。チェーン、ベアリング、ドリルシャフトベアリング、ドリルシャフトカブラーの適切な整列、潤滑、および滑らかな動作を点検する。播種機のオペレータマニュアル参照。

次のページへ

OUC06064,0000651 -40-10NOV11-1/2

トラブルシューティング

兆候	問題	解決方法
	メーターが適切に調節されていない。	レート表および設定マニュアル参照。使用している種子に対する正しいディスクタイプと真空レベルを確認する。ブラシタイプとメーターハブ調節を確認する。正しいタルクの使用量と混合を確認する。間引き機構が使用されている場合は、その設定を点検し、調節する。
	アラームの設定点が低すぎる。	アラームの設定点を高くする。工場初期設定は 0.35。種子間隔 CV ボタンを 4 秒間押し続けて「Alarms and Limits Setup (アラームと限度値の設定)」画面へ進む。種子間隔アラームをオフにするには「0」と入力する。
下向きカマージンが低すぎる。	空気圧式下向き力の設定がフレームまたはウイングの重量を超え、そのため播種機のフレームが「浮く」。	可能であれば下向き力の設定値を減らす。John Deere 取扱店にフレームパラストオプションについて問い合わせる。
	目標マージンの設定点が播種条件に対して高すぎる。	目標マージン設定点を下げる。SeedStar™ XP ボタンを 4 秒間押し続けて、「Alarms and Limits Setup (アラームと限度値の設定)」画面を表示する。
下向きカマージンが高すぎる。	空気圧式下向き力設定が播種条件に対して高すぎる。	空気圧式下向き力設定を減らす。
	目標マージンの設定点が播種条件に対して低すぎる。	目標マージン設定点を上げる。
	条ユニットの重量が下向きカマージン要件を超えている。	アップフォーススプリングを取り付けて、条ユニット下向き力を減らす。

OUO6064,0000651 -40-10NOV11-2/2

単一設定点空気圧式下向きカシシステムのトラブルシューティング

兆候	問題	解決方法
コンプレッサが動作しない。	ヒューズ切れ。	トラクターの汎用コンセントとコンプレッサのバッテリー電源ハーネスのヒューズ (使用されている場合) を点検、交換する。
	コンプレッサに電源が入っていない。	コンプレッサのワイヤハーネスとバッテリーのハーネス (使用されている場合) とコネクタの損傷を点検する。必要に応じて修理または交換する。
	圧カスイッチ不良。	空気タンクから完全に圧力を抜く。圧カスイッチを抜く。スイッチワイヤー間の導通をチェックする。導通していない場合はスイッチを交換する。
	リレー不良。	リレーを交換する。
条ユニットの下向き力が増減しない。	閉まったまま開かなくなったソレノイドバルブを増減する。	ソレノイドバルブのマニュアルでの増減を数回試みる。システムから完全に圧力を抜く。ソレノイドバルブを清掃または交換する。作業場の圧縮空気とタイヤプレッシャゲージを使用して、問題が解決するまでエアスプリング回路の空気圧を手動で調整できる。
	ソレノイド配線の断線 (GreenStar™ ディスプレイに注意画面が表示され、診断トラブルコードが設定される)。	ワイヤハーネスを点検、修理する。
	ソレノイド内の断線 (GreenStar™ ディスプレイに注意画面が表示され、診断トラブルコードが設定される)。	ソレノイドのコイルに断線が無いかを点検する。ソレノイドを交換する。
Air spring circuit relief valve opens. (エアースプリング回路の安全弁が開く)	開いたまま閉まらなくなったソレノイドバルブを増加する。	ソレノイドバルブのマニュアルでの増加を数回試みる。システムの圧力を完全に抜く。ソレノイドバルブを清掃または交換する。
	安全弁のスプリングが弱い。	安全弁を交換する。
Tank circuit relief valve opens. (タンク回路の安全弁が開く)	圧カスイッチがオンのまま動かない。	トラクターキースイッチを ON にする。タンクに圧力のかかった状態で、圧カスイッチのコネクタを抜く。スイッチワイヤー間の導通をチェックする。導通のある場合はスイッチを交換する。
Incorrect down force reading displayed on monitor. (モニターに表示された下向き力の読み値が正しくない)	圧カセンサーが較正されていない。	センサーを較正する。「SeedStar™ 2 セットアップ: 初期システム構成」セクションの「組み込みの空気圧式下向き力空気圧センサー」参照。
Pneumatic Down Force solenoid circuit error. (空気圧式下向きカソレノイド回路のエラー)	PM2 コントローラが、空気圧式下方向力増減ソレノイド回路に断線または短絡を検出した。	PM2 コントローラから空気圧式下方向カソレノイドへの配線ハーネスと電気接続を点検する。ソレノイドのコイルに断線がないかを点検する。

トラブルシューティング

兆候	問題	解決方法
モニターに表示された下向き力読み値が正しくない。	ゲージホイールセンサーが較正されていない。	播種機を上げ、負荷を除去してすべてのセンサーのゼロ点を設定する。
	ゲージホイールアームの固着	ゲージホイールアームピボットをグリースで潤滑する。
		固着が発生した場合は、摩耗した部品を交換する。

OUO6064,00005DE -40-10NOV11-2/2

2 設定点およびアクティブ空気圧式下向きカシステムのトラブルシューティング

兆候	問題	解決方法
コンプレッサが動作しない。	油圧またはオイル流がない。	トラクターの昇降油圧回路が連続収縮デント位置になければならない。
	播種機上昇済み	播種機は播種位置に下げなければならない。
	条ユニット高さスイッチが機能していない。	条ユニット高さスイッチを適切に調整する。
		条ユニット高さスイッチのワイヤハーネスを確認する。
	油圧モーターソレノイドバルブが機能していない。	油圧モーターソレノイドの電気接続を確認する。
		ソレノイドバルブのワイヤハーネスを点検し、修理する。
		ソレノイドのコイルに断線がないかを点検する。コイルを交換する。
	圧カスイッチ不良。	エアタンクから完全に圧力を解放する。圧カスイッチを抜く。スイッチ配線間の導通をチェックする。導通していない場合はスイッチを交換する。
条ユニットの下向き力が増減しない。	閉まったまま開かなくなったソレノイドバルブを増減する。	ソレノイドバルブのマニュアルでの増減を数回試みる。システムから完全に圧力を抜く。ソレノイドバルブを清掃または交換する。作業場の圧縮空気とタイヤブレッシャゲージを使用して、問題が解決するまでエアスプリング回路の空気圧を手動で調整できる。
	ソレノイド配線の断線 (GreenStar™ ディスプレイに注意画面が表示され、診断トラブルコードが設定される)。	ワイヤハーネスを点検、修理する。
	ソレノイド内の断線 (GreenStar™ ディスプレイに注意画面が表示され、診断トラブルコードが設定される)。	ソレノイドのコイルに断線が無いかを点検する。ソレノイドを交換する。
Air spring circuit relief valve opens. (エアースプリング回路の安全弁が開く)	開いたまま閉まらなくなったソレノイドバルブを増加する。	ソレノイドバルブのマニュアルでの増加を数回試みる。システムの圧力を完全に抜く。ソレノイドバルブを清掃または交換する。
	安全弁のスプリングが弱い。	安全弁を交換する。
Tank circuit relief valve opens. (タンク回路の安全弁が開く)	圧カスイッチがオンのまま動かない。	トラクターキースイッチを OFF にする。タンクに圧力のかかった状態で、圧カスイッチのコネクタを抜く。スイッチワイヤー間の導通をチェックする。導通のある場合はスイッチを交換する。

次のページへ

OUC6064,00005DF -40-10NOV11-1/2

トラブルシューティング

兆候	問題	解決方法
Incorrect down force reading displayed on monitor. (モニターに表示された下向き力の読み値が正しくない)	圧力センサーが較正されていない。	センサーを較正する。「SeedStar™ 2 セットアップ：初期システム構成」セクションの「組み込みの空気圧式下向き力空気圧センサー」参照。
Pneumatic Down Force solenoid circuit error. (空気圧式下向き力ソレノイド回路のエラー)	PM2 コントローラが、空気圧式下方向力増減ソレノイド回路に断線または短絡を検出した。	PM2 コントローラから空気圧式下方向力ソレノイドへのワイヤハーネスと電気接続を点検する。ソレノイドのコイルに断線が無いかを点検してください。

OUO6064,00005DF -40-10NOV11-2/2

可変施肥機のトラブルシューティング

兆候	問題	解決方法
WARNING Screen: (警告スクリーン :) Pump Motor Drive Power is not detected. (ポンプのモータードライブの動力が検出されません) Turn off all power. (電源をオフにしてください。) Connect the 7-pin connector. (7 ピンコネクタを接続してください。) Restart. (再始動してください)	モーターへの動力がない。	トラクターに 7 ピンコネクタが挿入されていることを確認する。
	コネクタやピンの緩み。	7 ピンコネクタに正しい電圧があることをチェックし、ピンを点検する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
	ハーネスで配線が挟まれている。	ハーネスに損傷がないかどうかを点検する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
WARNING Screen: (警告スクリーン :) Pump # Position Sensor not detected (ポンプ No. ポジションセンサー検出出来ません) Unable to adjust rate/ calculated rate goes to zero. (レートの調節、計算ができず、レートがゼロになります)	ヒューズ切れ。	トラクターのヒューズを点検する。
	ポンプのポジションセンサーハーネスのリード線に断線か短絡がある。	ポジションセンサーのリード線に損傷がないか、接続が正しいかを点検する。
		ワイヤハーネスのポジションセンサー回路を点検する。 センサーの診断については John Deere 取扱店にお問い合わせください。
Unable to adjust rate. (レートの調節ができない。) 計算されたレートがゼロになる。	ポンプの回転数センサーハーネスに断線または短絡がある。	ポンプ回転数センサーのリード線に損傷がないか、接続が正しいかを点検する。
		ポンプの回転数センサーのリード線ハーネスを点検する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
WARNING Screen: (警告スクリーン :) Pump # No Response to Control Command (コントロールのコマンドに対するポンプ No. からの応答が無い) Unable to adjust rate. (レートの調節ができない。)	ポンプのポジションセンサーハーネスに断線か短絡がある。	ポンプのポジションセンサーのリード線に損傷がないか、接続が正しいかを点検する。
		ワイヤハーネスのポンプポジションセンサー回路を点検する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
	センサーのセットボルトの緩み。	モーターのセットボルトが締められていることを確認する。
	モーターが回転しない。	モーターの診断については John Deere 取扱店にお問い合わせください。

トラブルシューティング

兆候	問題	解決方法
		モーターのワイヤハーネスに損傷が無いかどうかを点検する。
GreenStar™ ディスプレイに「Controller Disconnected (コントローラが接続されていません)」と表示される。	起動後に信号が失われた。	CAN 診断を実行する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
WARNING Screen: (警告スクリーン :) All Devices Unable to Communicate. (全てのデバイスが通信不能です)	CAN 信号リード線が電源またはアースに短絡している。	CAN 診断を実行する。 John Deere 取扱店にお問い合わせください。
Motor does not adjust or blown fuse. (モーターの調節ができない、またはヒューズ切れ)	ワイヤーが挟まっている。	挟まっているワイヤーを点検して、修理する。
	コネクタのピンに損傷がある。	コネクタのピンを点検して、修理する。
	配線の引き回しが悪いためにワイヤーがひきのばされている。	損傷のあるワイヤーを点検して修理する。
WARNING Screen: (警告スクリーン :) Over Application. (施肥過多)	ポンプに小さなレートスプロケットが使用されている。	大きなスプロケットを使う。
WARNING Screen: (警告スクリーン :) Under Application. (施肥過少)	ポンプに大きなレートスプロケットが使用されている。	小さなスプロケットを使う。
WARNING Screen: (警告スクリーン :) V.R. Fert System Problem. (可変施肥機システムの問題です) Calculated rates may not be accurate. (計算されたレートは正確ではないことがあります)	駆動ホイールのスリップ	バリアブルレート施肥空気圧式接触ホイールスプリングの圧力を上げる。
	回転数センサー信号不良。	正しいすき間となるようセンサーを調節する。すき間が正しい場合は、センサーを交換する。

OUO6074,000106F -40-13MAR09-2/2

保管

シーズン初めの手入れ

保管後にモニターを使用する場合は、きれいで損傷が無いことを確認します。

モニターのディスプレイ、コントローラのくさびボックス、レーダー、センサーに緩んだ部品が無い効果を徹底的に点検し、必要に応じて調節します。

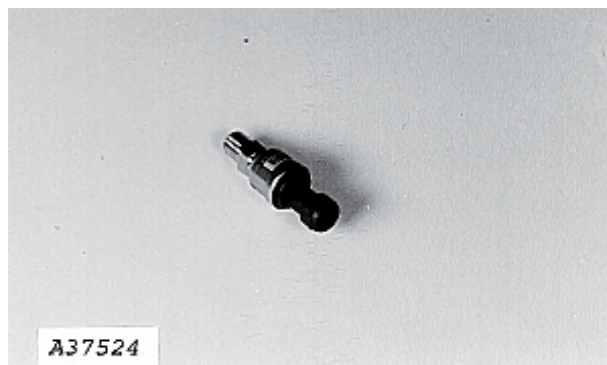
運転する前に、堆積した泥やグリースを清掃します。

AG,OUO1074,1591 -40-12MAY04-1/1

液体肥料センサー

センサーを取り外し、きれいな水ですすぎます。

液体注入口には物や工具を何も入れないでください。



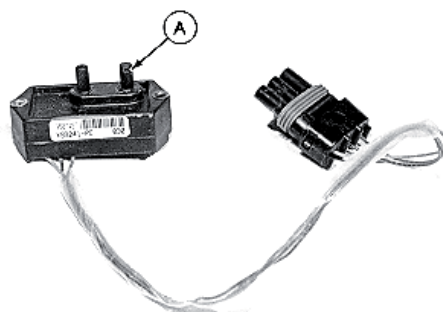
AG,OUO1074,1592 -40-24APR00-1/1

真空センサー

注記：ホースの接続に使用する P2 ポート (A)。

播種機を洗車するときは水がかからないようにしてください。

A : P2 ポート



AG,OUO1074,1593 -40-24APR00-1/1

空気圧式下向きエアースプリングの保管手順

機械の保管時

重要：システムからエアーを取り除かないでください。エアースプリングは加圧しなければなりません。ゆっくりと 0 psi まで漏洩させてください。

- モニターに 11 kg (25 lb) の下向き力が表示された状態で、機械を駐車します。これは約 55 kPa (0.5 bar) (8 psi) のゲージ圧力です。

保管庫から移動するとき

！ 警戒：加圧しすぎたり、すべてのコンポーネントを取り付けずにシステムを運転することにより部品が爆発してけがをしないようにしてください。

システムを 827 kPa (8.2 bar) (120 psi) を超えて膨らませないでください。

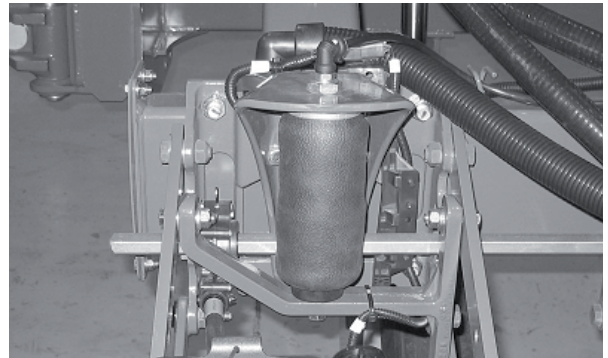
圧力リリースバルブを取り外さないでください。

すべての条ユニットが所定の場所となるまでシステムを加圧しないでください。

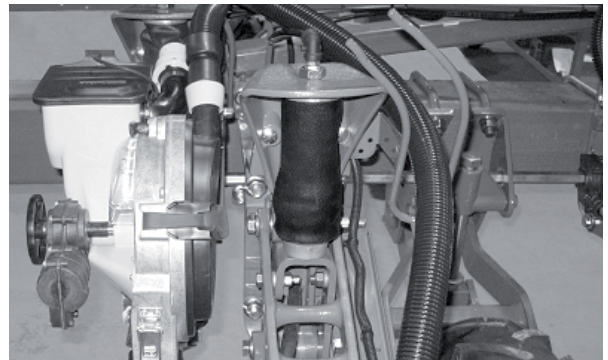
重要：エアースプリングの締めつけすなわち展開不能が発生した場合、運転しないでください。エアースプリングを手で広げることができるまで、システム圧力を下げます。エアースプリングを下のピストンより下に広げます。エアースプリングがピストンより下まで広げるには、機械をさらに下降する必要があります。

保管からの機械の復帰

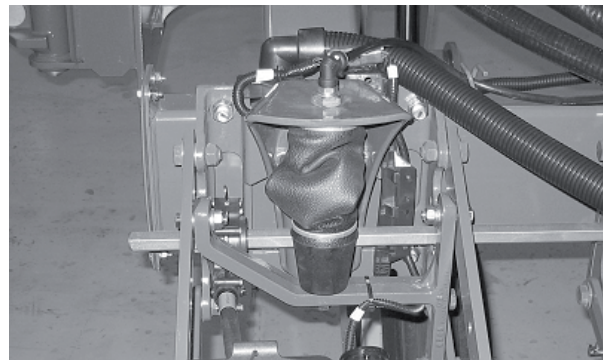
- 播種機の下向きエアースプリングを保管場所から取り出して初めて空気を充填するには
 - 自動モードでは、播種位置に下げられている場合、システムはエアースプリングへの空気の充填を開始し、目標マージンを実現します。
 - 設定点モードでは、播種位置に下げられている場合、システムはエアースプリングへの空気の充填を開始し、目標下向き力を実現します。
- モニターに表示される 16 kg (35 lb) の下向き力または圧力計で約 83 kPa (0.8 bar) (12 psi) までシステムを加圧します。
- 運転中の最小下向き力は、モニター表示で 16 kg (35 lb) または圧力計で約 103 kPa (1.0 bar) (15 psi) です。この圧力を維持しないと、エアースプリングが損傷することがあります。



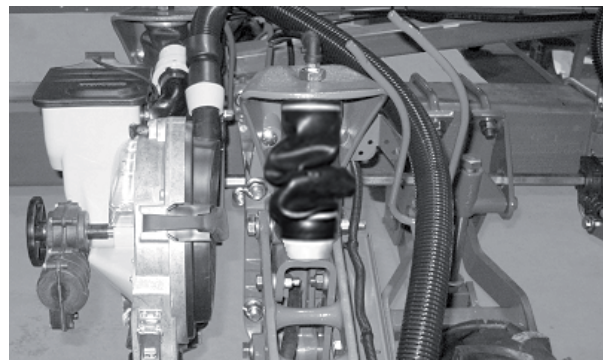
正しく広がったエアースプリング



正しく広がったエアースプリング (2 条型)



広がらないエアースプリング



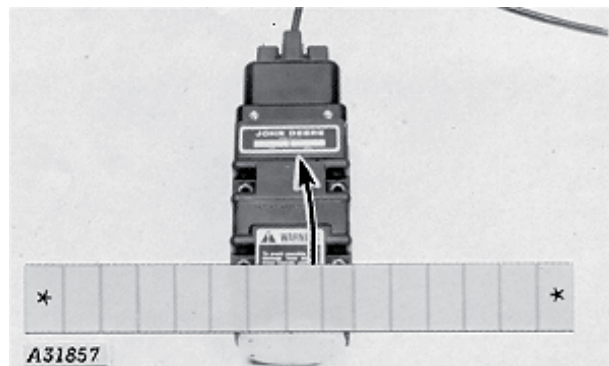
広がらないエアースプリング (2 条型)

OUO6064,00005E0 -40-10NOV11-1/1

仕様

シリアル番号の記録

--	--	--	--	--	--	--	--



レーダーシリアル番号



--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

種子モニター／バリアブルレートドライブコントローラ



--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

24 条を超える機械用の第 2 種子モニター／バリアブルレートドライブ
コントローラ

OUO6064,0000221 -40-21JUL10-1/1

索引

	ページ		ページ
G		イベントログ	
GPS		VRD	125-3
オフセット	25-3	インPLEMENTスイッチ	
同期	25-3	センサステータス	115-3
GreenStar		え	
データ入力方法	20-6	エーカーカウンター	80-1
電源オン、オフ	20-3	液体肥料診断	85-16, 115-9
標準ボタンアイコン	20-5	お	
GreenStar モニター		オフセット	
使用方法	20-1	GMT (グリニッジ標準時)	25-3
R		音量、ディスプレイ	25-1
RowCommand		か	
メイン実行画面	70-4, 70-5	概要	
RowCommand の概要	55-1	SeedStar XP	
S		拡張モニタリング	60-1
SeedStar XP		クイックスタート	50-3
アラームと限度値の設定ページ	60-10	バリアブルレートドライブ	50-1
エアタンクのエア抜き	110-10	可変施肥機	85-1
クイックリファレンスの設定	35-8	拡張モニタリング	
システムの概要	60-1	Seedstar XP のクイックリファレンス設定	35-8
システム構成部品	60-1	アラームと限度値の設定ページ	60-10
ナビゲーションボタン	75-1	エアタンクのエア抜き	110-10
ライドダイナミクスセンサーでの診断	130-1	システムの概要	60-1
ライドダイナミクスセンサーの構成	60-4	システム構成部品	60-1
ライドダイナミクスの操作	75-18	ナビゲーションボタン	75-1
下向きカセンサーの構成	60-7	ライドダイナミクスセンサーでの診断	130-1
下向きカセンサー診断	130-2	ライドダイナミクスセンサーの構成	60-4
下向きカセンサーの操作	75-8	ライドダイナミクスの操作	75-18
種子シンギュレーションのモニタリング	75-4	下向きカセンサーの構成	60-7
種子間隔のモニタリング	75-6	下向きカセンサー診断	130-2
種子密度のモニタリング	75-2	下向きカセンサーの操作	75-8
条詳細	75-20	種子シンギュレーションのモニタリング	75-4
播種機概要：ユーザー設定	60-9	種子間隔のモニタリング	75-6
播種機詳細ページ	75-22	種子密度のモニタリング	75-2
V		条詳細	75-20
VRD 構成部品		播種機概要：ユーザー設定	60-9
アクティビティ	125-2	播種機詳細ページ	75-22
あ		可変施肥機	
安全、高圧流体の回避		システムテスト	85-6
高圧流体の回避	10-2	可変施肥機の概要	85-1
安全標示	15-1	可変速駆動概要	50-1
い		画面	
移動モード	40-8, 70-9	輝度、音量、色調	25-1
		画面のナビゲーション	20-11
		画面レイアウトマネージャ	20-10
		空になるまでの面積	80-1

次のページへ

	ページ		ページ
き		こ	
機械式繰出装置		較正、タッチスクリーン	25-4
駆動源の構成	40-6	構成部品	
既定値		RowCommand	55-1
播種機	35-9	SeedStar 2	40-1
輝度、ディスプレイ	25-1	SeedStar XP	60-1
起動／停止高さ		バリアブルレートドライブ	50-4
共通	40-16	高低種子密度警告、設定	
個別	40-17	VRD	65-2
		接地輪駆動式機械	65-1
く		コンプレッサエアフィルター	
クイックスタート		洗浄または交換	110-7
概要	50-3		
クイックリファレンス		し	
SeedStar XP	35-8	時間数	
VRD 機	35-4	コントローラ全体	115-1
接地輪駆動式機械	35-1	トータルモニター	115-2
空気圧式下向き力	110-2	色調、ディスプレイ	25-1
センサー設定	40-13, 60-6	識別図	05-1
空気圧式下向き力システム		時刻、設定	25-3
減圧	110-4	システム構成部品	
駆動源		RowCommand	55-1
構成、接地	40-6	SeedStar 2	40-1
クラッチ		SeedStar XP	60-1
切断警告	40-8	バリアブルレートドライブ	50-4
クラッチ駆動セクション		システムテスト、VRF	85-6
構成	45-1	システムの概要	40-1
		システムの動作	
け		SeedStar XP	
警告		ナビゲーションボタン	75-1
移動モード	70-9	条詳細	75-20
旋回時の抑止	70-7, 90-1	播種機概要：ユーザー設定	60-9
枕地抑止	70-8	播種機詳細ページ	75-22
警告画面		下向き力のモニタリング	
RowCommand	90-13	SeedStar XP	
SeedStar 2	90-3	アラームと限度値の設定ページ	60-10
SeedStar 2 (組み込みの空気圧式		センサーの構成	60-7
下向き力付きの機械)	90-9, 90-22	センサー診断	130-2
SeedStar XP	90-18	下向き力の操作	75-8
バリアブルレートドライブ	90-16	実行画面	
計算		ハーフスクリーンのレイアウト	70-6
繰出装置スプロケット	80-2	バリアブルレートドライブ機	70-3
種子推定量		接地輪駆動式機械	70-1
バグ単位	80-3	始動	20-3
ユニット単位	80-4	種子カウントテスト	115-6
重量ごと	80-5	種子推定量	
真空	80-6	バグ単位	80-3
言語、構成	25-2	ユニット単位	80-4
		重量ごと	80-5
		種子数／時間	80-1

次のページへ

	ページ
種子センサー	40-10
センサーステータス	115-3
種子チューブ	
オプション品の取り外し	95-2
オプション品の取り付け	95-2
センサー	
清掃	95-3
フラッシュフェースの取り外し	95-1
フラッシュフェースの取り付け	95-1
種子チューブセンサーテスト	115-5
種子ドロップテスト	115-6
種子のバッグ	
推定量	80-3
種子のモニタリング	
SeedStar XP	
シンギュレーション	75-4
間隔	75-6
種子密度	75-2
種子密度と高低警告、設定	
VRD	65-2
接地輪駆動式機械	65-1
種子密度の調整	65-4
種子メーター	
回転	125-1
種子メーターの回転	125-1
条	
レイアウト (シングル、スプリット、ツイン)	40-8
間隔と量	40-8
条ユニットタイプ	
VRD	50-9
シリアル番号	
記録	145-1
真空	
センサーステータス	115-3
計算	80-6
真空センサー	40-11
真空センサーの較正	40-12
真空センサーの診断	115-8
シングルロー	
構成	40-8
診断	
SeedStar XP	
ライドダイナミクスセンサー	130-1
下向き力センサー	130-2
タッチスクリーン	25-4
す	
スクロール機能	
実行画面	60-9

す

	ページ
スプリットロー	
構成	40-8
スプロケット	
繰出装置計算	80-2
スプロケット、VRD の設定	50-7
せ	
接地輪駆動	
駆動セクションの構成	45-1
駆動源の構成	40-6
設定のチェックリスト	
SeedStar XP	35-8
VRD 機	35-4
接地輪駆動式機械	35-1
セットアップ	
SeedStar XP	
ライドダイナミクス	60-4
下向き力と目標マージン	60-7
下向き力目標レート	75-8
液体肥料センサー	40-14
空気圧式下向き力センサー	40-13, 60-6
種子センサー	40-10
真空センサーの較正	40-12
真空センサーの構成	40-11
対地速度情報源	40-19
肥料センサーの較正	40-15
施肥率	
可変施肥機	85-2
ゼロ調整	
真空センサー	40-12
肥料センサー	40-15
旋回ビュー	
警告の抑止	70-7, 90-1
センサー	
SeedStar XP	
ライドダイナミクス	60-4
下向き力と目標マージン	60-7
ステータス	115-3
空気圧式下向き力	40-13, 60-6
種子	40-10
種子チューブ	
清掃	95-3
種子チューブテスト	115-5
真空と肥料	40-11
電圧	115-4
肥料	40-14
センサーのゼロ調整	
空気圧式下向き力	40-13, 60-6

次のページへ

	ページ		ページ
そ		トラブルシューティング	
総量		GreenStar ディスプレイ	135-1
可変施肥機	85-5	SeedStar	135-2
測定単位、構成	25-2	バリアブルレートドライブ	135-6
速度		可変施肥機	135-24
駆動源の構成	40-19	トランスミッション	
ソフトウェア		スプロケット計算	80-2
バリアブルレートドライブ画面の有効化	50-6	ドロップテスト	
ソフトウェアの識別		種子	115-6
コントローラ	115-1	定周期	115-7
モニター	115-2		
た		な	
対地速度情報源	40-19	夏時間	25-3
ダウンフォース		に	
空気圧	110-2	入力	
高さスイッチの調整		GreenStar モニター	20-6
平行アーム	50-10	の	
高さセンサー		農作物の選択	
起動／停止点の較正		VRD	65-2
共通	40-16	接地輪駆動	65-1
個別	40-17	は	
タッチスクリーンの較正	25-4	ハードウェアの識別	
つ		コントローラ	115-1
ツインロー		モニター	115-2
構成	40-8	ハーフスクリーンのレイアウト	70-6
て		播種機概要	
定周期種子ドロップ	115-7	セットアップ	60-9
ディスクの選択		播種機の既定値	35-9
VRD	65-2	幅	
ディスプレイ		播種機サイズの構成	40-8
輝度、音量、色調	25-1	バリアブルレートドライブ	
データ入力方法		3 モーターシステム	100-6
GreenStar モニター	20-6	1720 16R	100-5
電圧	115-4	Deere/Bauer	100-7
電源オフ	20-3	シングルモーターシステム	
電源オン	20-3	一体型播種機	100-2
と		牽引式播種機	100-1
ドライブレンジの調整		デュアルモーターシステム	
バリアブルレートドライブ機のみ	65-5	1720 16R 以外の一体型播種機	100-3
トラクターと機械のオペレーターマニュアル		牽引式播種機および 1720 組み込み式	100-4
使用	105-1	構成部品の位置	
		1700 播種機	100-8
		1730 播種機	100-14
		1750 表層保存型播種機	100-15

次のページへ

ページ	ページ
1770、12 条 幅広 100-20	ほ
1770NT 12 条 および 16 条 100-21	保管
1770NT 24 条 100-22	SeedStar XP
1790 23/24 条 100-24	エアタンクのエア抜き 110-10
1790 24R20 100-23	シーズン初めの手入れ 140-1
3 モーター式 Deere/Bauer 100-26	液体肥料センサー 140-1
1790 31/32 条 100-25	空気圧式下向き力 140-2
3 モーター式 1720 12 条播種機 100-11	真空センサー 140-1
3 モーター式 1720 16 条播種機 100-13	ポンプの無効化 85-14
シングルモーター式 1720 播種機 100-9	ポンプロックダウン 85-15
シングルモーター式 1760、1760NT 播種機 100-16	
シングルモーター式 1770 12RN 播種機 100-17	ま
デュアルモーター式 1710 10 条播種機 100-8	枕地警告抑止 70-8
デュアルモーター式 1710 12 条播種機 100-9	マニュアルオーバーライド、VRF 85-15
デュアルモーター式 1720 10 条播種機 100-10	
デュアルモーター式 1720 12 条播種機 100-11	め
デュアルモーター式 1720 16 条播種機 100-12	メイン実行画面
デュアルモーター式 1760、1760NT 播種機 100-18	SeedStar XP
デュアルモーター式 1770 12RN 播種機 100-19	ダウンフォース 75-8
バリアブルレートドライブセクション	ハーフスクリーンのレイアウト 75-26
構成 50-7	ライドダイナミクス 75-18
バリアブルレートモーターの設定 50-7	種子シンギュレーション 75-4
半幅切断、VRD の設定 50-7	種子間隔 75-6
半幅切断警告 40-8	種子密度 75-2
	条詳細 75-20
ひ	播種機の詳細 75-22
日付、設定 25-3	移動モード 70-9
必要なバッグ数	枕地警告抑止 70-8
計算 80-3	メーター
ヒューズ	タイプ基本播種機を設定 40-7
位置 110-6	基本的な播種機用の駆動タイプ 40-7
肥料	メーターの選択
センサーステータス 115-3	VRD 65-2
肥料センサー、液体 40-14	接地輪駆動 65-1
肥料センサーの校正 40-15	面積カウンター 80-1
	も
ふ	モーションセンサー
フラッシュ	ギャップ調整 50-10
モーター、バルブ 125-4	モーター、バルブ空気抜き 125-4
フレーム	モニター
レイアウトの構成 40-8	コントロール 20-1
フレームの構成	モニター、GreenStar
シングルロー設定 40-8	電源オン、オフ 20-3
スプリットローの設定 40-8	入力方法 20-6
ツインロー設定 40-8	標準ボタンアイコン 20-5
条のレイアウトと寸法 40-8	モニターの使用法
	バーチャルターミナル 20-4
へ	
平均種子数／面積 80-1	
ヘクタールカウンター 80-1	

次のページへ

	ページ		ページ
ゆ		ら	
油圧接続		ライドダイナミクスモニタリング	
シングルモーター		SeedStar XP	
パワービヨンド非装備		センサーの構成 60-4	
6000 シリーズトラクター 105-2		センサー診断 130-1	
7000、8000、9000 シリーズトラクター 105-6		ライドダイナミクスの操作 75-18	
パワービヨンド負荷センサー付き			
6000 シリーズトラクター 105-4		り	
7000 シリーズトラクター 105-8		リレー	
8000 シリーズトラクター 105-10, 105-12		位置 110-6	
デュアルモーター		リンプホームモード、VRF 85-15	
パワービヨンド非装備			
6000 シリーズトラクター 105-3		れ	
7000、8000、9000 シリーズトラクター 105-7		レイアウトマネージャ、画面 20-10	
パワービヨンド負荷センサー付き		レーダー	
6000 シリーズトラクター 105-5		較正 30-3	
7000 シリーズトラクター 105-9		構成 30-2	
9000 シリーズトラクター 105-13		レートを選択	
複数モーター		VRD 65-2	
パワービヨンド負荷センサー付き		接地輪駆動 65-1	
8000 シリーズトラクター 105-11			
油圧ホースの接続 105-1			